

1. 判别下面所定义的变换,哪些是线性的,哪些不是:

1) 在线性空间 V 中, $\mathcal{A}\xi = \xi + \alpha$, 其中 $\alpha \in V$ 是一固定的向量;

2) 在线性空间 V 中, $\mathcal{A}\xi = \alpha$, 其中 $\alpha \in V$ 是一固定的向量;

3) 在 P^3 中, $\mathcal{A}(x_1, x_2, x_3) = (x_1^2, x_2 + x_3, x_3^2)$;

4) 在 P^3 中, $\mathcal{A}(x_1, x_2, x_3) = (2x_1 - x_2, x_2 + x_3, x_1)$;

5) 在 $P[x]$ 中, $\mathcal{A}f(x) = f(x + 1)$;

6) 在 $P[x]$ 中, $\mathcal{A}f(x) = f(x_0)$, 其中 $x_0 \in P$ 是一固定的数;

7) 把复数域看作复数域上的线性空间, $\mathcal{A}\xi = \bar{\xi}$;

8) 在 $P^{n \times n}$ 中, $\mathcal{A}(X) = BXC$, 其中 $B, C \in P^{n \times n}$ 是两个固定的矩阵.

2. 在几何空间中, 取正交坐标系 $Oxyz$. 以 \mathcal{A} 表示将空间绕 Ox 轴由 Oy 向 Oz 方向旋转 90° 的变换, 以 \mathcal{B} 表示绕 Oy 轴由 Oz 向 Ox 方向旋转 90° 的变换, 以 \mathcal{C} 表示绕 Oz 轴由 Ox 向 Oy 方向旋转 90° 的变换. 证明:

$$\mathcal{A}^4 = \mathcal{B}^4 = \mathcal{C}^4 = \mathcal{E}, \mathcal{AB} \neq \mathcal{BA}, \text{但 } \mathcal{A}^2\mathcal{B}^2 = \mathcal{B}^2\mathcal{A}^2.$$

并检验 $(\mathcal{AB})^2 = \mathcal{A}^2\mathcal{B}^2$ 是否成立.

3. 在 $P[x]$ 中, $\mathcal{A}f(x) = f'(x)$, $\mathcal{B}f(x) = xf(x)$. 证明:

$$\mathcal{AB} - \mathcal{BA} = \mathcal{E}.$$

4. 设 \mathcal{A}, \mathcal{B} 是线性变换, 如果 $\mathcal{A}\mathcal{B} - \mathcal{B}\mathcal{A} = \mathcal{E}$, 证明:

$$\mathcal{A}^k\mathcal{B} - \mathcal{B}\mathcal{A}^k = k \mathcal{A}^{k-1}, k > 1.$$

5. 证明: 可逆变换是双射.

6. 设 $\epsilon_1, \epsilon_2, \dots, \epsilon_n$ 是线性空间 V 的一组基, \mathcal{A} 是 V 上的线性变换, 证明: \mathcal{A} 可逆当且仅当 $\mathcal{A}\epsilon_1, \mathcal{A}\epsilon_2, \dots, \mathcal{A}\epsilon_n$ 线性无关.

7. 求下列线性变换在所指定基下的矩阵:

1) 第 1 题 4) 中变换 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_1 = (1, 0, 0), \epsilon_2 = (0, 1, 0), \epsilon_3 = (0, 0, 1)$

下的矩阵;

2) $[O; \epsilon_1, \epsilon_2]$ 是平面上一直角坐标系, \mathcal{A} 是平面上的向量对第一和第三象限角的平分线的垂直投影, \mathcal{B} 是平面上的向量对 ϵ_2 的垂直投影, 求 $\mathcal{A}, \mathcal{B}, \mathcal{AB}$ 在基 ϵ_1, ϵ_2 下的矩阵;

