

GAL (Informatyka)

Wykład - zagadnienie własne

Wersja z dnia 6 lutego 2014

Paweł Bechler

1 Podobieństwo macierzy

Definicja 1. Powiemy, że macierze $A, B \in \mathbb{K}^{n,n}$ są *podobne*, jeżeli istnieje macierz nieosobliwa $C \in \mathbb{K}^{n,n}$ taka, że

$$B = C^{-1}AC.$$

Uwaga 1. Podobieństwo macierzy jest relacją równoważności w zbiorze $\mathbb{K}^{n,n}$, a więc relacja ta wyznacza podział $\mathbb{K}^{n,n}$ na klasy abstrakcji (rozłączne podzbiory) macierzy wzajemnie podobnych.

Uwaga 2. Macierz C powyżej można traktować jako macierz zmiany bazy w przestrzeni \mathbb{K}^n , więc macierze A i B są podobne wtedy i tylko wtedy, gdy są macierzami pewnego przekształcenia liniowego $F \in L(\mathbb{K}^n)$ w różnych bazach (przy czym rozumiemy, że w dziedzinie i przeciwdziedzinie F mamy jedną bazę)

Stwierdzenie 1 (Niezmienniki podobieństwa). *Jeżeli macierze $A, B \in \mathbb{K}^{n,n}$ są podobne, to*

(i) $\det A = \det B$,

(ii) $\operatorname{tr} A = \operatorname{tr} B$,

(iii) $\operatorname{rank} A = \operatorname{rank} B$.

Dowód. Teza (i) jest wnioskiem z tw. Cauchy'ego o wyznaczniku iloczynu macierzy, (ii) i (iii) zostawiamy jako ćwiczenie. \square

2 Wartości, wektory i podprzestrzenie własne

Definicja 2. Niech $A \in \mathbb{K}^{n,n}$.

(i) Powiemy, że liczba $\lambda \in \mathbb{K}$ jest *wartością własną* macierzy A , jeżeli istnieje wektor $\vec{v} \in \mathbb{K}^n$, $\vec{v} \neq 0$, taki, że

$$A\vec{v} = \lambda\vec{v}.$$

- (ii) Taki wektor \vec{v} nazywamy *wektorem własnym* odpowiadającym wartości własnej λ .
- (iii) Jeżeli λ jest wartością własną macierzy A , to zbiór

$$V_\lambda = \{\vec{v} \in \mathbb{K}^n : A\vec{v} = \lambda\vec{v}\}$$

nazywamy *podprzestrzenią własną* odpowiadającą wartości własnej λ .

Uwaga 3. Jak łatwo zauważyć, $V_\lambda = \ker(A - \lambda I_n)$, więc V_λ jest podprzestrzenią liniową w \mathbb{K}^n , a jej elementy to wszystkie wektory własne macierzy A odpowiadające wartości własnej λ oraz wektor zerowy.

Definicja 3. *Widmem* macierzy $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ nazywamy zbiór jej wszystkich wartości własnych. Zbiór ten oznaczamy symbolem $\sigma(A)$.

Przykład 1. Niech $A = \begin{bmatrix} -5 & -4 \\ 8 & 7 \end{bmatrix}$. Można policzyć, że

$$A \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad A \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} = 3 \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Zatem A ma wartości własne $-1, 3$, a odpowiadające im wektory własne to $\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ i $\begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$.

Przykład 2. Jeżeli $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ jest macierzą diagonalną,

$$A = \begin{bmatrix} a_1 & & & \\ & a_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & a_n \end{bmatrix},$$

to liczby a_1, a_2, \dots, a_n są wartościami własnymi macierzy A , a odpowiadające im wektory własne to $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$.

Przykład 3. Jeżeli $A \in \mathbb{K}^{n,n}$, $\vec{x} \neq 0$ i $\vec{x} \in \ker A$, to \vec{x} jest wektorem własnym dla wartości własnej 0 . Jeżeli macierz A jest osobliwa, to $\ker A$ jest podprzestrzenią własną odpowiadającą wartości własnej 0 .

Definicja 4. Niech $A \in \mathbb{K}^{n,n}$. *Wielomian charakterystyczny* macierzy A jest zdefiniowany jako

$$p_A(\lambda) = \det_n(A - \lambda I_n).$$

Można pokazać, że $p_A \in \mathbb{K}[\lambda]_n$.

