Алгебра

4 октября 2022

Теорема. V - векторное пространство над полем K, $\dim V = n < \infty$, $f \in \operatorname{End}(V)$ f диагонализируем $\Leftrightarrow \exists$ базис V, состоящий из собст. векторов оператора f Доказательство.

 \Rightarrow \exists базис v_1, \ldots, v_n

$$[f]_{\{v_i\}} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n \end{pmatrix} \quad f(v_i) = \lambda_i v_i \quad v_i - \text{c. B., отвеч. c. ч. } \lambda_i$$

$$[f]_{\{v_i\}} \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ & \ddots \\ 0 & \lambda_n \end{pmatrix}$$

§Формулировка теоремы о жордановой нормальной форме

V – векторное пространство над полем K, $\dim V=n<\infty,$ $f\in \mathrm{End}(V),$ $\lambda\in K$

$$J_n(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & & 0 \\ 1 & \ddots & \\ & \ddots & \ddots \\ 0 & & 1 & \lambda \end{pmatrix} - \text{жорданова клетка размера } n, \text{ отчевающая } \lambda$$

$$J_1(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda \\ 1 \\ \lambda \end{pmatrix}$$

$$J_2(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 1 & \lambda \end{pmatrix}$$

$$J_3(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 1 & \lambda & 0 \\ 0 & 1 & \lambda \end{pmatrix}$$

Определение. Блочно-диагональная матрица, составленная из экордановых клеток, называется экордановой матрицей

$$\begin{bmatrix}
J_{n_1}(\lambda) & & & 0 \\
& J_{n_2}(\lambda) & & & \\
& & \ddots & & \\
0 & & & J_{n_k}(\lambda)
\end{bmatrix}$$

Теорема (о жордановой нормальной форме).

K – алгебраически замкнутое поле

V – векторное пространство над K, $\dim V < \infty$, $f \in \operatorname{End}(V)$

Tогда \exists базис V, такой что матрица f в этом базисе – жорданова матрица, причем жордановы клетки определены однозначно c точностю до порядка

Определение. Базис в теореме называется жордановым базисом, а соответствующая жорданова матрица – канонической жордановой формой оператора f

Жорданова форма однознача с точностю до порядка следования клеток

!Жорданов базис, вообще говоря, неоднозначен (только когда оператор диагонализируем с попарло различными λ)

Следствие 1. $A \in M_n(K)$, K – алгебраически замкнутое поле.

 $\exists C \in M_n(K), \ \det C \neq 0, \ makoŭ что \ C^{-1}AC$ – жорданова матрица

Доказательство. $V = K^n$

$$f(v) = Av$$

В стандартных базисах $[f]_{cr.} = A$

По теореме о жордановой форме, \exists базис v_1, \ldots, v_n , такой что $[f]_{\text{ст.}}$ – жорданова матрица

C — матрица преобразований координат при переходе от стандартного базиса к $\{v_i\}$

$$\begin{split} [v]_{\text{ст}} &= C \cdot [v]_{\{v_i\}} \\ [f(v)]_{\text{ст}} &= C \cdot [f(v)]_{\{v_i\}} \\ [f(v)]_{\{v_i\}} &= [f]_{\{v_i\}} [v]_{\{v_i\}} \\ C[f(v)]_{\{v_i\}} &= A[v]_{\text{ст}} = A \cdot C \cdot [v]_{\{v_i\}} \\ [f(v)]_{\{v_i\}} &= \underbrace{C^{-1}AC}_{=[f]_{\{v_i\}} - \text{жорд.}} [v]_{\{v_i\}} \end{split}$$

Пример. $V = \{g \in K[x] \mid \deg g \le n \text{ char } K = 0\}$

$$\frac{d}{dx}: \qquad \frac{x^n}{n!}, \frac{x^{n-1}}{(n-1)!}, \dots, x, 1$$

$$v_i = \frac{x^{n+1-i}}{(n+1-i)!}, \ i = 1, \dots, n+1$$

$$\frac{d}{dx}(v_i) = \frac{d}{dx}(\frac{x^{n+1-i}}{(n+1-i)!}) = (n+1-i)\frac{x^{n+1-(i+1)}}{(n+1-i)!} = \frac{x^{n+1-(i+1)}}{(n+1-(i+1))!} = v_{i+1}$$

$$\frac{d}{dx}v_{i+1} = \frac{d}{dx} = 0$$

$$i = n : \frac{d}{dx}v_i = v_{i+1}, \qquad i = n+1 : \frac{d}{dx}v_{i+1} = 0$$

§Инвариантное подпространство

V – векторное пространство над полем K (любым) $f\in \mathrm{End}(V),\,U\subseteq V$

