

Оглавление

0.1	Существование жордановой формы нильпотентного оператора	6
-----	---	---

Пример (недиагонализуемый оператор). $\mathcal{A} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

Нужно, чтобы ар. кратность была 2, а геометрическая – 1

$$\mathcal{A} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\chi(t) = \begin{vmatrix} 1-t & 0 \\ 1 & 1-t \end{vmatrix} = (1-t)^2$$

$\lambda = 1$, ар. кратность – 2

Найдём $\dim V_1$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 1 \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = x \\ x + y = y \end{cases} \iff x = 0$$

$\dim V_1 = 1$ геом. кратность – 1

Замечание (Возведение в степень диагонализуемого оператора). A – диагонализуемый

e_1, \dots, e_n – базис из с. в.

$\lambda_1, \dots, \lambda_n$ – соответствующие с. ч.

$$\mathcal{A}^k(e_i) = \lambda_i^k e_i$$

Пусть $v \in V$, $v = a_1 e_1 + \dots + a_n e_n$

$$\implies \mathcal{A}^k v = a_1 \lambda_1^k e_1 + \dots + a_n \lambda_n^k e_n$$

Пусть A – матрица в стандартном базисе

$$C^{-1}AC = \begin{pmatrix} \lambda_1 & \cdot & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & \lambda_n \end{pmatrix}, \quad C^{-1}A^k C = \begin{pmatrix} \lambda_1^k & \cdot & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & \lambda_n^k \end{pmatrix}$$

Определение 1. Блочной матрицей называется матрица вида

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ A_{m1} & A_{m2} & \dots & A_{mn} \end{pmatrix}$$

где $\forall i$ A_{ix} имеют поровну строк и $\forall j$ A_{xj} имеют поровну столбцов

Пример.

$$\left(\begin{array}{cc|cc} \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{array} \right)$$

Определение 2. Блочно-диагональной матрицей называется матрица вида

$$\begin{pmatrix} A_1 & 0 & \cdot & 0 \\ 0 & A_2 & \cdot & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & 0 & A_n \end{pmatrix}$$

где A_i – квадратные

Замечание. Блочно-диагональная матрица всегда квадратная

Пример.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 3 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

Определение 3. U – инвариантное подпространство оператора \mathcal{A}

Через $\mathcal{A}|_U$ обозначим сужение \mathcal{A} на U , т. е.

$$\mathcal{A}|_U : U \rightarrow U, \quad \mathcal{A}|_U(x) = \mathcal{A}(x) \quad \forall x \in U$$

Пример. $\mathcal{A} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$\mathcal{A} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x - y \\ x + y \\ 2z \end{pmatrix}$$

Выпишем его инвариантные пространства:

$$W = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle, \quad U = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2z \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x - y \\ x + y \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\in W \qquad \in W \qquad \in U \qquad \in U$

$$\chi_{\mathcal{A}} = \chi_A = \begin{vmatrix} 1-t & 1 & 0 \\ 1 & 1-t & 0 \\ 0 & 0 & 2-t \end{vmatrix} = (2-t) \left((1-t)^2 + 1 \right) = (2-t)(t^2 - 2t + 2)$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\mathcal{A}} \begin{pmatrix} 1-0 \\ 1+0 \\ 2 \cdot 0 \end{pmatrix}$$

Рассмотрим U :

$$e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Запишем матрицу \mathcal{A} в базисе e_1, e_2 :

$$\mathcal{A}(e_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = e_1 + e_2, \quad \mathcal{A}(e_2) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = -e_1 + e_2$$

$$A_U = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\chi_{\mathcal{A}|_U} = (1-t)^2 + 1 = t^2 - 2t + 2$$

$$\chi_{\mathcal{A}} \Big|_w = 2t$$

Теорема 1 (блочные матрицы и инвариантные подпространства). \mathcal{A} – оператор на конечномерном пространстве V

1. U – инвариантное пространство \mathcal{A} , e_1, \dots, e_s – базис U , $e_1, \dots, e_s, \dots, e_n$ – базис V
 A_U, A – матрицы \mathcal{A} на U, V в этих базисах

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} A_U & B \\ 0 & C \end{pmatrix} \text{ для некоторых } B, C$$

Доказательство. Пусть

$$A_U = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1s} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{s1} & \dots & a_{ss} \end{pmatrix}$$

