方阵的Jordan标准形

定义: 称
$$n_i$$
 阶矩阵 $J_i = \begin{bmatrix} a_i & 1 & & & \\ & a_i & 1 & & \\ & & \ddots & \ddots & \\ & & & \ddots & 1 & \\ & & & & a_i \end{bmatrix}_{n_i \times n_i}$ 为 $Jordan$ 块.

 $(\lambda I - J_i)$ 的行列式因子: $D_{n_i}(\lambda) = (\lambda - a_i)^{n_i}$, $D_{n_i-1}(\lambda) = \cdots = D_1(\lambda) = 1$, 所以 J_i 的初等因子为 $(\lambda - a_i)^{n_i}$.

定义:设 J_1,J_2,\dots,J_s 为Jordan块,称准对角形矩阵

$$egin{aligned} egin{aligned} egin{aligned\\ egin{aligned} egi$$

为 Jordan 标准形.

 $(\lambda I - J)$ 的初等因子是 $(\lambda I - J_i)$, $i = 1, \dots, s$ 初等因子的全体, 所以 J 的初等因子为 $(\lambda - a_1)^{n_1}$, $(\lambda - a_2)^{n_2}$, \dots , $(\lambda - a_s)^{n_s}$.

定理: 设 $A \in C^{n \times n}$, A 的初等因子为

$$(\lambda - a_1)^{n_1}, (\lambda - a_2)^{n_2}, \dots, (\lambda - a_s)^{n_s}$$

则 $A \sim J = \text{diag}(J_1, J_2, \dots, J_s)$, 其中

$$egin{aligned} J_i = egin{bmatrix} a_i & 1 & & & \ & a_i & 1 & & \ & & \ddots & \ddots & \ & & & \ddots & 1 \ & & & & a_i \end{bmatrix}_{n_i imes n_i}, \qquad (i=1,2,\cdots,s) \end{aligned}$$

注:如果不考虑Jordan 块的排列顺序,方阵 A 的Jordan 标准形是"本质"唯一的.

推论: n 阶矩阵 A 可以对角化的充分必要条件是 A 的初等因子都是一次因式.

例: 求矩阵
$$A = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -4 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

的 Jordan 标准形.

先求出 A 的初等因子。对 $\lambda I - A$ 运用初等变换可以 得到

$$\lambda I - A = \begin{bmatrix} \lambda + 1 & -1 & 0 \\ 4 & \lambda - 3 & 0 \\ -1 & 0 & \lambda - 2 \end{bmatrix} \simeq \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ (\lambda - 1)^2 (\lambda - 2) \end{bmatrix}$$

所以 A 的初等因子为 $(\lambda-1)^2$, $\lambda-2$.

故A的 Jordan 标准形为

$$J = egin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$
 或 $J = egin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 1 \ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

例: 用矩阵秩的方法求出矩阵

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 1 & 8 & 2 \\ -2 & -14 & -3 \end{bmatrix}$$

的 Jordan 标准形.

解: 先求出 A 的特征多项式及其特征值

$$f(\lambda) = |\lambda I - A| = \begin{vmatrix} \lambda - 2 & -3 & -2 \\ -1 & \lambda - 8 & -2 \\ 2 & 14 & \lambda + 3 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 3)^{2}$$

对于特征值 $\lambda_1 = 1$,它是 $f(\lambda)$ 的 1 重根,对应一个Jordan 块且为一阶.

对于特征值 $\lambda_2 = 3$, 先求 rank(A - 3I) ,

$$A - 3I = \begin{bmatrix} -1 & 3 & 2 \\ 1 & 5 & 2 \\ -2 & -14 & -6 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & 3 & 2 \\ 0 & 8 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

所以 rank(A-3I)=2.

从而 12 的几何重数

$$q_{\lambda_2} = n - \text{rank}(A - 3I) = 3 - 2 = 1.$$

所以 $\frac{1}{2}$ 对应一个Jordan 块且为二阶.

故A的 Jordan 标准形为

$$J = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$
 或 $J = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

如何求相似变换矩阵?

设n 阶方阵A 的 Jordan 标准形为 J,则存在可逆矩阵 P 使得

$$P^{-1}AP = J$$

称 P 为相似变换矩阵. 对于相似变换矩阵的一般理论我们不作过多的讨论,只通过具体的例题说明求 P 的方法.

例 求方阵
$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 8 \\ 3 & -1 & 6 \\ -2 & 0 & -5 \end{bmatrix}$$

的 Jordan 标准形及其相似变换矩阵 P.

解: 首先用初等变换法求其 Jordan 标准形:

$$\lambda I - A = \begin{bmatrix} \lambda - 3 & 0 & -8 \\ -3 & \lambda + 1 & -6 \\ 2 & 0 & \lambda + 5 \end{bmatrix} \simeq \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda + 1 & 0 \\ 0 & 0 & (\lambda + 1)^2 \end{bmatrix}$$

A 的初等因子为 $\lambda+1$, $(\lambda+1)^2$, 从而 A 的 Jordan 标准形为

$$J = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

再求相似变换矩阵:

设所求矩阵为P,则 $P^{-1}AP = J$,将P按列分块记为

$$P = [X_1, X_2, X_3]$$

于是有

$$AP = A[X_1, X_2, X_3] = [AX_1, AX_2, AX_3]$$

$$= PJ = \begin{bmatrix} X_1, X_2, X_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -X_1, -X_2, X_2 - X_3 \end{bmatrix}$$

从而可得

$$AX_1 = -X_1$$
, $AX_2 = -X_2$, $AX_3 = X_2 - X_3$

整理以后可得三个线性方程组

$$(I+A)X_1 = 0$$
, $(I+A)X_2 = 0$, $(I+A)X_3 = X_2$

前面两个方程为同解方程组,可求出它们的一个基础解系:

$$\alpha_1 = \begin{bmatrix} 0, & 1, & 0 \end{bmatrix}^T, \quad \alpha_2 = \begin{bmatrix} -2, & 0, & 1 \end{bmatrix}^T$$

可以取 $X_1 = \alpha_1$,但是不能简单地取 $X_2 = \alpha_2$,因为如果 X_2 选取不当,会使得第三个非齐次线性方程组无解. 由于 α_1,α_2 的任意线性组合都是方程组 (I+A)X=0 的解,所以可取

$$X_2 = k_1 \alpha_1 + k_2 \alpha_2$$

若使得第三个非齐次方程 $(I+A)X=X_2$ 有解,需要满足

$$rank(I+A) = rank[I+A, X_2].$$

$$\begin{bmatrix} I+A, & X_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 8 & -2k_2 \\ 3 & 0 & 6 & k_1 \\ -2 & 0 & -4 & k_2 \end{bmatrix} \Longrightarrow \begin{array}{c} \operatorname{rank}(I+A) = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 3, k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_1 = 1, \\ \operatorname{\Box} \mathbb{R} k_2 = -2, \\ \operatorname{$$

此时 $X_2 = [4 \ 3 \ -2]^T$.

求解方程 $(I+A)X=X_2$, 得到一个特解

$$X_3 = \begin{bmatrix} 1, & 0, & 0 \end{bmatrix}^T$$

那么所求相似变换矩阵可取为

$$P = \begin{bmatrix} X_1, X_2, X_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 4 & 1 \\ 1 & 3 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \end{bmatrix}.$$