

## 本征值，本征向量，不变子空间

我们已经建立了一些工具来描述一个算子的结构，我们下面来学习描述一个算子的其他角度。

### 不变子空间

先假设 $V$ 有一种直和分解 $V = U_1 \oplus U_2 \oplus \dots \oplus U_n$ ，如果我们认真的去构造 $U_1, U_2, \dots, U_n$ ，那么我们有可能可以构造出某种分解 $\forall u \in U_i, T(u) = v \in U_i$ 。 $U_i$ 是一个很有趣的子空间。下面来定义这个子空间。

#### Def 不变子空间(invariant subspace)

定义 0.0.1

$T \in L(V)$ ,  $V$ 的一个子空间 $U$ 满足 $\forall u \in U, T(u) \in U$ , 那么我们称 $U$ 是关于 $T$ 的一个不变子空间(invariant subspace)。

definition 1: 不变子空间(invariant subspace)

#### e.g. 不变子空间

示例 0.0.1

1.  $\{0\} \rightarrow$  是一个不变子空间,  $T(0) = 0$
2.  $V \rightarrow$  是一个不变子空间
3.  $\text{Ker } T \rightarrow$  是一个不变子空间
4.  $\text{Im } T \rightarrow$  是一个不变子空间,  $T(u) \in \text{Im } T$

example 2: 不变子空间

### 特征值和特征向量

我们先来讨论一维的不变子空间

对于某一维的子空间 $U = \{\mu v : \mu \in \mathbb{F}\}$ ，若它是一个不变子空间，那么一定有 $Tu \in U$ ，又由于它是一维的，于是有 $Tu = \lambda u$ 。一个向量做变换后其方向没有改变，长度以某个倍率增加，是一个有趣的性质。我们对其加以定义

#### Def 特征值(eigenvalue)

定义 0.0.2

若 $T \in L(V)$ ,  $T(v) = \lambda v (v \neq 0)$ ，那么称 $\lambda$ 是 $T$ 的一个特征值(eigenvalue)

definition 3: 特征值(eigenvalue)

#### Thm 特征值的判定定理

定理 0.0.1

若 $T \in L(V)$ ,  $V$ 是有限维向量空间,  $\lambda \in \mathbb{F}$ , 下面四个条件等价：

1.  $\lambda$ 是 $T$ 特征值
2.  $T - \lambda I$ 不是单射
3.  $T - \lambda I$ 不是满射
4.  $T - \lambda I$ 不可逆

theorem 4: 特征值的判定定理

#### Def 特征向量(eigenvector)

定义 0.0.3

若 $T \in L(V)$ ,  $T(v) = \lambda v (v \neq 0)$ ，那么称 $v$ 是 $T$ 的一个特征向量(eigenvector)

definition 5: 特征向量(eigenvector)

### Thm 特征值的线性独立性

定理 0.0.2

从属于不同特征值的特征向量是线性独立的

theorem 6: 特征值的线性独立性

### “证明

引用 0.0.1

设 $v_1, v_2, \dots, v_n$ 是 $T$ 的特征向量, 且其特征值都不相等, 先假设这些向量线性相关。取一个最小的 $k$ , 使得 $v_k \in \text{span}(v_1, v_2, \dots, v_{k-1})$

于是有 $v_k = a_1 v_1 + a_2 v_2 + \dots + a_n v_n$  (1).

用 $T$ 作用于左右两边, 有 $\lambda_k v_k = \lambda_1 a_1 v_1 + \lambda_2 a_2 v_2 + \dots + \lambda_{k-1} a_{k-1} v_{k-1}$  (2)

用(2)减去(1)左右两边乘 $\lambda_k$ , 得: $a_1(\lambda_1 - \lambda_k)v_1 + a_2(\lambda_2 - \lambda_k)v_2 + \dots + a_{k-1}(\lambda_{k-1} - \lambda_k)v_{k-1} = 0$ , 于是 $a_1 = a_2 = \dots = a_{k-1} = 0$ 。

$v_k = 0$ , 与特征向量的定义矛盾。故证。

quote 7: 证明