Возьмём $1 \leq i \leq s$

Посмотрим, как \mathcal{A} действует на e_i :

$$\mathcal{A}(e_i) = a_{1i}e_1 + \dots + a_{si}e_s = a_{1i}e_1 + \dots + a_{si}e_s + \dots + 0 \cdot e_{s+1} + \dots + 0 \cdot e_n$$

Получили разложение $\mathcal{A}(e_i)$ по базису V , то есть, столбец матрицы оператора в базисе $e_1, \dots, e_s, \dots, e_n$:

$$\begin{pmatrix} a_{1i} \\ \vdots \\ e_{si} \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} - i\text{-й столбец } A$$

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{s1} & * & * \\ \vdots & \vdots & & \vdots & * & * \\ a_{s1} & a_{s2} & \dots & a_{ss} & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & * & * \end{pmatrix}$$

□

2. $V = U_1 \oplus \dots \oplus U_k$, где U_i – инвар. для \mathcal{A}

A_1, \dots, A_k – матрицы \mathcal{A} на U_1, \dots, U_k в некоторых базисах

A – матрица \mathcal{A} на V в базисе, являющемся объединением базисов U_i (в естественном порядке: базис U_1 , базис U_2 , ...)

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & A_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & A_k \end{pmatrix}$$

Так как A_1, \dots, A_k – квадратные, то A – блочно-диагональная

Доказательство. Пусть $\dim U_1 = d_1, \dim U_2 = d_2, \dots$

Рассмотрим столбец матрицы A с номером $d_1 + d_2 + \dots + d_{i-1} + t$, где $1 \leq t \leq d_i$

Обозначим элементы базисов:

$$U_1 : e_1^{(1)}, \dots, e_{d_1}^{(1)}$$

$$U_2 : e_1^{(2)}, \dots, e_{d_2}^{(2)}$$

.....

В этом столбце записаны координаты вектора $e_t^{(i)}$ в базисе V

Разложим его по базису подпространства U_i :

$$e_t^{(i)} = a_1 e_1^{(i)} + \dots + a_{d_i} e_{d_i}^{(i)}$$

Дополним нулями:

$$\underbrace{0 \cdot e_1^{(1)} + \dots + 0 \cdot e_{d_1}^{(1)}}_{d_1} + \underbrace{0 \cdot e_1^{(2)} + \dots + 0 \cdot e_{d_2}^{(2)}}_{d_2} + \dots + \underbrace{a_1 e_1^{(i)} + \dots + a_{d_i} e_{d_i}^{(i)}}_{d_i} + 0 \cdot e_1^{(i+1)} + \dots$$

Получили разложение $e_t^{(i)}$ по базису V

$(d_1 + d_2 + \dots + d_{i-1} + t)$ -й столбец равен

$$\begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_{d_i} \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

□

Следствие (делители характеристического многочлена). \mathcal{A} – оператор на конечномерном пространстве V , $\chi(t)$ – его характ. многочлен

1. U – инвариантное подпространство, $\chi_U(t)$ – характ. многочлен $\mathcal{A}|_U$

$$\implies \chi(t) \div \chi_U(t)$$

2. $V = U_1 \oplus \dots \oplus U_k$, где U_i – инвариантные

$\chi_i(t)$ – характ. многочлен $\mathcal{A}|_{U_i}$

$$\chi(t) = \chi_1(t) \cdot \dots \cdot \chi_k(t)$$

Доказательство. Рассмотрим базисы как в теореме

- 1.

$$\begin{aligned} \chi_{\mathcal{A}}(t) &= \chi_A(t) = \left| \begin{pmatrix} A_U & B \\ 0 & C \end{pmatrix} - tE_n \right| = \left| \begin{pmatrix} A_U - tE_s & B \\ 0 & C - tE_{n-s} \end{pmatrix} \right| = |A_U - tE_s| \cdot |C - tE_{n-s}| = \\ &= \chi_{A_U}(t) \cdot \chi_C(t) = \chi_U(t) \cdot \chi_C(t) \end{aligned}$$

2.

$$\chi_A(t) = |A - tE| = \begin{vmatrix} A_1 - tE & 0 & \cdot & 0 \\ 0 & A_2 - tE & \cdot & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & 0 & A_k - tE \end{vmatrix} = |A_1 - tE| \cdot |A_2 - tE| \cdot \dots = \chi_1(t) \cdot \chi_2(t) \cdot \dots$$

