

${\it ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫЕ УРАВНЕНИЯ} \ {\it И} \ {\it ПРОЦЕССЫ УПРАВЛЕНИЯ} \ {\it N~4,~2002}$

Электронный журнал, рег. N П23275 от 07.03.97

 $http://www.neva.ru/journal\\ e-mail:\ diff@osipenko.stu.neva.ru$

Теория обыкновенных дифференциальных уравнений

О НЕКОТОРЫХ СВОЙСТВАХ МАТРИЦ ФРОБЕНИУСА

И.Е.ЗУБЕР

Россия, 198904, Санкт-Петербург, Петродворец, Библиотечная пл., д. 2, Санкт-Петербургский государственный университет, e-mail: zuber@EZ7332.spb.edu

Аннотация.

В статье рассмотрены четыре варианта матрицы Фробениуса, их взаимосвязи, спектральные свойства и рекуррентные соотношения, связывающие левые собственные векторы матриц Фробениуса разных порядков.

1 Введение

Всплеск интереса к матрицам Фробениуса обусловлен тем, что разработаны преобразования подобия для нелинейных и нестационарных систем управления, обеспечивающие матрице объекта форму Фробениуса [1], или и матрице объекта и матрице замкнутой системы форму Фробениуса [2, 3]. Поэтому представляется целесообразным собрать в одной заметке свойства матриц Фробениуса и явный вид ее левых и правых собственных векторов.

⁰Работа выполнена при поддержке РФФИ, проект 02-01-00542.

2 Постановка задачи и основные результаты

Введем обозначения:

$$\underline{F}(\alpha_{1}, \dots, \alpha_{n}) = \begin{vmatrix}
0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\
0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\
\vdots & & & & \vdots \\
-\alpha_{n} & -\alpha_{n-1} & -\alpha_{n-2} & \dots & -\alpha_{1}
\end{vmatrix}, \tag{1}$$

$$\overline{P}(\beta_n, \dots, \beta_1) = \begin{vmatrix}
-\beta_1 & -\beta_2 & -\beta_3 & \dots & -\beta_n \\
1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\
0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\
\vdots & & & \vdots & \\
0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 1
\end{vmatrix}, \tag{2}$$

$$\underline{P}(\alpha_1, \dots, \alpha_n) = \underline{F}^*(\alpha_1, \dots, \alpha_n), \tag{3}$$

$$\overline{F}(\beta_n, \dots, \beta_1) = \overline{P}^*(\beta_n, \dots, \beta_1). \tag{4}$$

Матрицы $\underline{F}(\alpha_1, \dots, \alpha_n), \ \underline{P}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ называются сопровождающими к многочлену

$$f_1(\lambda) = \lambda^n + \alpha_n \lambda^{n-1} + \ldots + \alpha_1,$$

матрицы $\overline{F}(\beta_n,\ldots,\beta_1), \overline{P}(\beta_n,\ldots,\beta_1)$ суть сопровождающие к многочлену

$$f_2(\lambda) = \lambda^n + \beta_1 \lambda^{n-1} + \dots + \beta_n.$$

При $\beta_j=\alpha_{n-j-1},\ j=\overline{1,n},$ матрицы (1)–(4) подобны. Матрицы $\underline{F}(\alpha_1,\dots,\alpha_n)$ и $\underline{P}(\alpha_1,\dots,\alpha_n)$ связаны преобразованием подобия с матрицей [4]

$$T_0 = \begin{vmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ \alpha_1 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & & & \\ \alpha_{n-1} & \dots & \alpha_1 & 1 \end{vmatrix},$$

матрицы $\underline{F}(\alpha_1,\ldots,\alpha_n), \ \overline{F}(\alpha_n,\ldots,\alpha_1)$ связаны преобразованием подобия с матрицей [4]

$$T_1 = \left| \begin{array}{ccccc} 0 & \dots & 0 & 1 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 0 \\ \vdots & & & \vdots & \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 0 & \dots & 0 \end{array} \right|.$$

