

矩阵论同步学习辅导

(习题与试题精解)

张凯院 徐 仲 编

西北工业大学出版社

图书在版编目 (CIP) 数据

矩阵论同步学习辅导/ 张凯院, 徐仲编. —西安: 西北工业大学出版社, 2002. 8

ISBN 7-5612-1542-8

. 矩... . 张... 徐... . 矩阵-理论-高等学校-教学参考资料 . 0151. 21

中国版本图书馆 CIP 数据核字 (2002) 第 062114 号

出版发行: 西北工业大学出版社

通信地址: 西安市友谊西路 127 号 邮编: 710072 电话: 029 - 8493844

网 址: <http://www.nwpup.com>

印 刷 者: 印刷厂

开 本: 850 × 1 168mm 1/ 32

印 张:

字 数:

版 次: 2002 年 8 月 第 1 版 2002 年 8 月 第 1 次印刷

印 数: 1 ~

定 价: 元

【内容简介】 本书由两部分内容组成。第一部分按照程云鹏等编的研究生教材《矩阵论》(第2版)的自然章节,对矩阵论课程的基本概念、主要结论和常用方法做了简明扼要的分类总结,对各章节的课后习题做了详细的解答;第二部分收编了近年来研究生矩阵论课程的考试试题12套和博士入学考试试题3套,并做了详细的解答。

本书叙述简明,概括性强。可作为理、工科研究生和本科高年级学生学习矩阵论课程的辅导书,也可供从事矩阵论教学工作的教师及有关科技工作者参考。

前 言

矩阵论是高等学校和研究院、所面向研究生开设的一门数学基础课。作为数学的一个重要分支,矩阵理论具有极为丰富的内容;作为一种基本工具,矩阵理论在数学学科以及其他科学技术领域都有非常广泛的应用。因此,学习和掌握矩阵的基本理论与方法,对于研究生来说是必不可少的。

矩阵论课程的理论性强,概念比较抽象,而且有独特的思维方式和解题技巧。读者在学习矩阵论课程时,往往感到概念多、结论多、算法多,对教学内容的全面理解也感到困难。为了配合课堂教学,使研究生更好地掌握该门课程的教学内容,我们编写了这本同步学习辅导书。

本书由两部分内容组成。第一部分根据程云鹏等编的研究生教材《矩阵论》(第2版)的内容体系,对矩阵论课程的基本概念、主要结论和常用方法做了简明扼要的分类总结,对各章节的课后习题做了详细的解答;第二部分收编了近年来西北工业大学研究生矩阵论课程(60学时)的考试试题12套和博士入学考试试题3套,并做了详细的解答。本书对于学习矩阵论课程的研究生以及参加博士入学矩阵论课程考试的有关人员有很好的辅导作用,对于从事矩阵论教学工作的教师也有一定的参考价值。

本书由张凯院、徐仲共同编写,张凯院任主编。

限于水平,书中疏漏和不妥之处在所难免,敬请读者批评指正。

编 者

2002 年 7 月于西北工业大学

符号说明

$R(C)$	实(复)数集合
$R^n(C^n)$	实(复) n 维向量集合
$R^{m \times n}(C^{m \times n})$	实(复) $m \times n$ 矩阵集合
$R_r^{m \times n}(C_r^{m \times n})$	秩为 r 的实(复) $m \times n$ 矩阵集合
$P_n[t]$	次数不超过 n 的一元多项式集合
V^n	n 维线性空间
W	子空间 W 的正交补
$\dim V$	线性空间 V 的维数
$\text{span}\{x_1, x_2, \dots, x_m\}$	由元素 $x_1, x_2, \dots, x_m$ 生成的子空间
0	零向量或线性空间的零元素
e_i	第 i 个分量为 1, 其余分量为 0 的向量
O	零矩阵
I	单位矩阵
E_{ij}	第 i 行第 j 列元素为 1, 其余元素为 0 的矩阵
J	Jordan 标准形矩阵
$\text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$	以 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为对角元素的对角矩阵
$\det A$	方阵 A 的行列式
$\text{tr} A$	方阵 A 的迹
$\rho(A)$	方阵 A 的谱半径
$\text{adj} A$	方阵 A 的伴随矩阵
$\text{rank} A$	矩阵 A 的秩