Przykład 4. Jeżeli $A = \begin{bmatrix} -5 & -4 \\ 8 & 7 \end{bmatrix}$, to

$$\begin{aligned} p_A(\lambda) &= \det \begin{bmatrix} -5 - \lambda & -4 \\ 8 & 7 - \lambda \end{bmatrix} = (-5 - \lambda)(7 - \lambda) + 32 \\ &= \lambda^2 - 2\lambda - 3 = (\lambda + 1)(\lambda - 3). \end{aligned}$$

Stwierdzenie 2. Liczba $\lambda \in \mathbb{K}$ jest wartością własną macierzy $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ wtedy i tylko wtedy, gdy λ jest pierwiastkiem wielomianu charakterystycznego p_A .

Dowód. λ jest wartością własną A wtw. gdy $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$ dla pewnego niezerowego wektora \vec{v} , wtw. gdy $\vec{v} \in \ker(A - \lambda I_n)$, wtw. gdy macierz $A - \lambda I_n$ jest osobliwa, wtw. gdy $\det(A - \lambda I_n) = 0$. \square

Stwierdzenie 3. Jeżeli $\lambda \in \mathbb{K}$ jest wartością własną macierzy $A \in \mathbb{K}^{n,n}$, to wektor $\vec{v} \in \mathbb{K}^n \setminus \{0\}$ jest wektorem własnym odpowiadającym wartości własnej λ wtedy i tylko wtedy, gdy

$$\vec{v} \in \ker(A - \lambda I_n).$$

Dowód. $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$ wtw. gdy $(A - \lambda I_n)\vec{v} = 0$ wtw. gdy $\vec{v} \in \ker(A - \lambda I_n)$. \square

Przykład 5. Macierz $A = \begin{bmatrix} -5 & -4 \\ 8 & 7 \end{bmatrix}$ z poprzedniego przykładu ma dokładnie dwie wartości własne 1 i -3.

Przykład 6. Jeżeli $A = \text{diag}(a_1, a_2, \dots, a_n)$ (macierz diagonalna), to

$$p_A(\lambda) = (a_1 - \lambda)(a_2 - \lambda) \dots (a_n - \lambda)$$

oraz $\sigma(A) = \{a_1, a_2, \dots, a_n\}$.

Stwierdzenie 4. Wielomian charakterystyczny macierzy jest niezmiennikiem relacji podobieństwa, tzn. jeżeli macierze $A, B \in \mathbb{K}^{n,n}$ są podobne, to $p_A = p_B$.

Dowód. $B = C^{-1}AC$ dla pewnej nieosobliwej macierzy C . Dla dowolnej liczby $\lambda \in \mathbb{K}$:

$$C^{-1}(A - \lambda I_n)C = C^{-1}AC - C^{-1}\lambda I_n C = B - \lambda I_n,$$

co oznacza, że macierze $A - \lambda I_n$ i $B - \lambda I_n$ też są podobne, więc ich wyznaczniki są równe, czyli

$$p_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n) = \det(B - \lambda I_n) = p_B(\lambda).$$

\square

Stwierdzenie 5. Jeżeli $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ są różnymi wartościami własnymi macierzy $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ i \vec{v}_j oznacza wektor własny odpowiadający wartości własnej λ_j , to wektory $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ są liniowo niezależne.

Dowód. Stosujemy indukcję po k . Dla $k = 1$ teza jest oczywista. Załóżmy, że teza zachodzi dla $k - 1$ i niech

$$\alpha_1 \vec{v}_1 + \dots + \alpha_k \vec{v}_k = 0. \quad (*)$$

Zatem

$$A(\alpha_1 \vec{v}_1 + \dots + \alpha_k \vec{v}_k) = \alpha_1 \lambda_1 \vec{v}_1 + \alpha_2 \lambda_2 \vec{v}_2 + \dots + \alpha_k \lambda_k \vec{v}_k = 0$$

Mnożąc (*) stronami przez λ_1 dostajemy

$$\alpha_1 \lambda_1 \vec{v}_1 + \alpha_2 \lambda_1 \vec{v}_2 + \dots + \alpha_k \lambda_1 \vec{v}_k = 0,$$

więc po odjęciu ostatnich dwóch równości stronami, otrzymujemy

$$\alpha_2(\lambda_2 - \lambda_1)\vec{v}_1 + \dots + \alpha_k(\lambda_k - \lambda_1)\vec{v}_k = 0.$$

Wobec założenia indukcyjnego $\alpha_2 = \dots = \alpha_k = 0$, więc także $\alpha_1 = 0$ i pokazaliśmy liniową niezależność wektorów $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_k$. \square

3 Endomorfizmy

Definicja 5. Niech X oznacza przestrzeń liniową. *Endomorfizm* przestrzeni X jest to dowolne przekształcenie liniowe $f \in L(X)$.

Jeżeli w przestrzeni X ustalimy bazę (x_1, \dots, x_n) , to możemy rozważać macierz A przekształcenia liniowego $f \in L(X)$ w tej bazie. Jeżeli (y_1, \dots, y_n) to inna baza w X , B to macierz f w tej bazie, to

$$B = U^{-1}AU,$$

gdzie U to macierz miany bazy z (y_1, \dots, y_n) na (x_1, \dots, x_n) .

