

第十四次作业-solution

LECTURER: 杨启哲

LAST MODIFIED: 2024 年 6 月 6 日

1. 对角化下列矩阵:

$$S = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & -2 \\ 2 & -2 & 0 \end{bmatrix}$$

并令其中的 $X\Lambda X^{-1}$ 中的 X 是正交矩阵, 即找到正交矩阵 X 和对角矩阵 Λ 使得 $S = X\Lambda X^T$ 。

解答. 计算其特征多项式得:

$$\det(S - \lambda I) = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & 0 & 2 \\ 0 & -1 - \lambda & -2 \\ 2 & -2 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^3 + 9\lambda = \lambda(\lambda + 3)(\lambda - 3)$$

其有 3 个特征值 $\lambda_1 = 0$, $\lambda_2 = 3$, $\lambda_3 = -3$ 。

- 对于 $\lambda_1 = 0$, 解方程组 $(S - 0I)\mathbf{x} = \mathbf{0}$, 得到其对应的特征向量为:

$$\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}$$

- 对于 $\lambda_2 = 3$, 解方程组 $(S - 3I)\mathbf{x} = \mathbf{0}$, 得到其对应的特征向量为:

$$\mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

- 对于 $\lambda_3 = -3$, 解方程组 $(S + 3I)\mathbf{x} = \mathbf{0}$, 得到其对应的特征向量为:

$$\mathbf{x}_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

从而我们有:

$$S = \begin{bmatrix} 2 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 2 \\ -1 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{2}{9} & \frac{2}{9} & -\frac{1}{9} \\ \frac{2}{9} & -\frac{1}{9} & \frac{2}{9} \\ -\frac{1}{9} & \frac{2}{9} & \frac{2}{9} \end{bmatrix}$$

将 $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_3$ 单位化可得正交矩阵:

$$Q = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

从而我们有:

$$S = Q \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix} Q^{-1} = Q \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix} Q^T = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{2}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

□

2. 给出 t, s 的取值使得下列矩阵是正定的:

$$S = \begin{bmatrix} s & -4 & -4 \\ -4 & s & -4 \\ -4 & -4 & s \end{bmatrix}, T = \begin{bmatrix} t & 3 & 0 \\ 3 & t & 4 \\ 0 & 4 & t \end{bmatrix}$$

解答. 我们使用两种方式进行处理。

对于 S , 注意到 S 是正定的当且仅当:

$$|s| > 0, \begin{vmatrix} s & -4 \\ -4 & s \end{vmatrix} > 0, \begin{vmatrix} s & -4 & -4 \\ -4 & s & -4 \\ -4 & -4 & s \end{vmatrix} > 0$$

计算可得:

$$s > 0, s^2 - 16 > 0, (s - 8)(s + 4)^2 > 0$$

从而我们有 $s > 8$ 。

对于 T , 注意到 T 是正定的当且仅当:

$$\det(T - \lambda I) = (t - \lambda)(t - \lambda + 5)(t - \lambda - 5) \text{ 有 3 个正根}$$

从而我们有 $t > 5$ 。

□

3. 将下列二次型转化成标准型, 并写出相应的矩阵表示:

(1) $\mathbf{x}^T S \mathbf{x} = 2x_1^2 + 2x_2^2 + 2x_3^2 - 2x_1x_2 - 2x_2x_3$

(2) $\mathbf{x}^T S \mathbf{x} = ax_1^2 + 2bx_1x_2 + cx_2^2$

解答. 我们也分别用多角化和配方法进行处理。

(1) $S = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$, 计算其对角化形式为:

$$S = Q \Lambda Q^T = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 + \sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 2 - \sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

从而令 $\mathbf{y} = Q^T \mathbf{x}$, 即:

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2}x_1 - \frac{\sqrt{2}}{2}x_3 \\ \frac{1}{2}x_1 - \frac{\sqrt{2}}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 \\ \frac{1}{2}x_1 + \frac{\sqrt{2}}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 \end{bmatrix}$$

