## 0.1 可对角化的判断(二)

## 命题 0.1

设  $\varphi$  是 n 维复线性空间 V 上的线性变换, 求证:  $\varphi$  可对角化的充要条件是对  $\varphi$  的任一特征值  $\lambda_0$ , 下列条件 之一成立:

- (1)  $V = \text{Ker}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) + \text{Im}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V);$
- (2)  $V = \text{Ker}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) \oplus \text{Im}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V);$
- (3)  $\operatorname{Ker}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) \cap \operatorname{Im}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) = 0$ ;
- (4)  $\operatorname{dimKer}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) = \operatorname{dimKer}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V)^2$ ;
- (5)  $\operatorname{Ker}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) = \operatorname{Ker}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V)^2 = \operatorname{Ker}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V)^3 = \cdots;$
- (6)  $r(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) = r((\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V)^2);$
- (7)  $\operatorname{Im}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V) = \operatorname{Im}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V)^2 = \operatorname{Im}(\varphi \lambda_0 \mathbf{I}_V)^3 = \cdots;$
- (8)  $\operatorname{Ker}(\varphi \lambda_0 I_V)$  存在  $\varphi$ -不变补空间, 即存在  $\varphi$ -不变子空间 U, 使得  $V = \operatorname{Ker}(\varphi \lambda_0 I_V) \oplus U$ ;
- (9)  $Im(\varphi \lambda_0 I_V)$  存在  $\varphi$ -不变补空间, 即存在  $\varphi$ -不变子空间 W, 使得  $V = Im(\varphi \lambda_0 I_V) \oplus W$ .

笔记 由例 4.36 可知条件 (1) (9) 是相互等价的, 因此本题的结论由例 7.40 (与条件 (3) 对应) 或例 7.41 (与条件 (6) 对应) 即得 (这里的题号对应白皮书上的题号). 事实上, 对充分性而言, 我们还可以从其他条件出发来证明 φ 可对角化, 下面是 3 种证法.

证明 证法一:对任一特征值  $\lambda_0$ , 由  $\operatorname{Ker}(\varphi - \lambda_0 I_V) = \operatorname{Ker}(\varphi - \lambda_0 I_V)^2 = \cdots = \operatorname{Ker}(\varphi - \lambda_0 I_V)^n$ , 取维数之后可得特征值  $\lambda_0$  的几何重数等于代数重数, 从而  $\varphi$  有完全的特征向量系, 于是  $\varphi$  可对角化.

证法二: 对任一特征值  $\lambda_0$ , 由  $\operatorname{Ker}(\varphi - \lambda_0 I_V) = \operatorname{Ker}(\varphi - \lambda_0 I_V)^2 = \cdots = \operatorname{Ker}(\varphi - \lambda_0 I_V)^n$  可知, 特征子空间等于根子空间, 再由根子空间的直和分解可知, 全空间等于特征子空间的直和, 从而  $\varphi$  可对角化.

证法三: 设  $\varphi$  的全体不同特征值为  $\lambda_1, \lambda_2, \cdots, \lambda_k$ , 特征多项式  $f(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)^{m_1} (\lambda - \lambda_2)^{m_2} \cdots (\lambda - \lambda_k)^{m_k}$ , 则对任意的  $\alpha \in V$ , 由 Cayley - Hamilton 定理可得

$$(\varphi - \lambda_1 \mathbf{I}_V)^{m_1} (\varphi - \lambda_2 \mathbf{I}_V)^{m_2} \cdots (\varphi - \lambda_k \mathbf{I}_V)^{m_k} (\alpha) = \mathbf{0},$$

即有  $(\varphi - \lambda_2 I_V)^{m_2} \cdots (\varphi - \lambda_k I_V)^{m_k} (\alpha) \in \text{Ker}(\varphi - \lambda_1 I_V)^{m_1} = \text{Ker}(\varphi - \lambda_1 I_V)$ , 从而

$$(\varphi - \lambda_1 \mathbf{I}_V)(\varphi - \lambda_2 \mathbf{I}_V)^{m_2} \cdots (\varphi - \lambda_k \mathbf{I}_V)^{m_k}(\alpha) = \mathbf{0}.$$

不断这样做下去,最终可得对任意的 $\alpha \in V$ ,总有

$$(\varphi - \lambda_1 \mathbf{I}_V)(\varphi - \lambda_2 \mathbf{I}_V) \cdots (\varphi - \lambda_k \mathbf{I}_V)(\alpha) = \mathbf{0},$$

即  $\varphi$  适合多项式  $g(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)(\lambda - \lambda_2) \cdots (\lambda - \lambda_k)$ , 从而  $\varphi$  可对角化.