Na odwrót, każda macierz nieosobliwa z $\mathbb{K}^{n,n}$ jest macierzą zmiany bazy, więc każda macierz podobna do A jest macierzą przekształcenia liniowego f w pewnej bazie.

Definicja 6. Jak wcześniej pokazaliśmy, wyznacznik i wielomian charakterystyczny są niezmiennikami relacji podobieństwa macierzy. Wobec powyższych spostrzeżeń, możemy określić wyznacznik i wielomian charakterystyczny endomorfizmu $f \in L(X)$: niech A będzie macierzą f w pewnej bazie. Wtedy

$$\det f = \det A, \quad p_f(\lambda) = p_A(\lambda).$$

Definicja 7. Wartość własną, wektor własny i podprzestrzeń własną endomorfizmu $f \in L(X)$ definiujemy analogicznie jak w dla macierzy:

- (i) λ jest *wartością własną* f , jeżeli istnieje $v \in X \setminus \{0\}$ taki, że $f(v) = \lambda v$;
- (ii) każdy taki wektor v nazywamy *wektorem własnym* endomorfizmu f , odpowiadającym wartości własnej λ ;
- (iii) *podprzestrzeń własną* odpowiadającą wartości własnej λ definiujemy jako

$$V_\lambda = \{v \in X : f(v) = \lambda v\}.$$

Tak samo, jak w przypadku macierzy, prawdziwe jest

Stwierdzenie 6. *Jeżeli $f \in L(X)$, to*

- (i) λ jest wartością własną f wtedy i tylko wtedy, gdy $p_f(\lambda) = 0$;
- (ii) $V_\lambda = \ker(f - \lambda \text{id}_X)$;
- (iii) wektory własne f odpowiadające różnym wartościom własnym f są liniowo niezależne.

Definicja 8. Podprzestrzeń $U \subset X$ nazywamy *podprzestrzenią niezmienniczą* endomorfizmu $f \in L(X)$, jeżeli $f(U) \subset U$.

Przykład 7. Jeżeli $f \in L(\mathbb{K}[t]_n)$, $f(p) = p'$, to f ma podprzestrzenie niezmiennicze $\text{span}(1, \dots, t^k)$ dla $k = 0, 1, \dots, n$.

Uwaga 4. Niech $f \in L(X)$:

- Jeżeli λ jest wartością własną endomorfizmu f , to podprzestrzeń własna V_λ jest podprzestrzenią niezmienniczą dla f .
- Podprzestrzenie $\text{im} f$ i $\ker f$ są niezmiennicze dla f .

Stwierdzenie 7. *Jeżeli $U \subset X$ jest podprzestrzenią niezmienniczą endomorfizmu $f \in L(X)$, to wielomian charakterystyczny endomorfizmu $f|_U \in L(U)$ jest dzielnikiem wielomianu charakterystycznego endomorfizmu f .*

W dowodzie wykorzystamy następujący wniosek z tw. Cauchy'ego:

Stwierdzenie 8. *Niech $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ będzie macierzą postaci*

$$A = \begin{bmatrix} B & C \\ 0 & D \end{bmatrix},$$

gdzie $B \in \mathbb{K}^{k,k}$, $C \in \mathbb{K}^{k,n-k}$, $D \in \mathbb{K}^{n-k,n-k}$. Wtedy

$$\det A = \det B \cdot \det D.$$

Dowód. Jeżeli macierz D jest osobliwa, to macierz A również i teza jest prawdziwa. W przeciwnym przypadku możemy napisać:

$$A = \begin{bmatrix} B & C \\ 0 & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_k & CD^{-1} \\ 0 & I_{n-k} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} B & 0 \\ 0 & I_{n-k} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} I_k & 0 \\ 0 & C \end{bmatrix}.$$

Wyznaczniki kolejnych macierzy w iloczynie po prawej stronie są równe 1, $\det A$ (rozwijamy rekurencyjnie $n - k$ razy względem ostatniej kolumny), $\det C$ (rozwijamy rekurencyjnie k razy względem pierwszej kolumny). Wystarczy skorzystać z twierdzenia Cauchy'ego. \square

Dowód stw. 7. Niech u_1, \dots, u_k to baza podprzestrzeni U , u_{k+1}, \dots, u_n to jej dopełnienie do bazy całej przestrzeni X . W tej bazie macierz f ma postać

$$A = \begin{bmatrix} B & C \\ 0 & D \end{bmatrix}$$

wobec czego

$$\begin{aligned} p_f(\lambda) = \det(A - \lambda I_n) &= \det \begin{bmatrix} B - \lambda I_k & C \\ 0 & D - \lambda I_{n-k} \end{bmatrix} \\ &= \det(B - \lambda I_k) \cdot \det(D - \lambda I_{n-k}) \\ &= p_{f|_U}(\lambda) \cdot \det(D - \lambda I_{n-k}) \end{aligned}$$