$R(A)$	矩阵 A 的值域
$N(A)$	矩阵 A 的零空间
$R(T)$	线性变换 T 的值域
$N(T)$	线性变换 T 的零空间
$\text{vec}(A)$	矩阵 A 按行拉直的列向量
A^T	矩阵 A 的转置
A^H	矩阵 A 的共轭转置
A^+	矩阵 A 的 Moore - Penrose 逆
$A^{(1)}$	矩阵 A 的 $\{1\}$ - 逆
$A^{(1, j)}$	矩阵 A 的 $\{1, j\}$ - 逆
$A\{1\}$	矩阵 A 的 $\{1\}$ - 逆的集合
$A\{1, j\}$	矩阵 A 的 $\{1, j\}$ - 逆的集合
$A^{(d)}$	矩阵 A 的 Drazin 逆
$A^\#$	矩阵 A 的群逆
$A \acute{\cap} B$	矩阵 A 与 B 的直积
(x, y)	元素 x 与 y 的内积
$x \perp y$	元素 x 与 y 正交
$\ x\ _p$	向量 x 的 p - 范数
$\ A\ _F$	矩阵 A 的 Frobenius 范数
$V_1 \cap V_2$	子空间 V_1 与 V_2 的交
$V_1 \cup V_2$	子空间 V_1 与 V_2 的并
$V_1 + V_2$	子空间 V_1 与 V_2 的和
$V_1 \bar{\cap} V_2$	子空间 V_1 与 V_2 的直和
$\text{Re}(\lambda)$	复数 λ 的实部
$\text{Im}(\lambda)$	复数 λ 的虚部
$f(\lambda)$	多项式 $f(\lambda)$ 的次数

目 录

第一部分 同步学习辅导

第一章 线性空间与线性变换.....	3
一、基本概念	3
二、主要结论	7
三、常用方法	12
四、内容结构框图	17
五、课后习题全解	18
第二章 范数理论及其应用	45
一、基本概念	45
二、主要结论	47
三、常用方法	49
四、内容结构框图	50
五、课后习题全解	51
第三章 矩阵分析及其应用	58
一、基本概念	58
二、主要结论	61
三、常用方法	65
四、内容结构框图	67
五、课后习题全解	68
第四章 矩阵分解	80

一、基本概念	80
二、主要结论	82
三、常用方法	84
四、内容结构框图	91
五、课后习题全解	92
第五章 特征值的估计及对称矩阵的极性	108
一、基本概念	108
二、主要结论	110
三、常用方法	112
四、内容结构框图	114
五、课后习题全解	115
第六章 广义逆矩阵	125
一、基本概念	125
二、主要结论	127
三、常用方法	130
四、内容结构框图	132
五、课后习题全解	133

第二部分 试题精解

试题一	159
试题一解答	161
试题二	165
试题二解答	167
试题三	172
试题三解答	174
试题四	179
试题四解答	181
试题五	186

试题五解答.....	188
试题六.....	193
试题六解答.....	195
试题七.....	200
试题七解答.....	202
试题八.....	207
试题八解答.....	210
试题九.....	216
试题九解答.....	218
试题十.....	224
试题十解答.....	226
试题十一.....	230
试题十一解答.....	233
试题十二.....	238
试题十二解答.....	240
试题十三.....	245
试题十三解答.....	247
试题十四.....	251
试题十四解答.....	253
试题十五.....	255
试题十五解答.....	257
参考文献.....	262

第一部分 同步学习辅导

第一章 线性空间与线性变换

线性空间是向量空间的推广. 具体的线性空间多种多样, 其中的元素既可以是向量, 也可以是矩阵、多项式、函数等; 其中的线性运算既可以是通常的, 也可以是特殊的. 线性空间的核心内容是线性变换, 它反映了线性空间中元素之间的一种基本联系.