有:

$$\mathbf{x}^T S \mathbf{x} = 2y_1^2 + (2 + \sqrt{2})y_2^2 + (2 - \sqrt{2})y_3^2$$

(2) 我们利用配方法, 注意到:

$$\mathbf{x}^T S \mathbf{x} = a(x_1 + \sqrt{\frac{b}{a}}x_2)^2 + (c - \frac{b^2}{a})x_2^2$$

从而令 $\mathbf{y} = \begin{bmatrix} 1 & \sqrt{\frac{b}{a}} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$, 我们有:

$$\mathbf{x}^T S \mathbf{x} = ay_1^2 + (c - \frac{b^2}{a})y_2^2$$

□

4. 判断下列语句的真假, 并给出理由:

- (1) 正定矩阵是可逆的。
- (2) 唯一正定的投影矩阵是单位矩阵, 即 $P = I$ 。
- (3) 对角线上都是正数的对称矩阵是正定的。

解答.

- (1) **真**. 正定矩阵的特征值都是正的, 从而其行列式不为 0, 即可逆。
- (2) **真**. 投影矩阵的特征值只有 0 和 1, 从而唯一正定的投影矩阵是单位矩阵。
- (3) **假**. 考虑:

$$S = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$$

其对应的特征值为 $\lambda_1 = 3, \lambda_2 = -1$, 从而不是正定的。

□

5. 给定两个 $n \times n$ 的正定的对称矩阵 S, T :

- (1) 给出一个例子说明 ST 不是对称的。
- (2) 证明 ST 的特征值是正的。

hint: 考虑 $ST\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$ 和 $T\mathbf{x}$ 的点积。

解答.

(1) 考虑: $S = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}, T = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ S, T 都是正定的, 但是其乘积 $\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ 不是对称的。

(2) 令 λ 是 ST 的特征值, \mathbf{x} 是对应的特征向量, 即 $ST\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$, 显然 $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}, T\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$, 从而有:

- $(T\mathbf{x}) \cdot ST\mathbf{x} = (T\mathbf{x})^T S(T\mathbf{x})$ 。
- $(T\mathbf{x}) \cdot ST\mathbf{x} = \lambda(T\mathbf{x}) \cdot \mathbf{x} = \lambda(T\mathbf{x})^T \mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}^T T\mathbf{x}$ 。

由 S, T 是正定的我们可以得到 $\lambda > 0$

□

6. 假设 $n \times n$ 的对称矩阵 S 是正的, 其特征值 $\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n$:

- (1) 求 $\lambda_1 I - S$ 的特征值, 该矩阵是半正定的么?
(2) 证明对任意的 \mathbf{x} , 有 $\mathbf{x}^T S \mathbf{x} \leq \lambda_1 \mathbf{x}^T \mathbf{x}$ 。
(3) 求 $\max_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} \frac{\mathbf{x}^T S \mathbf{x}}{\mathbf{x}^T \mathbf{x}}$ 。

解答.

- (1) 由 $\det(\lambda I - S) = \prod_{i=1}^n (\lambda - \lambda_i)$ 可知:

$$\det(\lambda I - (\lambda_1 I - S)) = \prod_{i=1}^n (\lambda - \lambda_1 + \lambda_i)$$

从而 $\lambda_1 I - S$ 的特征值为 $0, \lambda_1 - \lambda_2, \dots, \lambda_1 - \lambda_n \geq 0$, 因此该矩阵是半正定的。

- (2) 由 $\lambda_1 I - S$ 是半正定的可知, 对于任意的 \mathbf{x} , 有 $\mathbf{x}^T (\lambda_1 I - S) \mathbf{x} \geq 0$, 即 $\mathbf{x}^T S \mathbf{x} \leq \lambda_1 \mathbf{x}^T \mathbf{x}$ 。
(3) 由 $\mathbf{x}^T S \mathbf{x} \leq \lambda_1 \mathbf{x}^T \mathbf{x}$ 可知:

$$\max_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} \frac{\mathbf{x}^T S \mathbf{x}}{\mathbf{x}^T \mathbf{x}} = \lambda_1$$

□