3) 在空间 $P[x]_n$ 中, 设变换 \mathcal{A} 为 $f(x) \rightarrow f(x+1) - f(x)$, 求 \mathcal{A} 在基

$$\boldsymbol{\varepsilon}_0 = 1, \boldsymbol{\varepsilon}_i = \frac{x(x-1)\cdots(x-i+1)}{i!} \quad (i=1,2,\dots,n-1) \text{ 下的矩阵;}$$

4) 六个函数 $\boldsymbol{\varepsilon}_1 = e^{ax} \cos bx, \boldsymbol{\varepsilon}_2 = e^{ax} \sin bx, \boldsymbol{\varepsilon}_3 = xe^{ax} \cos bx,$

$$\boldsymbol{\varepsilon}_4 = xe^{ax} \sin bx, \boldsymbol{\varepsilon}_5 = \frac{1}{2}x^2 e^{ax} \cos bx, \boldsymbol{\varepsilon}_6 = \frac{1}{2}x^2 e^{ax} \sin bx$$

的所有实系数线性组合构成实数域上一个六维线性空间, 求微分变换 \mathcal{D} 在基 $\boldsymbol{\varepsilon}_i (i=1,2,\dots,6)$ 下的矩阵;

5) 已知 P^3 中线性变换 \mathcal{A} 在基 $\eta_1 = (-1, 1, 1)$, $\eta_2 = (1, 0, -1)$,

$$\eta_3 = (0, 1, 1) \text{ 下的矩阵是 } \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix},$$

求 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_1 = (1, 0, 0)$, $\epsilon_2 = (0, 1, 0)$, $\epsilon_3 = (0, 0, 1)$ 下的矩阵;

6) 在 P^3 中, \mathcal{A} 定义如下:

$$\begin{cases} \mathcal{A}\eta_1 = (-5, 0, 3), \\ \mathcal{A}\eta_2 = (0, -1, 6), \\ \mathcal{A}\eta_3 = (-5, -1, 9), \end{cases} \quad \text{其中} \quad \begin{cases} \eta_1 = (-1, 0, 2), \\ \eta_2 = (0, 1, 1), \\ \eta_3 = (3, -1, 0), \end{cases}$$

求 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_1 = (1, 0, 0)$, $\epsilon_2 = (0, 1, 0)$, $\epsilon_3 = (0, 0, 1)$ 下的矩阵;

7) 同上,求 \mathcal{A} 在 η_1, η_2, η_3 下的矩阵.

8. 在 $P^{2 \times 2}$ 中定义线性变换

$$\mathcal{A}_1(\mathbf{X}) = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mathbf{X}, \quad \mathcal{A}_2(\mathbf{X}) = \mathbf{X} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, \quad \mathcal{A}_3(\mathbf{X}) = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mathbf{X} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix},$$

求 $\mathcal{A}_1, \mathcal{A}_2, \mathcal{A}_3$ 在基 $\mathbf{E}_{11}, \mathbf{E}_{12}, \mathbf{E}_{21}, \mathbf{E}_{22}$ 下的矩阵.

9. 设三维线性空间 V 上的线性变换 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3$ 下的矩阵为

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}.$$

1) 求 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_3, \epsilon_2, \epsilon_1$ 下的矩阵;

2) 求 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_1, k\epsilon_2, \epsilon_3$ 下的矩阵, 其中 $k \in P$ 且 $k \neq 0$;

3) 求 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_1 + \epsilon_2, \epsilon_2, \epsilon_3$ 下的矩阵.

10. 设 \mathcal{A} 是线性空间 V 上的线性变换, 如果 $\mathcal{A}^{k-1}\xi \neq \mathbf{0}$, 但 $\mathcal{A}^k\xi = \mathbf{0}$, 求证 $\xi, \mathcal{A}\xi, \dots, \mathcal{A}^{k-1}\xi (k > 0)$ 线性无关.

11. 在 n 维线性空间中, 设有线性变换 \mathcal{A} 与向量 ξ , 使得 $\mathcal{A}^{n-1}\xi \neq \mathbf{0}$, 但 $\mathcal{A}^n\xi = \mathbf{0}$. 求证 \mathcal{A} 在某组基下的矩阵是

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 1 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

12. 设 V 是数域 P 上 n 维线性空间. 证明: V 的与全体线性变换可以交换的线性变换是数乘变换.

