

1. 求非异阵  $P$ , 使  $P^{-1}AP$  为 Jordan 标准型, 并写出  $A$  的 Jordan 标准型.

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

2. 设  $A$  是一个 6 阶矩阵, 具有特征多项式

$$f(x) = (x+2)^2(x-1)^4.$$

(1)  $A$  的极小多项式为  $p(x) = (x+2)(x-1)^3$ . 求  $A$  的 Jordan 标准型.

(2)  $A$  的极小多项式为  $p(x) = (x+2)(x-1)^2$ , 求  $A$  的 Jordan 标准型.

解: (1)  $J = \text{diag}\{-2, -2, 1, J_3(1)\}$ ; (2)  $J = \text{diag}\{-2, -2, J_2(1), J_2(1)\}$ ,

$J = \text{diag}\{-2, -2, 1, 1, J_2(1), J_2(1)\}$

3. 求  $A$  的极小多项式和  $A$  的 Jordan 标准型,

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

解  $x^2 - 2x$

4. 设  $E$  是由次数不超过 4 的一切实系数一元多项式组成的向量空间, 对于  $E$  中任意  $P(x)$ , 以  $x^2 - 1$  除所得商及余式分别为  $Q(x)$  和  $R(x)$ , 即

$$P(x) = Q(x)(x^2 - 1) + R(x).$$

设  $\varphi$  是  $E$  到  $E$  的映射, 使

$$\varphi(P(x)) = R(x)$$

证明  $\varphi$  是一个线性变换, 求  $\varphi$  关于基底  $\{1, x, x^2, x^3\}$  的矩阵以及  $\varphi$  的 Jordan 标准型. 证明: 对任意  $f_1(x), f_2(x) \in E, k \in \mathbf{R}$ , 设用  $x^2 - 1$  除所得商和余式分别为  $q_i(x), r_i(x)$  ( $i = 1, 2$ ), 即

$$f_1(x) = q_1(x)(x^2 - 1) + r_1(x),$$

$$f_2(x) = q_2(x)(x^2 - 1) + r_2(x),$$

那么

$$f_1(x) + f_2(x) = [q_1(x) + q_2(x)](x^2 - 1) + (r_1(x) + r_2(x)),$$

所以

$$\begin{aligned} \varphi[f_1(x) + f_2(x)] &= r_1(x) + r_2(x) \\ &= \varphi[f_1(x)] + \varphi[f_2(x)]. \end{aligned}$$

又  $\varphi[kf_1(x)] = kr_1(x) = k\varphi[f_1(x)]$ , 所以  $\varphi$  是  $E$  的线性变换. 另外, 由  $\varphi(P(x)) = R(x)$  知

$$\varphi(1) = 1, \quad \varphi(x) = x, \quad \varphi(x^2) = 1, \quad \varphi(x^3) = x, \quad \varphi(x^4) = 1,$$

所以  $\varphi(1, x, x^2, x^3, x^4) = (1, x, x^2, x^3, x^4) A$ , 其中

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

5. 证明对方阵  $A$ , 存在方阵  $T$  使得  $AT$  可对角化.

证明: 由若尔当变换可知,  $A = S + N$ ,  $S$  可对角化,  $N$  为幂零阵 ( $N^k = 0$ ), 且  $S$  与  $N$  可以交换, 就有

$$(S + N)(S^{k-1} - S^{k-2}N + \cdots + (-1)^{k-1}N^{k-1}) = S^k + (-1)^kN^k = S^k;$$

令  $T = S^{k-1} - S^{k-2}N + \cdots + (-1)^{k-1}N^{k-1}$ .

6. 证明: 存在  $n$  阶实方阵  $A$ , 使得

$$\sin A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & \cdots & \cdots & \frac{1}{2^n} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & \cdots & & \frac{1}{2^{n-1}} \\ \ddots & \ddots & & & \vdots \\ & \ddots & & & \frac{1}{4} \\ & & & & \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

证明: 记

$$B = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & \cdots & \cdots & \frac{1}{2^n} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & \cdots & & \frac{1}{2^{n-1}} \\ \ddots & \ddots & & & \vdots \\ & \ddots & & & \frac{1}{4} \\ & & & & \frac{1}{2} \end{pmatrix},$$