在有限维线性空间中, 借助于基的概念可在元素与列向量之间、线性变换与方阵之间建立一一对应关系, 从而元素的运算能够转化为列向量的运算, 线性变换的运算能够转化为方阵的运算, 一般线性空间中的问题能够转化为列向量空间中的问题. 这种转化依赖于三类特殊的矩阵, 即两个基之间的过渡矩阵、线性变换在指定基下的矩阵、欧氏(西)空间中基的度量矩阵.

线性空间中的元素统称为向量, 加法运算和数乘运算也使用通常的运算符号.

一、基本概念

1. 线性空间

线性空间指引进了加法运算和数乘运算且满足 8 条运算律的某个数域上的非空集合, 通常用 V 表示 (n 维线性空间记为 V^n).

(1) 实行向量空间 $R^n = \{\alpha = (a_1, a_2, \dots, a_n) \mid a_i \in R\}$

实列向量空间 $R^n = \{\alpha = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T \mid a_i \in R\}$

复行向量空间 $C^n = \{\alpha = (a_1, a_2, \dots, a_n) \mid a_i \in C\}$

复列向量空间 $C^n = \{\alpha = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T \mid a_i \in C\}$

(2) 实矩阵空间 $R^{m \times n} = \{A = (a_{ij})_{m \times n} \mid a_{ij} \in R\}$

复矩阵空间 $C^{m \times n} = \{A = (a_{ij})_{m \times n} \mid a_{ij} \in C\}$

(3) 实多项式空间

$$P_n[t] = \{f(t) = a_0 + a_1 t + \dots + a_n t^n \mid a_i \in R\}$$

复多项式空间

$$P_n[t] = \{f(t) = a_0 + a_1 t + \dots + a_n t^n \mid a_i \in C\}$$

2. 线性子空间

线性子空间指线性空间中对加法运算和数乘运算封闭的非空子集.

(1) 生成子空间 $\text{span}\{x_1, x_2, \dots, x_m\}$ 或者 $L(x_1, x_2, \dots, x_m)$: 设 V 是数域 K 上的线性空间, $x_i \in V (i = 1, 2, \dots, m)$, 则

$$\text{span}\{x_1, x_2, \dots, x_m\} =$$

$$\{x = k_1 x_1 + k_2 x_2 + \dots + k_m x_m \mid k_i \in K\}$$

(2) 矩阵的值域 $R(A)$: 设 $A \in C^{m \times n}$ 的列向量组为 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$, 则

$$R(A) = \text{span}\{\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n\} = \{y = Ax \mid x \in C^n\}$$

(3) 矩阵的零空间 $N(A)$: 设 $A \in C^{m \times n}$, 则

$$N(A) = \{x \mid Ax = 0, x \in C^n\}$$

(4) 线性变换的值域 $R(T)$: 设 T 是线性空间 V 的线性变换, 则

$$R(T) = \{y = Tx \mid x \in V\}$$

(5) 线性变换的核 $N(T)$: 设 T 是线性空间 V 的线性变换, 则

$$N(T) = \{x \mid Tx = 0, x \in V\}$$

(6) 线性变换的特征子空间 V_λ : 设 λ 是线性空间 V 中线性变换 T 的一个特征值, 则

$$V_\lambda = \{x \mid Tx = \lambda x, x \in V\}$$

3. 线性空间的基

线性空间的基指线性空间 V 中满足下列条件的向量组 $x_1, x_2,$

$\dots, x_n$: $x_1, x_2, \dots, x_n$ 线性无关; 任意 $x \in V$ 都可由 $x_1, x_2, \dots, x_n$ 线性表示.

(1) 向量空间 $R^n (C^n)$ 的简单基为 $e_1, e_2, \dots, e_n$, 其中 e_i 表示第 i 个分量为 1, 其余分量为 0 的 n 维向量.

(2) 矩阵空间 $R^{m \times n} (C^{m \times n})$ 的简单基为

$$E_{11}, E_{12}, \dots, E_{1n}, E_{21}, \dots, E_{mn}$$

其中 E_{ij} 表示第 i 行第 j 列元素为 1, 其余元素为 0 的 $m \times n$ 矩阵.

