Семинар 8. Инвариантные и собственные подпространства. Часть 2.

Очевидно, собственные значения не меняются при замене базиса.

Рассмотрим подробнее характеристический многочлен.

$$P(\lambda) = \det(A - \lambda E) = \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix} =$$

$$= (a_{11} - \lambda)(a_{22} - \lambda) \dots (a_{nn} - \lambda) + \cdots + \tilde{P}(0) =$$

$$= (-1)^n \lambda^n - (-1)^n (a_{11} + a_{22} + \cdots + a_{nn}) \lambda^{n-1} + \cdots + \det A$$

Вспомним, что для квадратного уравнения вида

$$ax^2 + bx + c = 0, a \neq 0$$

справедлива теорема Виета, которую мы знаем еще из школы:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = -b/a \\ x_1 x_2 = c/a \end{cases}$$

Обобщенная теорема Виета: Произведение корней: $(-1)^n \cdot \frac{\{\text{свободный член}\}}{\{\text{первый коэффициент}\}}$

Сумма корней: $-\frac{\{\text{второй коэффициент}\}}{\{\text{первый коэффициент}\}}$ $\lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_n = (-1)^n \cdot \frac{\det A}{(-1)^n} = \det A$

$$\lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_n = (-1)^n \cdot \frac{\det A}{(-1)^n} = \det A$$

 $\lambda_1 + \dots + \lambda_n = (a_{11} + a_{22} + \dots + a_{nn}) = \operatorname{tr} A$ (т.е. след матрицы A).

T.o. оказывается, что $\det A$ и $\operatorname{tr} A$ не зависят от выбора базиса.

Пример 1

Пусть A — матрица вращения \mathbb{R}^3 . Найти угол вращения.

Решение:

Выберем ортонормированный базис так, что поворот вокруг e_3 . В этом базисе:

> Команда ВОТАҮ!: \mathcal{A} . Георгий, VK

K. Ксения, VK

 Γ . Мадина, VK

C. Паша, VK

M. Матвей, VK