

1.

Лема про дві системи

Лема I Нехай у век. пр. V задано дві системи векторів $A = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$, $B = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}$, причому всі вектори системи A лінійно виражаються через систему B . Якщо $m > n$, то система A лінійно залежна.

II Нехай у век. пр. V задано дві системи векторів $A = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$, $B = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}$, причому всі вектори системи A лінійно виражаються через систему B . Якщо система A лінійно незалежна, то $m \leq n$.

Зміст лем: лінійно незалежна система векторів не може лінійно виражатися через систему з меншим числом векторів.

Дов. Будемо доводити лему II формулюванням від супротивного.

Нехай система A лінійно незалежна, припустимо, що $m > n$.

Смодело нову систему векторів $A_1 = \{a_1, b_1\} = \{a_1, b_1, b_2, \dots, b_n\}$.

За припущенням $a_1 \in \langle B \rangle$, тобто $\langle B \rangle = \langle A_1 \rangle$ і система A_1 лінійно залежна. В системі A_1 виберемо перший

вектор, що лінійно виражається через попередні, і позначимо його через c_1 . Оскільки $a_1 \neq 0$ (бо A -лінійно незалежна), то $c_1 \neq a_1$, а тому $c_1 \in B$. Випресяємо вектор c_1 із системи векторів A_1 .

Отримали сист. век. $B_1 = A_1 \setminus \{c_1\}$ і при цьому викон.

$\langle B_1 \rangle = \langle A_1 \rangle = \langle B \rangle$ і в системі B_1 залишається n векторів.

Аналогічно смодело систему век. $A_2 = \{a_2, b_1\} = \{a_2, a_1, \dots\}$.

Знову, оскільки $a_2 \in \langle B \rangle = \langle B_1 \rangle$, то сист. век. A_2 лінійно зог. і $\langle A_2 \rangle = \langle B_1 \rangle = \langle B \rangle$. Знову в сист. век. A_2 виберемо перший вектор, який лінійно виражається через попередні і позн. його c_2 .

Оскільки за умовою система век. A лінійно незалежна, то век. a_2, a_1 - лінійно незалежні, а тому c_2 з ними не співпадає, тобто $c_2 \in B$. Випресяємо вектор c_2 з системи A_2 , одержалимо $B_2 = A_2 \setminus \{c_2\}$, яка складається з n векторів, причому $\langle B_2 \rangle = \langle A_2 \rangle = \langle B \rangle$.

Продовжуючи цей процес далі, через n кроків отримаємо що система векторів $B_n = \{a_n, a_{n-1}, \dots, a_2, a_1\}$, причому $\langle B_n \rangle = \langle B \rangle$.

Але якщо $m > n$, то \exists век. $a_{n+1} \in A$, причому $a_{n+1} \in \langle B \rangle = \langle B_n \rangle$.

Тоді знову, вектор a_{n+1} лінійно виражається через вектори $a_n, a_{n-1}, \dots, a_2, a_1$, що суперечить лінійній незалежності системи векторів A . \square

2.

Теорема Жордана

Нехай F - деяке поле, $\lambda \in F$ - деяке число, $k \in \mathbb{N}$.

Озн. Жордановою канонічною матрицею k з показником λ наз. квадратна матриця

$$J_k(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & \lambda \end{pmatrix}.$$

$$J_1(\lambda) = (\lambda), \quad J_2(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}, \quad J_3(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 \\ 0 & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix}.$$

Озн. Жордановою матрицею наз. квадратна матриця, яка має таку будову: вздовж головної діагоналі стоять жорданові канонічні, решта елементів $= 0$.

$$J = \begin{pmatrix} J_{k_1}(\lambda_1) & 0 & \dots & 0 \\ 0 & J_{k_2}(\lambda_2) & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & J_{k_s}(\lambda_s) \end{pmatrix}$$

Частковим випадком жорданової матриці є діагональна матриця. Всі її жорданові канонічні порядку 1.

Озн. Поле F наз. алгебраїчно замкненим, якщо кожен многочлен ненульового степеня з коефіцієнтами з цього поля має в цьому полі корінь.

З основної теореми алгебри випливає, що алгебраїчно замкненим полем є поле комплексних чисел.

В алгебраїчно замкненому полі кожен многочлен ненульового степеня можна розкласти в добутку лінійних многочленів.

Теорема (Жордана)



... алгебраїчно

Невозможна матриця A з елементом з алгебраїчно замкненого поля F роздібною до деякої нормованої матриці з елементом з поля F .

Тобто існує невідомий матриця T з елементом з поля F , що матриця $B = T^{-1}AT$ нормована.

Матриця B поз. нормованого нормального формою матриці A .