(3) 多项式空间 $P_n[t]$ 的简单基为 $1, t, \dots, t^n$.

4. 两个基之间的过渡矩阵

过渡矩阵是以线性空间的一个基中各元素在另一个基下的坐标为列向量构成的方阵.

(1) 表示方法: 已知线性空间 V^n 的两个基为 $(x_1, x_2, \dots, x_n)$; $(y_1, y_2, \dots, y_n)$. 设 y_j 在基 $(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 下的坐标为 $\beta_j (j = 1, 2, \dots, n)$, 则由基 $(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 改变为基 $(y_1, y_2, \dots, y_n)$ 的过渡矩阵为 $C = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$, 基变换公式为

$$(y_1, \dots, y_n) = (x_1, \dots, x_n)C$$

$$(x_1, \dots, x_n) = (y_1, \dots, y_n)C^{-1}$$

〔评注〕一般地, 上式中进行乘法运算时, 只能将 x_i 或者 y_j 作为一个“数”看待; 比较等号两端的对应“分量”时, 亦将 x_i 或者 y_j 作为一个“数”看待.

(2) 主要特征: 两基之间的过渡矩阵是可逆方阵, 它的阶数等于线性空间的维数.

5. 元素的坐标

元素的坐标指元素由线性空间的基线性表示时, 表示式中的系数构成的列向量.

(1) 表示方法: 设线性空间 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$, 对于任意 $x \in V^n$, 有 $x = a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_n x_n$, 则 x 在该基下的坐标为 $(a_1, a_2, \dots, a_n)^T$.

(2) 主要特征:元素的坐标是列向量,它的维数等于线性空间的维数.

(3) 运算转化:设数域 K 上的线性空间 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$, 且 $x, y \in V^n$ 在该基下的坐标分别为 $\alpha = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T$ 和 $\beta = (b_1, b_2, \dots, b_n)^T$, 则

- 1) $x + y$ 在该基下的坐标为 $\alpha + \beta$;
- 2) kx 在该基下的坐标为 $k\alpha$ ($k \in K$).

6. 线性变换的矩阵

线性变换的矩阵是以线性空间的基中各元素的像在该基下的坐标为列向量构成的方阵.

(1) 表示方法:设线性空间 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$, 线性变换为 T , 基像组 $Tx_1, Tx_2, \dots, Tx_n$ 在该基下的坐标依次为 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$, 则 T 在该基下的矩阵为 $A = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$, 且有

$$T(x_1, x_2, \dots, x_n) \stackrel{\text{def}}{=} (Tx_1, Tx_2, \dots, Tx_n) = (x_1, x_2, \dots, x_n)A$$

(2) 主要特征:线性变换的矩阵是方阵,它的阶数等于线性空间的维数.

(3) 运算转化:设数域 K 上的线性空间 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$, 线性变换 T_1 和 T_2 在该基下的矩阵分别为 A 和 B , 则

- 1) $T_1 + T_2$ 在该基下的矩阵为 $A + B$;
- 2) kT_1 在该基下的矩阵为 kA ($k \in K$);
- 3) $T_1 T_2$ 在该基下的矩阵为 AB ;
- 4) T_1^{-1} 在该基下的矩阵为 A^{-1} (若 T_1 为可逆变换).

7. 基的度量矩阵

度量矩阵是以欧氏(酉)空间的基中第 i 个元素与第 j 个元素的内积为 i 行 j 列元素构成的方阵.

(1) 表示方法:设欧氏(酉)空间 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$,

令 $a_{ij} = (x_i, x_j) (i, j = 1, 2, \dots, n)$, 则该基的度量矩阵为 $A = (a_{ij})_{n \times n}$.

(2) 主要特征: 基的度量矩阵是实对称 (Hermite) 正定矩阵, 它的阶数等于欧氏 (酉) 空间的维数.