При этом справедливы следующие два утверждения:

Лемма 1 Матрица, обратная $\underline{F}(\alpha_1,\ldots,\alpha_n)$, имеет вид $\overline{F}(\beta_n,\ldots,\beta_1)$ при $\beta_i=-\frac{\alpha_i+1}{\alpha_n},\ i=\overline{1,n-1},\ \beta_n=\frac{1}{\alpha_n}.$

Лемма 2 k-я cmeneнь матрицы $\underline{F}(\alpha_1,\ldots,\alpha_n)$ имеет вид

$$\underline{F}^{k} = \begin{vmatrix}
0 & \dots & 0 \\
\vdots & & & I_{k} \\
0 & \dots & 0 \\
-\alpha_{n} & \dots & -\alpha_{1} \\
R(\alpha_{1}, \dots, \alpha_{n})
\end{vmatrix},$$

где $R(\alpha_1,\ldots,\alpha_n)$ есть матрица порядка $(n-k-1)\times n$, элементы которой суть полиномы от α_1,\ldots,α_n , I_k — единичная $k\times k$ -матрица. (Элементы $R(\alpha_1,\ldots,\alpha_n)$ можно задать очень громоздкими рекуррентными соотношениями.)

Доказательство обеих лемм проводится методом математической индукции.

Введем в рассмотрение элементарные симметрические функции $S_i^n(x_1, x_2, \dots, x_n)$:

$$S_0^n(x_1, x_2, \dots, x_n) \equiv 1,$$

$$S_1^n(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_1 + x_2 + \dots + x_n,$$

$$S_2^n(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_1 x_2 + x_1 x_3 + \dots + x_2 x_3 + \dots + x_{n-1} x_n,$$

$$\vdots$$

$$S_n^n(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_1 x_2 \dots x_n,$$

$$(5)$$

т.е. $S_k^n(x_1,x_2,\ldots,x_n)$ есть сумма всех $C_n^k=\frac{n!}{(n-k)!k!}$ произведений, каждое из которых содержит k сомножителей с несовпадающими индексами. Пусть $\lambda_1,\ldots,\lambda_n$ – собственные числа матрицы \underline{F} . Тогда, очевидно,

$$\alpha_i = (-1)^{n-i} S_{n-i+1}^n(\lambda_1, \dots, \lambda_n), \quad i = \overline{1, n}.$$
(6)

Обратимся к спектральным свойствам матрицы Фробениуса $\underline{F}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$. Пусть собственные числа $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ удовлетворяют условию

$$\lambda_i \neq \lambda_j$$
 при $i \neq j$. (7)

Тогда спектральное разложение [4] матрицы $\underline{F}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ имеет вид

$$\underline{F} = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i d_i g_i^*,$$

где d_i, g_i — соответственно правые и левые собственные векторы матрицы $\underline{F}(\alpha_1, \ldots, \alpha_n)$. Известно [5], что векторы d_i задаются соотношениями

$$d_i = (1, \lambda_i, \dots, \lambda_i^{n-1})^*, \quad i = \overline{1, n}.$$
(8)

Перейдем к определению вида векторов g_i , $\overline{1,n}$. Пусть $C = \|d_1,\ldots,d_n\|$, тогда [5]

$$C^{-1^*} = G = ||g_1, \dots, g_n||.$$

Таким образом компоненты вектора $g_i = (g_i^1, \dots, g_i^n)^*$ задаются минорами матрицы Вандермонда C.

