

1 线性映射

1. (若当标准型证明II) 我们继续讨论若当标准型的证明, 上周的作业先用 $T - \lambda I$ 作为新的 T , 这样就等价于考虑特征值为0的情形。我们还定义了 $K = K_m$ 和 $U = U_m$, 其中 K_m 是 T^m 的核, U_m 是 T^m 的像, 并且 $K_m = K_{m+1}$, $U_m = U_{m+1}$ 。 $V = K \oplus U$ 而且 K 和 U 都是 T 的不变子空间。因为 K 的维度大于等于1, 所以 U 的维度小于 V 的维度, 根据归纳假设, T 在 U 上可以分解为若当标准型。但是因为 K 的维度只是小于等于 V 的维度, 所以我们还需要证明 T 在 K 上可以分解为若当标准型。为此, 我们上次证明了 T 在 K 上是幂零的, 也就是说, 存在一个正整数 l , 使得 T^l 是 $K \rightarrow K$ 的零映射。
 - (a) 证明: K 中的任何一个向量, 都是 T 的特征值为0的广义特征向量 (提示: 对 K 中的向量 v , 考虑 $T^l v$)。
 - (b) 设 $N = \text{Ker}(T)$ 和 $W = \text{Im}(T)$ 是 K 的子空间。证明 $N \neq \{0\}$ 而且 W 是 T 的不变子空间 (提示: T 是幂零的)。(也就是说 $\dim W < \dim K$, 所以 W 是 K 的真子空间, 根据归纳假设 T 可以在 W 上写成若当块的形式。)
 - (c) 假设 $\{w_1, \dots, w_r\}$ 是 W 中的向量, 而且 w_i 是 T 的幂指数为 e_i 的广义特征向量, 设 $W_i = \text{span}(\{w_i, Tw_i, \dots, T^{e_i-1}w_i\})$ 。因为 T 在 W 上能写成若当块的形式, 所以 $W = W_1 \oplus \dots \oplus W_r$ 。证明: 对每一个 w_i , 存在 $v_i \in K$, 使得 $Tv_i = w_i$, 且 v_i 是幂指数为 $e_i + 1$ 的广义特征向量。(提示: $W = \text{Im}(T)$)
 - (d) 设 $V_i = \text{span}(\{v_i, Tv_i, \dots, T^{e_i}v_i\})$ 。证明: $TV_i = W_i$
 - (e) 证明: $V_i \cap N \subset W_i$ (提示: 注意 $e_i > 0$, $N = \text{Ker}(T)$)。
 - (f) 设 $U = V_1 + V_2 + \dots + V_r$, 证明: U 是 T 的不变子空间 (提示: 先证明 V_i 是 T 的不变子空间)
 - (g) 证明: 如果 $\tilde{w}_1 + \tilde{w}_2 + \dots + \tilde{w}_r = 0$ 且 $\tilde{w}_i \in W_i$, 则每一个 $\tilde{w}_i = 0$ 。(提示: 不同的 W_i 之间的向量是线性无关的)
 - (h) 证明: $\tilde{v}_1 + \tilde{v}_2 + \dots + \tilde{v}_r = 0$ 且 $\tilde{v}_i \in V_i$, 则每一个 $\tilde{v}_i = 0$ 。(提示: 利用 $T\tilde{v}_i = \tilde{w}_i$, 并且证明如果 $Tv_i = 0$, 则 $v_i \in V_i \cap N \subset W_i$) 这样我们就知道其实 $U = V_1 \oplus V_2 \oplus \dots \oplus V_r$, 所以 T 在 U 上可以写成若当标准型。
 - (i) 证明: $\forall v \in K$ 满足 $Tv \in W$, 存在 $u \in U$, 使得 $Tv = Tu$, 换句话说 $u - v = z \in N$, 所以 $K = U + N$ (提示: 先证明 $TU = W$)
 - (j) 如果我们通过往 U 的基中添加 N 中线性无关的向量 $\{z_1, \dots, z_p\}$ 使之构成 K 的一组基, 并且设 $N' = \text{span}(\{z_1, \dots, z_p\})$ 。证明: $U \cap N' = \{0\}$, 也就是说 $K = U \oplus N'$ 。

T 在 N' 上的表示矩阵显然是0, T 在 U 上的表示矩阵是若当标准型, 又因为 $K = U \oplus N'$, 所以 T 在 K 上的表示矩阵是分块对角的, 其中第一块是 T 在 U 上的表示矩阵, 第二块是 T 在 N' 上的表示矩阵 (0), 所以 T 在 K 上可以写成若当标准型。这样我们就证明了 T 在原来的空间 V 上可以写成若当标准型。恭喜你, 完成了若当标准型的证明!