□

Лемма 1 (ранг блочно-диагональной матрицы). A – блочно-диагональная

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & 0 & \cdot & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & 0 & A_k \end{pmatrix}$$

$$\implies \text{rk } A = \text{rk } A_1 + \dots + \text{rk } A_k$$

Доказательство. Воспользуемся тем, что ранг – это количество ЛНЗ строк

Пусть для каждой матрицы A_i выбран набор строк $s_1^{(i)}, s_2^{(i)}, \dots, s_n^{(i)}$

Для строки $s_j^{(i)}$ обозначим через $\widetilde{s}_j^{(i)}$ соответствующую строку матрицы A

Достаточно доказать, что

$$\text{набор } \widetilde{s}_1^{(1)}, \dots, \widetilde{s}_{r_1}^{(1)}, \widetilde{s}_1^{(2)}, \dots, \widetilde{s}_{r_2}^{(2)}, \dots \text{ ЛНЗ} \iff \text{все наборы } \begin{cases} s_1^{(1)}, \dots, s_{r_1}^{(1)} \\ s_1^{(2)}, \dots, s_{r_2}^{(2)} \\ \dots \end{cases} \text{ ЛНЗ}$$

• \implies

Докажем **от противного**:

Предположим, что $s_1^{(i)}, \dots, s_{r_i}^{(i)}$ ЛЗ

То есть, $\exists a_1, \dots, a_{r_i}$, не все равные нулю, такие, что $a_1 s_1^{(i)} + \dots + a_{r_i} s_{r_i}^{(i)} = 0$

Дополним нулями:

$$a_1 \widetilde{s}_1^{(i)} + \dots + a_{r_i} \widetilde{s}_{r_i}^{(i)} = 0$$

То есть, $\widetilde{s}_1^{(i)}, \dots, \widetilde{s}_{r_i}^{(i)}$ ЛЗ

А значит, и весь набор ЛЗ – \nexists

• \Leftarrow

Докажем **от противного**:

Пусть все наборы $s_1^{(i)}, \dots, s_{r_i}^{(i)}$ ЛНЗ, а $\widetilde{s}_1^{(1)}, \dots, s_{r_i}^{(1)}, \dots, \widetilde{s}_{r_k}^{(k)}$ ЛЗ, то есть

$$\sum_{i,j} a_j^{(i)} \widetilde{s}_j^{(i)} = 0, \quad \text{не все } a_j^{(i)} \text{ равны нулю}$$

Положим

$$T_i := a_1^{(i)} s_1^{(i)} + \dots + a_{r_i}^{(i)} s_{r_i}^{(i)}$$

$$\widetilde{T}_i := a_1^{(i)} \widetilde{s}_1^{(i)} + \dots + a_{r_i}^{(i)} \widetilde{s}_{r_i}^{(i)}$$

$$\widetilde{T}_1 + \widetilde{T}_2 + \dots + \widetilde{T}_k = 0 \implies \widetilde{T}_1 = \widetilde{T}_2 = \dots = 0$$

Строки $\widetilde{T}_1, \dots, \widetilde{T}_k$ не содержат ненулевые элементы в одном столбце

$$\implies T_1 = 0, \quad T_2 = 0, \quad T_k = 0$$

Замечание. Эти нули разной длины

$$\implies \forall i \quad a_1^{(i)} s_1^{(i)} + \dots + a_{r_i}^{(i)} s_{r_i}^{(i)} = 0$$

$$s_1^{(i)}, \dots, s_{r_i}^{(i)} \text{ ЛНЗ} \implies a_1^{(i)} = \dots = a_{r_i}^{(i)} = 0$$

□

Замечание. На самом деле, блочно-диагональная матрица – избыточное условие, однако нам понадобится именно такой случай

Следствие. $V = U_1 \oplus \dots \oplus U_k$, $U - i$ – инвариантно для \mathcal{A}

$$\implies \dim \operatorname{Im} \mathcal{A} = \dim \operatorname{Im} \mathcal{A}|_{U_1} + \dots + \dim \operatorname{Im} \mathcal{A}|_{U_k}$$

0.1 Существование жордановой формы нильпотентного оператора

Определение 4. Оператор называется нильпотентным, если $\mathcal{A}^k = 0$ для некоторого k
Показатель нильпотентности – это наименьшее k , для которого $\mathcal{A}^k = 0$

Примеры. $\mathcal{A} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $\mathcal{A} : X \mapsto AX$

$$\bullet A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 1 & 2 & -3 \\ 1 & 2 & -3 \end{pmatrix}, \quad A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Нильпотентный, с показателем 2

$$\bullet A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A^3 = A^2 A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Нильпотентный, с показателем 3

$$\bullet A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$