Сформулюємо теорему в термінах теорії лінійних операторів.

Для V лінійного оператора A на скінченновимірному векторному просторі V над алгебраїчно замкненим полем F існує базис простору V , в якому оператору A відповідає нормована матриця. Цей базис поз. нормованим базисом оператора A .

$$3. A = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 1 \\ -2 & 1-2 & \\ 1 & 1 & 4 \end{pmatrix} \quad |A - \lambda E| = \begin{vmatrix} 4-\lambda & 1 & 1 \\ -2 & 1-\lambda & -2 \\ 1 & 1 & 4-\lambda \end{vmatrix} = (4-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & -2 \\ 1 & 4-\lambda \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} -2 & -2 \\ 1 & 4-\lambda \end{vmatrix} +$$

$$\begin{vmatrix} -2 & 1-\lambda \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = (4-\lambda)(\lambda^2 - 5\lambda + 6) + (-2\lambda + 6) - 3 + \lambda = -\lambda^3 + 9\lambda^2 - 27\lambda + 27 =$$

$$= -(\lambda - 3)^3 \quad \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 3.$$

$$\lambda_1 = 3 : B_{\lambda_1} = (A - E) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & -2 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{РСП: } \begin{array}{c|c|c} x_1 & x_2 & x_3 \\ \hline -1 & 0 & 1 \\ \hline -1 & 1 & 0 \end{array}$$

$$a_1 = (-1; 0; 1)$$

$$a_2 = (-1; 1; 0)$$

$\ell(\lambda_1) = n - \text{rank } B_{\lambda_1} = 3 - 1 = 2$ (Кількість нормованих кінчиків λ_1)

$$\ell_1(\lambda_1) = \text{rank } B_{\lambda_1}^2 - 2 \text{rank } B_{\lambda_1}^1 + \text{rank } B_{\lambda_1}^0$$

$$B_{\lambda_1}^2 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & -2 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & -2 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{rank} = 0. \Rightarrow \ell_1(\lambda_1) = 0 - 2 + 3 = 1.$$

Тобто маємо 1 нормовану кінчик порядку 1 та 1 нормовану кінчик порядку 2: $J_A = J_1(\lambda_1) + J_2(\lambda_1)$.

$$J_A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \quad \text{Таким чином матриця має в базисі з власних векторів}$$

$$B = \lambda a_1 a_2.$$

$$\begin{aligned}
 4. \quad & x_1^2 - 2x_1x_2 + 2x_1x_3 - 2x_1x_4 + x_2^2 + 2x_2x_3 - 4x_2x_4 + x_3^2 - 2x_4^2 = \\
 & = (x_1 - x_2 + x_3 - x_4)^2 - x_2^2 - x_3^2 - x_4^2 + 2x_2x_3 - 2x_2x_4 + 2x_3x_4 + x_2^2 + \\
 & + 2x_2x_3 - 4x_2x_4 + x_3^2 - 2x_4^2 = |y_1 = x_1 + x_3 - x_2 - x_4| = y_1^2 + 4x_2x_3 - \\
 & - 6x_2x_4 + 2x_3x_4 - 3x_4^2 = |y_2 = \sqrt{3}x_2 + \frac{\sqrt{3}}{3}x_3| = y_1^2 + y_2^2 - 3x_2^2 + \\
 & + 2x_2x_3 - \frac{x_3^2}{3} - 6x_2x_4 + 2x_3x_4 - 3x_4^2 = |y_3 = \sqrt{3}x_2 - \frac{\sqrt{3}}{3}x_3 + \sqrt{3}x_4| \\
 & = y_1^2 + y_2^2 - y_3^2
 \end{aligned}$$

$$\begin{cases}
 y_1 = x_1 - x_2 + x_3 - x_4 \\
 y_2 = \sqrt{3}x_2 + \frac{\sqrt{3}}{3}x_3 \\
 y_3 = \sqrt{3}x_2 + \sqrt{3}x_4 - \frac{\sqrt{3}}{3}x_3 \\
 y_4 = x_4
 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases}
 x_1 = y_1 - \frac{\sqrt{3}}{3}y_2 + \frac{2\sqrt{3}}{3}y_3 - y_4 \\
 x_2 = \frac{\sqrt{3}}{6}y_2 + \frac{\sqrt{3}}{6}y_3 - \frac{1}{2}y_4 \\
 x_3 = \frac{\sqrt{3}}{2}y_2 - \frac{\sqrt{3}}{2}y_3 + \frac{3}{2}y_4 \\
 x_4 = y_4
 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{\sqrt{3}}{3} & \frac{2\sqrt{3}}{3} & -1 \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{6} & \frac{\sqrt{3}}{6} & -\frac{1}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{pmatrix}$$