(3) 运算转化: 设酉空间 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$, 该基的度量矩阵为 A , $x, y \in V^n$ 在该基下的坐标 (列向量) 分别为 α 和 β , 那么 x 与 y 的内积 $(x, y) = \alpha^T A \bar{\beta}$. 当 V^n 为欧氏空间时, $(x, y) = \alpha^T A \beta$.

8. 标准正交基

标准正交基指欧氏 (酉) 空间中由两两正交的单位向量构成的基.

(1) 构造方法: 对欧氏 (酉) 空间的一个基进行 Schmidt 正交化可得正交基, 再对正交基进行单位化可得标准正交基.

(2) 主要特征: 正交基的度量矩阵是对角矩阵, 标准正交基的度量矩阵是单位矩阵.

(3) 运算转化: 设欧氏 (酉) 空间 V^n 的一个标准正交基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$, $x, y \in V^n$ 在该基下的坐标分别为 $\alpha = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T$ 和 $\beta = (b_1, b_2, \dots, b_n)^T$, 则

$$1) a_i = (x, x_i), b_i = (y, x_i) (i = 1, 2, \dots, n);$$

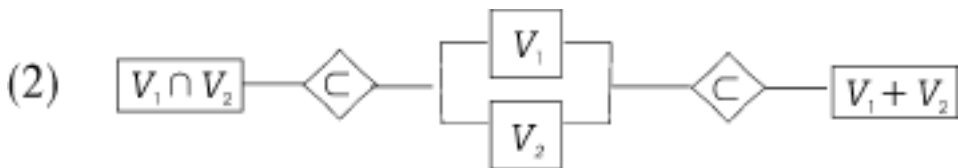
$$2) (x, y) = a_1 \bar{b}_1 + a_2 \bar{b}_2 + \dots + a_n \bar{b}_n = (\alpha, \beta).$$

二、主要结论

1. 线性子空间

设 V_1 和 V_2 是线性空间 V^n 的两个子空间, 则有:

(1) $V_1 \cap V_2$ 和 $V_1 + V_2$ 是 V^n 的子空间.



(3) $\dim(V_1 + V_2) = \dim V_1 + \dim V_2 - \dim(V_1 \cap V_2)$

(4) 下面四种说法等价:

1) $V_1 + V_2$ 是直和;

2) $V_1 + V_2$ 中零元素的分解式惟一;

3) $V_1 \cap V_2 = \{0\}$;

4) $\dim(V_1 + V_2) = \dim V_1 + \dim V_2$.

(5) 若 $V_1 + V_2$ 是直和, 则将 V_1 的基与 V_2 的基拼接起来可构成 $V_1 + V_2$ 的基.

(6) 若 $V_1 = L(x_1, x_2, \dots, x_m)$, 则 $x_1, x_2, \dots, x_m$ 的最大无关组是 V_1 的基.

(7) 若 $V_1 = L(x_1, x_2, \dots, x_m)$, $V_2 = L(y_1, y_2, \dots, y_l)$, 则

$$V_1 + V_2 = L(x_1, x_2, \dots, x_m, y_1, y_2, \dots, y_l)$$

(8) 线性空间 V^n 为欧氏(西)空间时, $V^n = V_1 \bar{\cup} V_1$.

(9) 设 $A \in C^{m \times n}$, 则有

1) $[R(A)] = N(A^H)$, 且 $C^m = R(A) \bar{\cup} N(A^H)$;

2) $[R(A^H)] = N(A)$, 且 $C^n = R(A^H) \bar{\cup} N(A)$.

(10) 设 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n$, 则 $V^n = L(x_1, x_2, \dots, x_n)$.

2. 向量组的线性关系

设线性空间 V^n 的一个基为 $x_1, x_2, \dots, x_n, y, y_j$ V^n 在该基下的坐标分别为 β 和 $\beta_j (j = 1, 2, \dots, m)$, 则有:

(1) y 可由 $y_1, y_2, \dots, y_m$ 线性表示的充要条件是 β 可由 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_m$ 线性表示.

(2) $y_1, y_2, \dots, y_m$ 线性相(无)关的充要条件是 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_m$ 线性相(无)关.