Определение. U – f-инвариантное подпространство, если $f(U) \subseteq U$

Пример. V = K[x]

 $U = <1, x, \dots, x^n >$

 $rac{d}{dx}$ U — инвариантно для $rac{d}{dx}$

Теорема 1. dim $V < \infty$, $f \in \text{End}(V)$

 $V=U\oplus W$, причем U – f-инвариантно

Tогда \exists базис V, в котором матрица f верхняя блочно-треугольная

Доказательство.

 u_1,\ldots,u_r – базис U

 w_{r+1},\ldots,w_n – базис W

 $f(u_i) \in U \quad (U - f$ -инв.) \Leftrightarrow

$$f(u_j) = \sum_{i=1}^{r} c_{ij} u_i = \sum_{i=1}^{r} c_{ij} u_i + \sum_{j=r+1}^{n} 0 \cdot w_i$$

 $f(w_j) \in V \Leftrightarrow$ раскладывается по базису

$$[f] = \begin{pmatrix} \boxed{*} & * \\ 0 & * \end{pmatrix}$$
 — верхняя блочно-треугольная матрица

Теорема 2. dim $V < \infty$, $f \in \text{End}(V)$

 $V=U\oplus W \quad (U,W
eq \{0\}) \quad U,W$ – f-инварианты

Tогда \exists базис V, в котором матрица f – блочно-диагональная

Доказательство.

 u_1,\ldots,u_r – базис U

 w_{r+1},\ldots,w_n – базис W

$$f(u_j) = \sum_{i=1}^{r} c_{ij} u_i + \sum_{i=r+1}^{n} 0 \cdot w_i$$

$$f(w_j) = \sum_{i=1}^{r} 0 \cdot u_i + \sum_{i=r+1}^{n} d_{ij}w_i$$

Теорема 3. dim $V < \infty$, $f \in \text{End}(V)$

$$V = U_1 \oplus \cdots \oplus U_k \quad (U_i \neq \{0\}) \quad U_i - f$$
-инварианты, $i = 1, \ldots, k$

Tогда \exists базис V, в котором матрица f – блочно-диагональная u размер i-го диагонального блока есть $\dim U_i$

Доказательство. аналогично (как в Т. 2 выбираем базисы U_i)

§Многочлены от оператора

$$V$$
 — векторное пространство над $K, \varphi \in \operatorname{End}(V)$ $\varphi^n = \underbrace{\varphi \circ \cdots \circ \varphi}_{n \text{ раз прим. } \varphi}, \varphi^\circ = \operatorname{id}$ — тожд. оператор $g, h \in K[x]$ $g(\varphi) + h(\varphi) = (g+h)(\varphi)$ $h = b_0 + b_1 x + \cdots + b_n x^n$ $g(\varphi) \cdot h(\varphi) = (c_0 \operatorname{id} + c_1 \varphi + \cdots + c_m \varphi^m)(b_0 \operatorname{id} + b_1 \varphi + \cdots + b_n \varphi_n) = \sum_{i,j} (c_i \varphi^i)(b_j \varphi^j) = \sum_{i,j} c_i b_j \varphi^{i+j} = \sum_{k=0}^{n+m} (\sum_{j+j=k} c_i b_j) \varphi^k = (gh)(\varphi)$

Следствие. многочлены от 1 оператора коммутируют:

$$g(\varphi)h(\varphi) = (gh)(\varphi) = (hg)(\varphi) = h(\varphi)g(\varphi)$$

Теорема 4. V – векторное пространство над K, $\varphi \in \text{End}(V)$, $g \in K[x]$ Тогда $\text{Ker } g(\varphi)$ и $\text{Im } g(\varphi)$ – f-инвариантные подпространства

Доказательство.

1.
$$\operatorname{Ker} g(\varphi) = \{v : g(\varphi)(v) = 0\}$$

$$v \in \operatorname{Ker} g(\varphi)$$

$$\Rightarrow \varphi(v) \in \operatorname{Ker} g(\varphi)$$

$$g(\varphi)(\varphi(v)) = g(\varphi)\varphi(v) = (\varphi \cdot g(\varphi))(v) = \varphi(g(\varphi(v))) = \varphi(0) = 0$$
2. $\operatorname{Im} g(\varphi) = \{g(\varphi)(v) : v \in V\}$

$$w \in \operatorname{Im} g(\varphi)$$

$$\Rightarrow \varphi(w) \in \operatorname{Im} g(\varphi)$$

$$w=g(\varphi)(v)$$
 для некоторого $v\in V$
$$\varphi(w)=\varphi(g(\varphi))(v)=(\varphi g(\varphi))(v)=(g(\varphi)\varphi)(v)=g(\varphi)(\varphi(v))\in {\rm Im}\, g(\varphi)$$