

1. 上节课作业

1.1  $A = \begin{pmatrix} 6 & 2 & -2 \\ -2 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix}$   $B = \begin{pmatrix} 6 & 2 & 2 \\ -2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$

$\chi_A = \chi_B = (t-4)^2(t-2)$

$\Rightarrow u = \begin{pmatrix} (t-4)^2(t-2) \\ (t-4)(t-2) \end{pmatrix}$  ~~非~~  $\lambda A, B \quad (A-4E)(A-2E) = 0 \quad (B-4E)(B-2E) = \begin{pmatrix} 4 & 4 & 4 \\ -4 & -4 & -4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \neq 0$

$\Rightarrow u_A = (t-4)(t-2) \quad u_B = (t-4)^2(t-2)$

$\Rightarrow J_A = \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ & 4 & 2 \end{pmatrix} \quad (t-4), (t-4), (t-2)$

$J_B = \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ & 4 & 2 \end{pmatrix} \quad (t-4)^2, (t-2)$

1.2  $A, B \in M_n(\mathbb{C}) \neq 0, \text{rank} A = \text{rank} B, u_A = u_B$

(a)  $n=4$  时  $A \sim B$

(b)  $n \geq 5$  时  $A$  不能与  $B$  相似

对 (a)  $n=4 \quad u_A = t^4 \Rightarrow J_A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ & 0 & 1 & \\ & & 0 & 1 \\ & & & 0 \end{pmatrix}$

$u_A = t^3 \quad J_A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ & 0 & 1 & \\ & & 0 & 1 \\ & & & 0 \end{pmatrix}$

$u_A = t^2 \quad J_A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ & 0 & 1 & \\ & & 0 & 1 \\ & & & 0 \end{pmatrix}$

$u_A = t \quad J_A = 0$

(b)  $n \geq 5$  时  $J_A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & & \\ & 0 & 1 & & \\ & & 0 & 1 & \\ & & & 0 & 1 \\ & & & & 0 \end{pmatrix} \neq J_B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & & \\ & 0 & 1 & & \\ & & 0 & 1 & \\ & & & 0 & 1 \\ & & & & 0 \end{pmatrix}$

$J_A = \text{diag}(J_3(0), J_3(0), 0)$

$J_B = \text{diag}(J_3(0), J_2(0), J_2(0))$

$u_A = u_B = t^3 \quad \text{rank} A = \text{rank} B = 4 \quad \text{但} \lambda \text{ 不同}$



No.

Date

13 求  $t$  使  $(u+tv|v) = 0$

计算  $(u+tv|v)$  证明 Cauchy 不等式

$$\text{pf. } (u+tv|v) = (u|v) + t(v|v) \Rightarrow t = -\frac{(u|v)}{(v|v)}$$

$$\Rightarrow (u+tv|u) = (u|u) - \frac{(u|v)^2}{(v|v)} = (u+tv|u+tv) \geq 0$$

$$\Rightarrow (u|u)(v|v) \geq (u|v)^2$$

14 a)  $\|u+v\|^2 + \|u-v\|^2 = 2\|u\|^2 + 2\|v\|^2$  平行四边形的性质

b)  $\|u\| \perp \|v\| \Rightarrow \|u\|^2 - \|v\|^2 = (u+v|u-v) = 0$  菱形对角线垂直

c)  $(u|v) = \frac{1}{2}(\|u+v\|^2 - \|u-v\|^2)$

d)  $\|u-v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2 - 2\|u\|\|v\|\cos\theta$  余弦定理

5)  $\text{diag}(A, A) \sim \text{diag}(B, B) \Rightarrow A \sim B$

pf.  $\text{diag}(A, A)$  的初等因子组 =  $2\{A \text{ 的初等因子组}\}$

$\Rightarrow A$  的初等因子组 =  $B$  的初等因子组

Rak: 勾股定理  $(u|v) = 0 \Rightarrow \|u\|^2 + \|v\|^2 = \|u+v\|^2$

= 三角不等式  $\|u+v\| \leq \|u\| + \|v\|$

2.  $n$  维欧氏空间中两两成钝角的向量最多  $n+1$  个.

pf.  $n=2$  时  $\checkmark$  由

对  $n$  归纳 假设  $n-1$  时成立.  $n$  时

设  $x_1, \dots, x_t$  为两两成钝角的向量  $t > n+1$

令  $W = \{Y \in \mathbb{R}^n \mid (x_1|Y) = 0\}$  与  $x_1$  垂直的  $n-1$  维子空间

令  $\tilde{x}_i = x_i - \frac{(x_i|x_1)x_1}{\|x_1\|^2}$  为  $x_i$  向  $W$  上投影 (正交投影)  $i \neq 1$

claim  $\langle \tilde{x}_i | \tilde{x}_j \rangle < \langle x_i | x_j \rangle$

$$\langle \tilde{x}_i | \tilde{x}_j \rangle = \langle x_i - \frac{(x_i|x_1)x_1}{\|x_1\|^2} \mid x_j - \frac{(x_j|x_1)x_1}{\|x_1\|^2} \rangle = \langle x_i | x_j \rangle - \frac{(x_i|x_1)(x_j|x_1)}{\|x_1\|^2}$$



由  $x_i$  由  $x_j$  成钝角  $\Rightarrow (x_i | x_j) < 0$

$$\Rightarrow (\tilde{x}_i | \tilde{x}_j) < (x_i | x_j)$$

$$\Rightarrow \cos \theta_{ij} = \frac{(x_i | x_j)}{\|x_i\| \|x_j\|} < \frac{(x_i | x_j)}{\|x_i\| \|x_j\|} = \cos \theta_{ij} \quad (\text{由 } \|\tilde{x}_i\| \leq \|x_i\|)$$

$\Rightarrow$  投影之后夹角变大 仍是钝角

$\Rightarrow \{\tilde{x}_1, \dots, \tilde{x}_t\}$  为  $W$  中  $t-1$  个两两成钝角的向量

$\Rightarrow$  矛盾  $t \leq n+1$

~~最后  $t$  是可以取到  $n+1$  的。由归纳在  $W$  中取  $n$  个行~~

~~如取  $e_1, e_2 - \epsilon e_1, \dots, e_n - \epsilon e_{n-1}, -e_n$~~

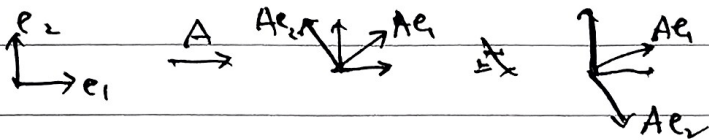
$$(\epsilon - \epsilon e_i, e_j - \epsilon e_i) = 2\epsilon < 0$$

~~或取  $e_1, e_2 - \epsilon e_1, e_3 - \epsilon e_1 - \epsilon e_2, e_4 - \epsilon e_1 - \epsilon e_2 - \epsilon e_3$~~

3.  $A \in O_2(\mathbb{R}) \Rightarrow A$  是旋转或旋转复合反射

$A \in O_3(\mathbb{R}) \Rightarrow A$  是绕某一条轴旋转 (或再复合反射)

pf:  $n=2$  时



$n=3$  时

$\Rightarrow$  注意到  $A$  有特征值  $\lambda = \pm 1$

$\Rightarrow A$  有特征向量  $x$

$\forall W = \langle x \rangle^\perp \Rightarrow A: W \rightarrow W \Rightarrow A$  在  $W$  上为旋转

$\Rightarrow A$  为绕  $x$  轴旋转