则  $B$  的特征值全为  $\frac{1}{2}$ , 特征值  $\frac{1}{2}$  的几何重数等于  $n - r(B - \frac{1}{2}I_n) = n - (n - 1) = 1$ , 于是  $B$  的 Jordan 标准型中只有一个 Jordan 块  $J_n(\frac{1}{2})$ , 即  $B$  相似于  $J_n(\frac{1}{2})$ . 另一方面, 将 Jordan 块  $J_n(\frac{\pi}{6})$  代入  $\sin z$  中作为测试矩阵 (注意  $\sin \frac{\pi}{6} = \frac{1}{2}, \cos \frac{\pi}{6} = \frac{\sqrt{3}}{2} \neq 0$ ) 有:

$$\sin J_n\left(\frac{\pi}{6}\right) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} & \cdots & \cdots & * \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} & \cdots & & * \\ \ddots & \ddots & & & \vdots \\ & \ddots & & & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ & & & & \frac{1}{2} \end{pmatrix},$$

同理可证明  $\sin J_n(\frac{\pi}{6})$  相似于  $J_n(\frac{1}{2})$ . 因此,  $\sin J_n(\frac{\pi}{6})$  相似于  $B$ . 由于这两个矩阵都是实矩阵, 故它们在实数域上也相似, 即存在非异实矩阵  $P$ , 使得

$$B = P^{-1} \sin J_n\left(\frac{\pi}{6}\right) P = \sin(P^{-1} J_n\left(\frac{\pi}{6}\right) P).$$

令  $A = P^{-1} J_n(\frac{\pi}{6}) P$ , 则  $A$  即为满足条件的实矩阵.

7. 设  $n$  阶复方阵  $A$  的全体特征值都是属于开区间  $(-1, 1)$  的实数, 证明: 矩阵方程  $\sin X = A$  必有解.

证明：设  $\mathbf{P}$  为非异阵，使得  $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \mathbf{J} = \text{diag}\{\mathbf{J}_{r_1}(\lambda_1), \dots, \mathbf{J}_{r_k}(\lambda_k)\}$  为 Jordan 标准型，我们先对 Jordan 块来证明结论。任取  $\sin x = \lambda_i$  的根  $\mu_i$ ，由  $\mathbf{A}$  的全体特征值都是属于开区间  $(-1, 1)$  的实数，可知

$$\sin(\mathbf{J}_{r_i}(\mu_i)) = \begin{pmatrix} \sin(\mu_i) & \sin'(\mu_i) & \cdots & * \\ & \sin(\mu_i) & \ddots & \vdots \\ & & \ddots & \sin'(\mu_i) \\ & & & \sin(\mu_i) \end{pmatrix}$$

于是  $\sin(\mathbf{J}_{r_i}(\mu_i))$  的特征值全为  $\lambda_i$ ，由于  $|\sin \mu_i| < 1$ ,  $\sin'(\mu_i) = \cos \mu_i \neq 0$ . 其几何重数等于  $r_i - r(g(\mathbf{J}_{r_i}(\mu_i)) - \lambda_i I) = r_i - (r_i - 1) = 1$ . 因此  $\sin(\mathbf{J}_{r_i}(\mu_i))$  的 Jordan 标准型中只有一个 Jordan 块，即  $\sin(\mathbf{J}_{r_i}(\mu_i))$  相似于  $\mathbf{J}_{r_i}(\lambda_i)$ . 设  $\mathbf{Q}_i$  为非异阵，使得  $\mathbf{J}_{r_i}(\lambda_i) = \mathbf{Q}_i \sin(\mathbf{J}_{r_i}(\mu_i)) \mathbf{Q}_i^{-1} = \sin(\mathbf{Q}_i \mathbf{J}_{r_i}(\mu_i) \mathbf{Q}_i^{-1})$ ，故结论对 Jordan 块成立。令  $Q = \text{diag}\{Q_1, \dots, Q_k\}$ ,  $C = \text{diag}\{\mathbf{J}_{r_1}(\mu_1), \dots, \mathbf{J}_{r_k}(\mu_k)\}$ ，则

$$\mathbf{J} = \text{diag}\{\mathbf{J}_{r_1}(\lambda_1), \dots, \mathbf{J}_{r_k}(\lambda_k)\} = Q \sin(C) Q^{-1} = \sin(Q C Q^{-1}),$$