13. \mathcal{A} 是数域 P 上 n 维线性空间 V 的一个线性变换. 证明: 如果 \mathcal{A} 在任意一组基下的矩阵都相同, 那么 \mathcal{A} 是数乘变换.

14. 设 $\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3, \epsilon_4$ 是四维线性空间 V 的一组基, 已知线性变换 \mathcal{A} 在这组基下的矩阵为

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 5 & 5 \\ 2 & -2 & 1 & -2 \end{pmatrix}.$$

1) 求 \mathcal{A} 在基 $\eta_1 = \epsilon_1 - 2\epsilon_2 + \epsilon_4, \eta_2 = 3\epsilon_2 - \epsilon_3 - \epsilon_4, \eta_3 = \epsilon_3 + \epsilon_4, \eta_4 = 2\epsilon_4$ 下的矩阵;

2) 求 \mathcal{A} 的核与值域;

3) 在 \mathcal{A} 的核中选一组基, 把它扩充成 V 的一组基, 并求 \mathcal{A} 在这组基下的矩阵;

4) 在 \mathcal{A} 的值域中选一组基, 把它扩充成 V 的一组基, 并求 \mathcal{A} 在这组基下的矩阵.

15. 给定 P^3 的两组基

$$\begin{aligned}\boldsymbol{\varepsilon}_1 &= (1, 0, 1), & \boldsymbol{\eta}_1 &= (1, 2, -1), \\ \boldsymbol{\varepsilon}_2 &= (2, 1, 0), & \boldsymbol{\eta}_2 &= (2, 2, -1), \\ \boldsymbol{\varepsilon}_3 &= (1, 1, 1), & \boldsymbol{\eta}_3 &= (2, -1, -1).\end{aligned}$$

$$\mathcal{A} \boldsymbol{\varepsilon}_i = \boldsymbol{\eta}_i, \quad i = 1, 2, 3.$$

1) 写出由基 $\boldsymbol{\varepsilon}_1, \boldsymbol{\varepsilon}_2, \boldsymbol{\varepsilon}_3$ 到基 $\boldsymbol{\eta}_1, \boldsymbol{\eta}_2, \boldsymbol{\eta}_3$ 的过渡矩阵；

2) 写出 \mathcal{A} 在基 $\boldsymbol{\varepsilon}_1, \boldsymbol{\varepsilon}_2, \boldsymbol{\varepsilon}_3$ 下的矩阵;

3) 写出 \mathcal{A} 在基 $\boldsymbol{\eta}_1, \boldsymbol{\eta}_2, \boldsymbol{\eta}_3$ 下的矩阵.

16. 证明:

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{pmatrix} \text{与} \begin{pmatrix} \lambda_{i_1} & & & \\ & \lambda_{i_2} & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_{i_n} \end{pmatrix}$$

相似,其中 $i_1 i_2 \cdots i_n$ 是 $1, 2, \dots, n$ 的一个排列.

17. 如果 A 可逆, 证明: AB 与 BA 相似.

18. 如果 A 与 B 相似, C 与 D 相似, 证明:

$$\begin{pmatrix} A & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & C \end{pmatrix} \quad \text{与} \quad \begin{pmatrix} B & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & D \end{pmatrix} \text{相似.}$$

19. 求复数域上线性空间 V 的线性变换 \mathcal{A} 的特征值与特征向量, 已知 \mathcal{A} 在一组基下的矩阵为:

$$1) \quad A = \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 2 \end{pmatrix};$$

$$2) \quad A = \begin{pmatrix} 0 & a \\ -a & 0 \end{pmatrix};$$

$$3) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \end{pmatrix};$$

$$4) \quad A = \begin{pmatrix} 5 & 6 & -3 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix};$$

$$5) \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix};$$

$$6) \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ -2 & 0 & 3 \\ -1 & -3 & 0 \end{pmatrix};$$

$$7) \quad A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ -4 & -1 & 0 \\ 4 & -8 & -2 \end{pmatrix}.$$

20. 在上题中哪些变换的矩阵可以在适当的基下化成对角形? 在可以化成对角形的情况,写出相应的基变换的过渡矩阵 T ,并验算 $T^{-1}AT$.