Обозначим

$$\underset{n}{\Delta} (\lambda_1, \dots, \lambda_n) = \det C. \tag{9}$$

Обозначим $\Delta i_1, \ldots, i_m \atop n-m j_1, \ldots, j_m$ определитель, получаемый из Δn при вычеркивании строк с номерами i_1, \ldots, i_m и столбцов с номерами $j_1, \ldots, j_m; i_k, j_k$ $(k=\overline{1,m})$ — наборы чисел из $\overline{1,n}$. Тогда имеем

$$g_j^k = \sum_{n-1}^j {j \choose n} .$$

Для раскрытия определителя $\sum_{n=1}^{j} k$, k>1, разлагаем определитель по элементам первой строки, выносим общие по столбцам множители и получаем

$$g_j^k = -\sum_{i=1}^n (-1)^{i-1} \prod_{k \neq j} \lambda_k \, \sum_{n-2}^{n} \frac{1, k-1}{j, i} / \sum_n .$$

Повторяя описанную процедуру с определителем $\sum_{n=2}^{1,k-1}$, получим в результате

$$g_j^k = \frac{(-1)^{k+1} S_{n-k}^{n-1}(\lambda_1, \dots, \lambda_{j-1}, \lambda_{j+1}, \dots, \lambda_n)}{\prod_{i=1, i \neq j} (\lambda_i - \lambda_j)}$$

Для k=1 получаем формулу

$$g_j^1 = \frac{\prod_{i \neq j} \lambda_i}{\prod_{i=1, i \neq j} (\lambda_i - \lambda_j)} = \frac{S_{n-1}^{n-1}(\lambda_1, \dots, \lambda_{j-1}, \lambda_{j+1}, \dots, \lambda_n)}{\prod_{i=1, i \neq j} (\lambda_i - \lambda_j)}$$

Введем в рассмотрение векторы

$$r_j = \prod_{k=1, k \neq j}^n (\lambda_k - \lambda_j) \cdot g_j. \tag{10}$$

Векторы r_j , $j=\overline{1,n}$, также являются левыми собственными векторами матрицы $\underline{F}(\alpha_1,\ldots,\alpha_n)$, где α_i , $i=\overline{1,n}$, заданы (6).

Итак, получены окончательные выражения для левых собственных векторов матрицы $\underline{F}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$:

$$r_j^k = (-1)^{k+1} S_{n-k}^{n-1}(\lambda_1, \dots, \lambda_{j-1}, \lambda_{j+1}, \dots, \lambda_n), \quad j, k = \overline{1, n}$$
 (11)

или
$$r_j = \left(S_{n-1}^{n-1}(\lambda_k \neq \lambda_j), -S_{n-2}^{n-1}(\lambda_k \neq \lambda_j), \dots, (-1)^{n-1}S_0^{n-1}\right)^*$$
, где $S_0^{n-1} \equiv 1$.

Отметим некоторые свойства векторов $r_j,\ j=\overline{1,n},$ непосредственно следующие из формул (11).

- 1. Вектор r_j не зависит от λ_j .
- 2. Введем в рассмотрение вектор

$$r_{ji} = \left(S_{n-2}^{n-2}(\lambda_k \neq \lambda_j, \ \lambda_k \neq \lambda_i), -S_{n-3}^{n-2}(\lambda_k \neq \lambda_j, \ \lambda_k \neq \lambda_i), \dots, (-1)^{n-1}, 0\right)^*.$$
(12)

Тогда справедливо соотношение

$$r_j - r_i = (\lambda_i - \lambda_j)r_{j\,i}. \tag{13}$$

Последнее соотношение задает связь между левыми собственными векторами матриц, сопровождающих многочлены

$$f_1=\prod_{k=1}^n(\lambda-\lambda_k)$$
 и $f_2=\prod_{k
eq j}^{n-1}(\lambda-\lambda_k)$ или $f_3=\prod_{k
eq i}^{n-1}(\lambda-\lambda_k).$

Формула (13) является рекуррентным соотношением для левых собственных векторов матрицы Фробениуса \underline{F} (или правых собственных векторов для матрицы Фробениуса P).

