第八次作业-solution

Lecturer: 杨启哲 Last modified: 2024 年 4 月 21 日

1. 对于下列矩阵 A, 求出其四个空间 (列空间、零空间、行空间、左零空间) 的基:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & 2 & 4 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

解答. (1) C(A) 的基: $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}$

(2)
$$C(A^T)$$
 的基:
$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

(3)
$$N(A)$$
 的基:
$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$(4)$$
 $N(A^T)$ 的基: $\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$

2. 判断下列语句的真假,并给出理由:

- $A \cap A^T$ 的首元个数相同。
- A 和 A^T 的左零空间相同。
- 如果 A 的行空间和列空间相同,则 $A = A^T$ 。
- 如果 $A = -A^T$,则 A 的行空间和列空间相同。

解答.

- \mathbb{G} , $\Re A = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 则我们有:

$$N(A) = Z$$

$$N(A^T) = span \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}$$

• 假,考察矩阵:

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

则我们有 $C(A) = C(A^T) = \mathbb{R}^2$,但 $A \neq A^T$.

• $\underline{\mathbf{q}}$, $\underline{\mathbf{n}}$ $\underline{\mathbf{n}}$ $A = -A^T$ $\underline{\mathbf{n}}$ $A^T = -A$, $\underline{\mathbf{n}}$ $C(A) = C(-A) = C(A^T)$.

3. 考察 \mathbb{R}^3 的子空间 S:

- 如果 $S = Z = \{\mathbf{0}\}$, 求 S 的正交补 S^{\perp} 。
- 如果 $S = span(\{(1,1,1)\})$,求 S 的正交补 S^{\perp} 。
- 如果 $S = span(\{(1,1,1),(1,1,-1)\})$,求 S 的正交补 S^{\perp} 。

解答.

$$\begin{split} \bullet & S^{\perp} = \mathbf{R}^3 \, . \\ \bullet & S^{\perp} = span \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \right\} . \\ \bullet & S^{\perp} = span \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\} . \end{split}$$

Remark 0.1

我们再次强调这里是用了 (a,b,c) 来描述了 \mathbf{R}^3 中的列向量 $\begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix}$,并不是用 $\begin{bmatrix} a & b & c \end{bmatrix}$ 。

Remark 0.2

求正交补就是求对应矩阵的零空间。

4. 证明 $A^T A$ 和 A 的零空间相同,即 $N(A^T A) = N(A)$ 。

解答.由:

$$A\mathbf{x} = \mathbf{0} \Longrightarrow A^T A\mathbf{x} = \mathbf{0}$$

从而 $N(A) \subseteq N(A^T A)$ 。下证 $N(A^T A) \subseteq N(A)$ 。设 $\mathbf{x} \in N(A^T A)$,则有:

$$A^{T}A\mathbf{x} = \mathbf{0} \Longrightarrow \mathbf{x}^{T}A^{T}A\mathbf{x} = 0 \Longrightarrow (A\mathbf{x})^{T}(A\mathbf{x}) = 0 \Longrightarrow A\mathbf{x} = \mathbf{0}$$

即: $\mathbf{x} \in N(A)$, 也就是 $N(A^T A) \subset N(A)$ 。

5. 对于下面给定的 b 和 a, 求出 b 到 a 的投影, 并计算其误差和相应的投影矩阵, 最后验证其误差和 a 是垂直的。

$$\bullet \ \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}, \ \mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

$$\bullet \ \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \ \mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

解答.

• 分别计算 $\mathbf{a}^T\mathbf{a}$, $\mathbf{a}\mathbf{a}^T$, $\mathbf{a}^T\mathbf{b}$ 可得:

$$\mathbf{a}^T \mathbf{a} = 3, \ \mathbf{a} \mathbf{a}^T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \ \mathbf{a}^T \mathbf{b} = 5$$

从而我们有:

(1) 投影
$$\mathbf{p} = \frac{\mathbf{a}^T \mathbf{b}}{\mathbf{a}^T \mathbf{a}} \mathbf{a} = \begin{bmatrix} \frac{5}{3} \\ \frac{5}{3} \\ \frac{5}{3} \end{bmatrix}$$
(2) 投影矩阵 $P = \frac{\mathbf{a}\mathbf{a}^T}{\mathbf{a}^T \mathbf{a}} = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$
(3) 误差 $\mathbf{e} = \mathbf{b} - \mathbf{p} = \begin{bmatrix} -\frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \end{bmatrix}$ 其和 \mathbf{a} 的内积为 $\mathbf{e} \cdot \mathbf{a} = -\frac{2}{3} + \frac{1}{3} + \frac{1}{3} = 0$,从而 $\mathbf{e} \perp \mathbf{a}$ 。

• 分别计算 $\mathbf{a}^T\mathbf{a}, \mathbf{a}\mathbf{a}^T, \mathbf{a}^T\mathbf{b}$ 可得:

$$\mathbf{a}^T \mathbf{a} = 2, \ \mathbf{a} \mathbf{a}^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \ \mathbf{a}^T \mathbf{b} = 2$$

从而我们有:

(1) 投影
$$\mathbf{p} = \frac{\mathbf{a}^T \mathbf{b}}{\mathbf{a}^T \mathbf{a}} \mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$
(2) 投影矩阵 $P = \frac{\mathbf{a}\mathbf{a}^T}{\mathbf{a}^T \mathbf{a}} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$
(3) 误差 $\mathbf{e} = \mathbf{b} - \mathbf{p} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}$ 其和 \mathbf{a} 的内积为 $\mathbf{e} \cdot \mathbf{a} = 0$,从而 $\mathbf{e} \perp \mathbf{a}$ 。

6. 我们来证明正交补分解的唯一性。令 V 是 \mathbb{R}^n 的一个子空间, V^{\perp} 是 V 的正交补。证明对于任 一 $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^n$, 如果存在 $\mathbf{v} \in V$ 和 $\mathbf{v}^{\perp} \in V^{\perp}$ 使得 $\mathbf{w} = \mathbf{v} + \mathbf{v}^{\perp}$, 则 \mathbf{v} 和 \mathbf{v}^{\perp} 是唯一的。

解答. 假设存在 $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2 \in V$ 和 $\mathbf{v}_1^{\perp}, \mathbf{v}_2^{\perp} \in V^{\perp}$ 使得 $\mathbf{w} = \mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_1^{\perp} = \mathbf{v}_2 + \mathbf{v}_2^{\perp}$,则有

$$\mathbf{v}_1 - \mathbf{v}_2 = \mathbf{v}_2^{\perp} - \mathbf{v}_1^{\perp}$$

由于 $\mathbf{v}_1 - \mathbf{v}_2 \in V$, $\mathbf{v}_2^{\perp} - \mathbf{v}_1^{\perp} \in V^{\perp}$, 则有 $\mathbf{v}_1 - \mathbf{v}_2 \in V \cap V^{\perp} = \{\mathbf{0}\}$, 从而 $\mathbf{v}_1 = \mathbf{v}_2$ 。同理 $\mathbf{v}_1^{\perp} = \mathbf{v}_2^{\perp}$ 。 \square