客服QQ: 1374599466。购课联系客服，拉进会员群进行辅导。
教师QQ: 1374599466。教师QQ: 1374599466。
加群: 783072579。加群: 783072579。

客服QQ: 1374599466。购课联系客服，拉进会员群进行辅导。
教师QQ: 1374599466。教师QQ: 1374599466。
加群: 783072579。加群: 783072579。

21. 在 $P[x]_n$ ($n > 1$) 中, 求微分变换 \mathcal{D} 的特征多项式, 并证明 \mathcal{D} 在任何一组基下的矩阵都不可能是对角矩阵.

22. 设

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 0 & -3 & 4 \\ 0 & 4 & 3 \end{pmatrix}, \text{求 } \mathbf{A}^*.$$

23. 设 $\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3, \epsilon_4$ 是四维线性空间 V 的一组基, 线性变换 \mathcal{A} 在这组基下的矩阵为

$$A = \begin{pmatrix} 5 & -2 & -4 & 3 \\ 3 & -1 & -3 & 2 \\ -3 & \frac{1}{2} & \frac{9}{2} & -\frac{5}{2} \\ -10 & 3 & 11 & -7 \end{pmatrix}.$$

1) 求 \mathcal{A} 在基 $\eta_1 = \epsilon_1 + 2\epsilon_2 + \epsilon_3 + \epsilon_4$,

$$\eta_2 = 2\epsilon_1 + 3\epsilon_2 + \epsilon_3, \quad \eta_3 = \epsilon_3, \quad \eta_4 = \epsilon_4$$

下的矩阵;

2) 求 \mathcal{A} 的特征值与特征向量；

3) 求一可逆矩阵 T , 使 $T^{-1}AT$ 成对角形.

24.1) 设 λ_1, λ_2 是线性变换 \mathcal{A} 的两个不同特征值, e_1, e_2 是分别属于 λ_1, λ_2 的特征向量, 证明: $e_1 + e_2$ 不是 \mathcal{A} 的特征向量;

2) 证明: 如果线性空间 V 的线性变换 \mathcal{A} 以 V 中每个非零向量作为它的特征向量, 那么 \mathcal{A} 是数乘变换.

25. 设 V 是复数域上的 n 维线性空间, \mathcal{A}, \mathcal{B} 是 V 的线性变换, 且 $\mathcal{A}\mathcal{B} = \mathcal{B}\mathcal{A}$. 证明:

1) 如果 λ_0 是 \mathcal{A} 的一特征值, 那么 V_{λ_0} 是 \mathcal{B} 的不变子空间;

2) \mathcal{A}, \mathcal{B} 至少有一个公共的特征向量.

26. 设 V 是复数域上的 n 维线性空间, 而线性变换 \mathcal{A} 在基 $\epsilon_1, \epsilon_2, \dots, \epsilon_n$ 下的矩阵是一若尔当块. 证明:

1) V 中包含 ϵ_1 的 \mathcal{A} - 子空间只有 V 自身;

2) V 中任一非零 \mathcal{A} - 子空间都包含 ϵ_n ;

3) V 不能分解成两个非平凡的 \mathcal{A} - 子空间的直和.