Из формулы (13) следует справедливость следующего утверждения:

Лемма 3 Для любых $1 \le i, j \le n$ справедливы соотношения

$$r_{i,j} = r_{i,j+k} + (\lambda_k - \lambda_j) r_{i,j,j+k},$$
 (14)

$$r_{i,j} = r_{i+k,j} + (\lambda_k - \lambda_i)r_{i,j,i+k}.$$
 (15)

Рассмотрим теперь взаимозависимость левых собственных векторов r_j матрицы \underline{F} . Положим $\delta_i = \lambda_{i+1} - \lambda_i$ и введем в рассмотрение векторы

$$r_{j_{1},\dots,j_{m}} = \left(S_{n-m}^{n-m}(\lambda_{k} \neq \lambda_{j_{p}}), -S_{n-m-1}^{n-m}(\lambda_{k} \neq \lambda_{j_{p}}), \dots, (-1)^{n-m+1}, \underbrace{0,\dots,0}_{m}\right)^{*},$$

$$p = \overline{1, m}.$$
(16)

Тогда, очевидно, $r_{j_1,\dots,j_n}=((-1)^{n-1},0,\dots,0)^*$. Рассмотрим с учетом соотношений (13)–(16)

$$r_1 = r_2 + \delta_1 r_{1,2} = r_2 + \delta_1 (r_{1,3} + \delta_2 r_{1,2,3}) = r_2 + \delta_1 \left(\frac{r_1 - r_3}{\delta_1 + \delta_2} + \delta_2 r_{1,2,3} \right) = \dots$$

В результате получаем соотношение вида

$$\prod_{i=1}^{n-1} \delta_i r_{j_1,\dots,j_n} = \sum_{i=1}^{n-1} c_i(\delta_1,\dots,\delta_{n-1}) r_i,$$

где $c_i(\delta_1,\ldots,\delta_{n-1})$ — дробно-рациональные функции от $\delta_1,\ldots,\delta_{n-1}$. Последнее выражение значительно упрощается, если положить

$$\delta_i = \delta, \quad \text{r.e.} \quad \lambda_i = \lambda + (i-1)\delta, \quad \lambda = \lambda_1.$$
 (17)

Тогда справедливо следующее утверждение.

Лемма 4 Левые собственные векторы матрицы \underline{F} в предположении (17) удовлетворяют соотношению

$$r_1 - (n-1)r_2 + (n-1)r_3 + \ldots + (-1)^{n-2}r_{n-1} + (-1)^{n-1}r_n =$$

$$= (n-1)!((-1)^1, 0 \ldots 0)^* \delta^{n-1}. \quad (18)$$

Доказательство этого утверждения проводится методом индукции.

3 Заключение

Леммы 1–4 описывают свойства матриц Фробениуса, которые оказываются полезными при решении задач синтеза многомерных нелинейных и нестационарных систем управления.

Отметим, что матрица Фробениуса полностью задается своим спектром. Поэтому, если нелинейная нестационарная система после преобразований подобия имеет матрицу в форме Фробениуса, спектр которой может быть задан априорно из учета требуемых свойств, то задача синтеза нелинейной нестационарной системы сводится к аналогичной задаче синтеза для линейной стационарной системы.

Соотношения (14), (15) позволяют перейти к рассмотрению систем меньшего порядка, соотношения (18) позволили решать задачу терминального управления для нелинейных систем [6] как задачу модального управления.

Литература

- [1] Isidory A. Nonlinear control. Springer Verlag. Berlin, Heidelberg, London, Paris, 1989.
- [2] Зубер И.Е. Спектральная стабилизация динамических систем // Вестник СПбГУ, сер. 1, 2000, С.15-22.
- [3] Зубер И.Е. Спектральная стабилизация нелинейных систем на базе специального преобразования подобия // Вестник СПбГУ, сер. 1, 2001, вып. 2 (8), С.8-15.
- [4] Мироновский Л.А. Функциональное диагностирование динамических систем. М.: МГУ, 1998.
- [5] Гантмахер Ф.Р. Теория матриц. М.: Наука, 1966.
- [6] Зубер И.Е. Терминальное управление в нелинейных системах // Вестник СПбГУ, сер. 1, 2002 (в печати).