故结论对 Jordan 标准型也成立。最后我们有

$$\mathbf{A} = \mathbf{P} \mathbf{J} \mathbf{P}^{-1} = P \sin(Q C Q^{-1}) P^{-1} = \sin(P Q C Q^{-1} P^{-1}),$$

令  $X = P Q C Q^{-1} P^{-1}$  即可。

8. 设  $\mathbf{A}$  为  $n$  阶复方阵， $\theta_0$  是  $\cos x = x$  在  $(0, \frac{\pi}{2})$  中的唯一解。证明：若  $\mathbf{A}$  的特征值全为  $\theta_0$ ，则  $\mathbf{A}$  相似于  $\cos \mathbf{A}$ 。

证明：设  $\mathbf{P}$  为非异阵，使得  $\mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P} = \mathbf{J} = \text{diag}\{\mathbf{J}_{r_1}(\theta_0), \dots, \mathbf{J}_{r_k}(\theta_0)\}$  为 Jordan 标准型，我们先对 Jordan 块来证明结论。经计算可得

$$\cos \mathbf{J}_{r_i}(\theta_0) = \begin{pmatrix} \cos \theta_0 & -\sin \theta_0 & \cdots & * \\ & \cos \theta_0 & \ddots & \vdots \\ & & \ddots & -\sin \theta_0 \\ & & & \cos \theta_0 \end{pmatrix}$$

于是  $\cos \mathbf{J}_{r_i}(\theta_0)$  的特征值全为  $\cos \theta_0 = \theta_0$ ，上次对角元全为  $-\sin \theta_0 < 0$ ，从而其几何重数等于  $r_i - r(\cos \mathbf{J}_{r_i}(\theta_0) - \theta_0 \mathbf{I}) = r_i - (r_i - 1) = 1$ . 因此  $\cos \mathbf{J}_{r_i}(\theta_0)$  的 Jordan 标准型中只有一个 Jordan 块，即  $\cos \mathbf{J}_{r_i}(\theta_0)$  相似于  $\mathbf{J}_{r_i}(\theta_0)$ . 设  $\mathbf{Q}_i$  为非异阵，使得  $\mathbf{J}_{r_i}(\theta_0) = \mathbf{Q}_i \cos \mathbf{J}_{r_i}(\theta_0) \mathbf{Q}_i^{-1}$ ，于是结论对 Jordan 块成立。令  $Q = \text{diag}\{Q_1, \dots, Q_k\}$ ，则

$$\begin{aligned} \mathbf{J} &= \text{diag}\{\mathbf{J}_{r_1}(\theta_0), \dots, \mathbf{J}_{r_k}(\theta_0)\} = \text{diag}\{\mathbf{Q}_1 \cos \mathbf{J}_{r_1}(\theta_0) \mathbf{Q}_1^{-1}, \dots, \mathbf{Q}_k \cos \mathbf{J}_{r_k}(\theta_0) \mathbf{Q}_k^{-1}\} \\ &= \mathbf{Q} \text{diag}\{\cos \mathbf{J}_{r_1}(\theta_0), \dots, \cos \mathbf{J}_{r_k}(\theta_0)\} \mathbf{Q}^{-1} = \mathbf{Q} \cos(\mathbf{J}) \mathbf{Q}^{-1} \end{aligned}$$

于是结论对 Jordan 标准型也成立。最后我们有

$$\begin{aligned} \mathbf{A} &= \mathbf{P} \mathbf{J} \mathbf{P}^{-1} = \mathbf{P} \mathbf{Q} \cos(\mathbf{J}) \mathbf{Q}^{-1} \mathbf{P}^{-1} = \mathbf{P} \mathbf{Q} \cos(\mathbf{P}^{-1} \mathbf{A} \mathbf{P}) \mathbf{Q}^{-1} \mathbf{P}^{-1} \\ &= \mathbf{P} \mathbf{Q} \mathbf{P}^{-1} \cos(\mathbf{A}) \mathbf{P} \mathbf{Q}^{-1} \mathbf{P}^{-1} = \mathbf{P} \mathbf{Q} \mathbf{P}^{-1} \cos(\mathbf{A}) (\mathbf{P} \mathbf{Q} \mathbf{P}^{-1})^{-1} \end{aligned}$$