27. 求下列矩阵的最小多项式:

$$1) \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix};$$

$$2) \begin{pmatrix} 3 & -1 & -3 & 1 \\ -1 & 3 & 1 & -3 \\ 3 & -1 & -3 & 1 \\ -1 & 3 & 1 & -3 \end{pmatrix}.$$

1. 设 \mathcal{A}, \mathcal{B} 是线性变换, $\mathcal{A}^2 = \mathcal{A}, \mathcal{B}^2 = \mathcal{B}$. 证明:

1) 如果 $(\mathcal{A} + \mathcal{B})^2 = \mathcal{A} + \mathcal{B}$, 那么 $\mathcal{A}\mathcal{B} = 0$;

2) 如果 $\mathcal{A}\mathcal{B} = \mathcal{B}\mathcal{A}$, 那么 $(\mathcal{A} + \mathcal{B} - \mathcal{A}\mathcal{B})^2 = \mathcal{A} + \mathcal{B} - \mathcal{A}\mathcal{B}$.

补充题

2. 设 V 是数域 P 上 n 维线性空间. 证明: 由 V 的全体线性变换组成的线性空间是 n^2 维的.

3. 设 \mathcal{A} 是数域 P 上 n 维线性空间 V 的一个线性变换. 证明:

1) 在 $P[x]$ 中有一次数 $\leq n^2$ 的多项式 $f(x)$, 使 $f(\mathcal{A}) = 0$;

补充题

2) 如果 $f(\mathcal{A}) = \theta, g(\mathcal{A}) = \theta$, 那么 $d(\mathcal{A}) = \theta$, 这里 $d(x)$ 是 $f(x)$ 与 $g(x)$ 的最大公因式;

3) \mathcal{M} 可逆的充分必要条件是, 有一常数项不为零的多项式 $f(x)$ 使 $f(\mathcal{A}) = \theta$.

4. 设 \mathcal{A} 是线性空间 V 上的可逆线性变换.

1) 证明: \mathcal{A} 的特征值一定不为 0;

2) 证明: 如果 λ 是 \mathcal{A} 的特征值, 那么 $\frac{1}{\lambda}$ 是 \mathcal{A}^{-1} 的特征值.

5. 设 \mathcal{A} 是线性空间 V 上的线性变换, 证明: \mathcal{A} 的行列式为零的充分必要条件是 \mathcal{A} 以零作为一个特征值.

6. 设 A 是一 n 级下三角形矩阵, 证明:

1) 如果 $a_{ii} \neq a_{jj}$ 当 $i \neq j, i, j = 1, 2, \dots, n$, 那么 A 相似于一对角矩阵;

2) 如果 $a_{11} = a_{22} = \dots = a_{nn}$, 而至少有一 $a_{i_0j_0} \neq 0 (i_0 > j_0)$, 那么 A 不与对角矩阵相似.

7. 证明: 对任一 $n \times n$ 复系数矩阵 A , 存在可逆矩阵 T , 使 $T^{-1}AT$ 是上三角形矩阵.

补充题

8. 证明:如果 $\mathcal{A}_1, \mathcal{A}_2, \dots, \mathcal{A}_s$ 是线性空间 V 的 s 个两两不同的线性变换,那么在 V 中必存在向量 α ,使 $\mathcal{A}_1\alpha, \mathcal{A}_2\alpha, \dots, \mathcal{A}_s\alpha$ 也两两不同.

9. 设 \mathcal{A} 是有限维线性空间 V 的线性变换, W 是 V 的子空间, $\mathcal{A}W$ 表示由 W 中向量的像组成的子空间. 证明:

$$\text{维}(\mathcal{A}W) + \text{维}(\mathcal{A}^{-1}(\mathbf{0}) \cap W) = \text{维}(W).$$

10. 设 \mathcal{A}, \mathcal{B} 是 n 维线性空间 V 的两个线性变换. 证明:

\mathcal{AB} 的秩 $\geq \mathcal{A}$ 的秩 + \mathcal{B} 的秩 - n .

11. 设 $\mathcal{A}^2 = \mathcal{A}, \mathcal{B}^2 = \mathcal{B}$. 证明:

补充题

2) \mathcal{A} 与 \mathcal{B} 有相同的核的充分必要条件是 $\mathcal{A}\mathcal{B} = \mathcal{A}$, $\mathcal{B}\mathcal{A} = \mathcal{B}$.