

# 线性代数辅导资料

本资料来源于李永乐辅导教材 由 Kj1234cn 整理 Victorddd 再整理重新发布

## 第三章:线性方程组 主要知识点

### 一 N 维向量

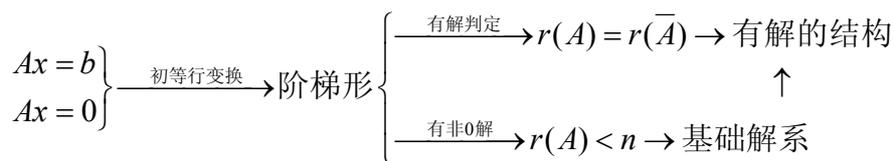
- 1 运算
- 2 线性表示:
  - a. 概念
  - b. 判定: 充要条件 充分条件
- 3 线性相关:
  - a. 概念
  - b. 判定: 充要条件 充分条件

极大线性无关组:

- 1 概念
- 2 求法

向量组的秩

### 二 方程组:



## 第四章:向量空间      主要知识点

向量空间	}	概念 $V$ 对于 $\alpha, \beta, ka$ 封闭 基 { <table style="border-left: 1px solid black; border-right: 1px solid black; padding: 0 10px; margin-left: 10px;"> <tr> <td style="padding: 5px;">坐标</td> <td style="padding: 5px;">若 <math>\gamma = x_1\alpha_1 + \dots + x_n\alpha_n</math>, 称 <math>\gamma</math> 在基 <math>\alpha_1, \dots, \alpha_n</math> 的坐标是 <math>x_1, x_2, \dots, x_n</math></td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;">过渡矩阵</td> <td style="padding: 5px;">若 <math>\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n = (a_1, a_2, \dots, a_n)C</math>, 称 <math>C</math> 是由基 <math>a_1, a_2, \dots, a_n</math> 到基 <math>\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n</math> 的过渡矩阵</td> </tr> </table>	坐标	若 $\gamma = x_1\alpha_1 + \dots + x_n\alpha_n$ , 称 $\gamma$ 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 的坐标是 $x_1, x_2, \dots, x_n$	过渡矩阵	若 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n = (a_1, a_2, \dots, a_n)C$ , 称 $C$ 是由基 $a_1, a_2, \dots, a_n$ 到基 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ 的过渡矩阵		
坐标	若 $\gamma = x_1\alpha_1 + \dots + x_n\alpha_n$ , 称 $\gamma$ 在基 $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ 的坐标是 $x_1, x_2, \dots, x_n$							
过渡矩阵	若 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n = (a_1, a_2, \dots, a_n)C$ , 称 $C$ 是由基 $a_1, a_2, \dots, a_n$ 到基 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ 的过渡矩阵							
欧氏空间	}	内积: <table style="border-left: 1px solid black; border-right: 1px solid black; padding: 0 10px; margin-left: 10px;"> <tr> <td style="padding: 5px;"><math>\alpha, \beta</math></td> <td style="padding: 5px;"><math>\alpha^T\beta, \beta^T\alpha, \beta^T\alpha, \alpha_1b_1 + \alpha_2b_2 + \dots + \alpha_nb_n</math></td> </tr> </table> 正交 <table style="border-left: 1px solid black; border-right: 1px solid black; padding: 0 10px; margin-left: 10px;"> <tr> <td style="padding: 5px;"><math>\alpha, \beta</math></td> <td style="padding: 5px;"><math>0</math></td> </tr> </table> 标准正交基 { <table style="border-left: 1px solid black; border-right: 1px solid black; padding: 0 10px; margin-left: 10px;"> <tr> <td style="padding: 5px;">Schmidt 正交化</td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;">正交矩阵</td> </tr> </table>	$\alpha, \beta$	$\alpha^T\beta, \beta^T\alpha, \beta^T\alpha, \alpha_1b_1 + \alpha_2b_2 + \dots + \alpha_nb_n$	$\alpha, \beta$	$0$	Schmidt 正交化	正交矩阵
$\alpha, \beta$	$\alpha^T\beta, \beta^T\alpha, \beta^T\alpha, \alpha_1b_1 + \alpha_2b_2 + \dots + \alpha_nb_n$							
$\alpha, \beta$	$0$							
Schmidt 正交化								
正交矩阵								

向量空间中只有两个运算,加法与数乘,规定了内积的向量空间通常称为欧氏空间.

## 第五章:特征值与特征向量

## 主要知识点

- 一 特征值定义:  $Ax = \lambda x, x \neq 0$
- 二 求法:
  - 1 特征值:
    - a. 定义法
    - b. 特征多项式  $|\lambda E - A|$  法
  - 2 特征向量
    - a. 定义法
    - b.  $(\lambda_i E - A)x = 0$  基础解系法
- 三 性质:
  - 1 不同特征值的特征向量线性无关
  - 2  $K$  重特征值至多有  $K$  个线性无关的特征向量
  - 3  $|A| = \prod \lambda_i, \sum a_{ii} = \sum \lambda_i$
- 四 相似:
  - 1 定义  
 $P^{-1}AP = B$
  - 2 可对角化  $\begin{cases} A \text{ 有 } n \text{ 个线性无关的特征向量} \\ \gamma \lambda_i E - A \quad n - n_i, \lambda_i \text{ 是 } n_i \text{ 重特征值} \end{cases}$
  - 3 应用  $A^n = PA^n P^{-1}$
- 五 实对称矩阵隐含的信息:
  - 1 必可相似对角化,且可选用正交变换
  - 2 不同特征值的特征向量互相正交
  - 3 特征值全是实数
  - 4  $K$  重特征值必有  $K$  个线性无关的特征向量
  - 5 与对角矩阵合同

## 第六章:二次型      主要知识点

- 一 矩阵表示:  $x^T Ax$   $A$  实对称
- 二 标准形:
  - 1 惯性定理  $\longrightarrow$  正 负惯性指数
  - 2 合同:  $\longrightarrow$  若  $C^T AC = B$ , 其中  $C$  可逆
  - 3 化标准型:
    - a. 配方法
    - b. 正交变换法  $\longrightarrow$  特征值  $\longrightarrow$   $\begin{cases} A: B \\ A: B \end{cases}$
- 三 正定二次型
  - 1 定义
    - $\forall x \neq 0, x^T Ax > 0$
  - 2 充要条件:
    - a. 特征值全大于 0
    - b. 正惯性指数  $P=N$
    - c. 顺序主子式全大于 0
    - d.  $A; E$  或  $A \quad D^T D$  其中  $D$  可逆
  - 3 必要条件
    - $a_{ij} > 0$
    - $|A| > 0$