于是结论对一般矩阵也成立。

$$9. \text{ 设 } \mathbf{S} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \mathbf{J} = \begin{pmatrix} \mathbf{O} & \mathbf{I}_n \\ -\mathbf{I}_n & \mathbf{O} \end{pmatrix}.$$

(1) 证明:  $\mathbf{J}$  相似于  $\text{diag}\{\mathbf{S}, \mathbf{S}, \dots, \mathbf{S}\}$ ;

(2) 设  $\mathbf{A} \in M_n(\mathbb{R})$ , 满足  $\mathbf{A}'\mathbf{J} + \mathbf{J}\mathbf{A} = \mathbf{O}$ , 证明:  $e^{t\mathbf{A}'}\mathbf{J}e^{t\mathbf{A}} = \mathbf{J}$ ;

(3) 试求  $e^{t\mathbf{J}}$ .

(1) 设  $e_1, e_2, \dots, e_{2n}$  是  $2n$  维的标准单位列向量, 置换矩阵  $\mathbf{P} = (e_1, e_{n+1}, e_2, e_{n+2}, \dots, e_n, e_{2n})$ ,

由 [问题 2019A03] 可知  $\mathbf{P}$  是正交阵, 并且不难验证  $\mathbf{P}'\mathbf{J}\mathbf{P} = \text{diag}\{\mathbf{S}, \mathbf{S}, \dots, \mathbf{S}\}$ . 也可以利用有理标准型来证明. 显然,  $\mathbf{S}$  是多项式  $\lambda^2 + 1$  的 Frobenius 块. 由白皮书例 2.72 可知  $\lambda\mathbf{I}_{2n} - \mathbf{J} = \begin{vmatrix} \lambda\mathbf{I}_n & -\mathbf{I}_n \\ \mathbf{I}_n & \lambda\mathbf{I}_n \end{vmatrix} = |(\lambda^2 + 1)\mathbf{I}_n| = (\lambda^2 + 1)^n$ . 注意到  $\mathbf{J}^2 + \mathbf{I}_{2n} = \mathbf{O}$ , 故  $\mathbf{J}$  的极小多项式为  $\lambda^2 + 1$ .

由于  $\lambda^2 + 1$  是实数域上的不可约多项式, 故  $\mathbf{J}$  的不变因子组为  $1, \dots, 1, \lambda^2 + 1, \dots, \lambda^2 + 1$ , 再由有理标准型理论可知,  $\mathbf{J}$  相似于  $\mathbf{F} = \text{diag}\{\mathbf{F}(\lambda^2 + 1), \dots, \mathbf{F}(\lambda^2 + 1)\} = \text{diag}\{\mathbf{S}, \dots, \mathbf{S}\}$ .

(2) 由  $\mathbf{A}'\mathbf{J} + \mathbf{J} = \mathbf{O}$  可得  $\mathbf{J}^{-1}\mathbf{A}'\mathbf{J} = -\mathbf{A}$ . 注意到相似关系与幂级数相容以及  $e^{-A} = (e^A)^{-1}$ , 故  $(e^{t\mathbf{A}})^{-1} = e^{-t\mathbf{A}} = e^{\mathbf{J}^{-1}(t\mathbf{A}')\mathbf{J}} = \mathbf{J}^{-1}e^{t\mathbf{A}'}\mathbf{J}$ , 于是  $\mathbf{J} = e^{t\mathbf{A}'}\mathbf{J}e^{t\mathbf{A}}$ .

(3) 由 (1) 可知  $\mathbf{J}^2 = -\mathbf{I}_{2n}$ , 故

$$\begin{aligned} e^{t\mathbf{J}} &= \mathbf{I}_{2n} + \frac{t\mathbf{J}}{1!} + \frac{(t\mathbf{J})^2}{2!} + \frac{(t\mathbf{J})^3}{3!} + \frac{(t\mathbf{J})^4}{4!} + \dots \\ &= \left(1 - \frac{t^2}{2!} + \frac{t^4}{4!} - \frac{t^6}{6!} + \dots\right) \mathbf{I}_{2n} + \left(\frac{t}{1!} - \frac{t^3}{3!} + \frac{t^5}{5!} - \frac{t^7}{7!} + \dots\right) \mathbf{J} \\ &= \cos t\mathbf{I}_{2n} + \sin t\mathbf{J} \end{aligned}$$