2 复线性空间、内积空间

1. **测不准原理**在量子力学的框架里面，物理系统被一个波函数 ψ 来描述，而物理观测量 f 是被一个厄米算子来描述。一个重要的结论是，对应于一个给定的物理量 H (比如能量)，对于一个一般量子系统的观测不会给我们确定的观测量。但是对一些特殊的量子态 Φ_n ，我们的观测会给出确定的物理量 E_n 。这样的波函数称之为本征态(Eigenstate)，而这样的确定的物理量称之为本征值 (Eigenvalue)。数学的描述就是

$$H\Phi_n = E_n\Phi_n \quad (1)$$

这个方程被称为本征方程。我们可以把上述框架用我们学习的线性代数来描述，用我们矩阵的语言就是说：一个物理量对应于一个厄米矩阵 A ，一个一般的系统态被一个向量 x 描述。它的本征态对应于一个特征向量 x_n ，它的本征值对应于特征值 λ_n 。本征方程就是我们的特征方程：

$$Ax_n = \lambda_n x_n \quad (2)$$

我们用矩阵的语言学习一些量子力学的性质

- (a) 考虑物理量 f 对应是 $n \times n$ 厄米矩阵 A 。证明：存在一组正交归一基 $\{x_1, \dots, x_n\}$ ，使得 A 可以在这组基下对角化。内积取 \mathbb{C}^n 的标准内积（提示：借鉴实对称矩阵可以正交对角化的证明）
- (b) 考虑一个归一化的复向量 $x^\dagger x = 1$ ，它描述了一个量子力学系统。将 x 用上面的正交归一基展开 $x = a_1 x_1 + \dots + c_n x_n$ 。证明： $a_1^2 + \dots + a_n^2 = 1$ 。
- (c) 一个物理量 A 在量子系统 $x(x^\dagger x = 1)$ 上观测的期望值是 $\overline{M} = x^\dagger A x$ 。这个物理量的不确定度平方是 $\sigma_A^2 = (A - \overline{M})^2$ 。证明：

$$\overline{\sigma_A^2} = \overline{M^2} - (\overline{M})^2 \quad (3)$$

- (d) 对于什么样的系统 x ， $\overline{\sigma_A^2}$ 最小？
- (e) 考虑两个物理量 p 和 q ，它们对应的矩阵满足 $PQ + QP = I$ 。假设 P 和 Q 的期望都是0，证明：

$$\overline{\sigma_P^2 \sigma_Q^2} \geq \frac{1}{4} \quad (4)$$

（提示：利用不等式 $|(aQ + P)x|^2 \geq 0$ ，这里 a 是任意实数）。这个公式告诉我们如果 P 的不确定度很小， Q 的不确定度必然很大。

3 张量

1. （量子纠缠）我们用张量理解量子纠缠。考虑两个粒子 A 和 B ，每个粒子对应的态空间是两维的线性空间 H_A 和 H_B 。假设 $\{e_1^A, e_2^A\}$ 和 $\{e_1^B, e_2^B\}$ 是它们各自的正交归一基。通常这些基有一些物理意义（比如它们是自旋的

本征态)。描述两个粒子的态空间就是张量空间 $H_{AB} = H_A \otimes H_B$, 它的基是

$$\alpha_1 = e_1^A \otimes e_1^B, \alpha_2 = e_1^A \otimes e_2^B, \alpha_3 = e_2^A \otimes e_1^B, \alpha_4 = e_2^A \otimes e_2^B \quad (5)$$

- (a) 假设 $\sigma_A : H_A \rightarrow H_A$ 是一个线性映射, 且 e_1^A 和 e_2^A 分别是特征值为 ± 1 的特征向量。写下 σ_A 在这组基下的表示矩阵
- (b) 考虑 $\sigma_A \otimes I_B$ 其中 I_B 是 H_B 上的恒等映射, 求 $\sigma_A \otimes I_B$ 在 $\{\alpha_i\}$ 这组基上的表示矩阵 (提示: $\sigma_A \otimes I_B$ 在 $v_A \otimes v_B$ 上的作用是 $\sigma_A(v_A) \otimes \sigma_B(v_B)$)
- (c) 如果 H_{AB} 中的一个向量可以写成 $v_A \otimes v_B$ 的形式, 这个向量被称为非纠缠态。假设 $v_A = a_1 e_1^A + a_2 e_2^A$, $v_B = b_1 e_1^B + b_2 e_2^B$ 。写下 $v_A \otimes v_B$ 在 $\{\alpha_i\}$ 这组基上的坐标。
- (d) 证明: 如果 $|v_A| = |v_B| = 1$, 则 $|v_A \otimes v_B| = 1$ 。
- (e) 写出一个纠缠态, 也就是说, 它不能写成上面的形式
- (f) 假设 $|v_A \otimes v_B| = 1$, 用之前题目的定义, 写下 $\sigma_A \otimes I_B$ 在一个非纠缠态 $v_A \otimes v_B$ 的期望值。观察一下结果对系数 a_1, a_2, b_1, b_2 的依赖。实际上对于非纠缠态, 对 B 状态的了解得不到任何关于 A 的信息。
- (g) 证明 $\frac{1}{\sqrt{2}} e_1^A \otimes e_1^B + \frac{1}{\sqrt{2}} e_2^A \otimes e_2^B$, 计算 $\sigma_A \otimes I_B$ 在它上面的期望。纠缠的意义是指, 如果我们测量 σ_A , 如果得到 e_1^A , 则 B 一定处于 e_1^B , 反之亦然。

4 群

1. 证明下面集合在相应运算下构成一个群
 - (a) 所有正实数, 运算为实数乘法
 - (b) 所有绝对值为1的复数, 运算为复数乘法
2. 计算 S_3 的乘法表 (提示: 可以用 $\{1, x, x^2, y, xy, x^2y\}$ 和关系 $x^3 = 1, y^2 = 1, yx = x^2y$)