□

4 Baza i macierz Jordana endomorfizmu

Definicja 9. *Klatka Jordana* jest to macierz postaci

$$J_{k,\lambda} = \begin{bmatrix} \lambda & 1 & & & & \\ & \lambda & 1 & & & \\ & & \lambda & \ddots & & \\ & & & \ddots & 1 & \\ & & & & \lambda & 1 \\ & & & & & \lambda \end{bmatrix}.$$

W szczególności $J_{1,\lambda} = [\lambda]$.

Macierz Jordana jest to macierz postaci

$$J = \begin{bmatrix} J_{k_1,\lambda_1} & & & \\ & J_{k_2,\lambda_2} & & \\ & & \ddots & \\ & & & J_{k_r,\lambda_r} \end{bmatrix} \in \mathbb{K}^{n,n},$$

gdzie $k_1 + \dots + k_r = n$.

Powiemy, że baza w_1, \dots, w_n przestrzeni X jest *bazą Jordana* dla endomorfizmu $f \in L(X)$, jeżeli macierz f w tej bazie jest macierzą Jordana.

Założmy, że endomorfizm $f \in L(X)$ ma w bazie w_1, \dots, w_n macierz Jordana J . Niech $l_1 = 0$, $l_2 = k_1$, $l_3 = k_1 + k_2$, \dots , $l_r = k_1 + \dots + k_{r-1}$, $l_{r+1} = k_1 + \dots + k_r = n$. Wówczas:

1. $\text{span}(w_{l_s+1}, \dots, w_{l_s+k_s})$ to podprzestrzeń niezmiennicza f , odpowiadająca blokowi J_{λ_s, k_s} macierzy J .
2. w_{l_s+1} to wektor własny odpowiadający wartości własnej λ_s , w szczególności $w_{l_s+1} \in \text{im} f$.

3. Jeżeli $\lambda_s = 0$, to $w_{l_s+1} \in \ker f$. Ponadto $\ker f = \text{span}\{w_{l_s+1} : \lambda_s = 0\}$.
4. $f(w_{l_s+j}) = w_{l_s+j-1} + \lambda_s w_{l_s+j}$ dla $j = 2, 3, \dots, k_s$ (wynika to z postaci klatki Jordana J_{λ_s, k_s}).
5. Podprzestrzeń $\text{im} f$ jest rozpięta przez kombinacje liniowe wektorów w_j , a współczynniki każdej takiej kombinacji to wyrazy pewnej niezerowej kolumny macierzy J . Dla $\lambda_s = 0$ wektory $w_{l_s+k_s}$ (czyli ostatnie elementy ciągu wektorów bazowych $(w_{l_s+1}, \dots, w_{l_s+k_s})$ odpowiadającego klatce Jordana J_{λ_s, k_s}) jako jedyne nie występują w tych kombinacjach liniowych. Jest ich $n - \dim \text{im} f = \dim \ker f$ i są one liniowo niezależne, więc

$$X = \text{im} f \oplus \text{span}\{w_{l_s+k_s} : \lambda_s = 0\}$$

Twierdzenie 9 (Twierdzenie Jordana). *Jeżeli wielomian charakterystyczny endomorfizmu $f \in L(X)$ jest iloczynem czynników liniowych, to w X istnieje baza Jordana dla endomorfizmu f i macierz f w tej bazie jest macierzą Jordana.*

Dowód. Stosujemy indukcję po $n = \dim X$. Jeżeli $n = 1$ to twierdzenie jest oczywiste, gdyż każda macierz 1×1 jest macierzą Jordana.

Założmy, że twierdzenie zachodzi dla dowolnej przestrzeni wymiaru mniejszego niż n .

I. Rozważmy sytuację, gdy $\dim \text{im} f < n$. Niech

$$g = f|_{\text{im} f} \in L(\text{im} f).$$

Wielomian charakterystyczny p_g jest dzielnikiem wielomianu p_f , na mocy stwierdzenia 7. Wobec tego p_g jest iloczynem czynników liniowych i możemy stosować założenie indukcyjne do endomorfizmu g .

W podprzestrzeni $\text{im} f$ istnieje baza Jordana dla g : w_1, \dots, w_m , $m = \dim \text{im} f$.

Jeżeli $\text{im} f \oplus \ker f = X$, to bazę w_1, \dots, w_m rozszerzamy o dowolną bazę $\ker f$, otrzymując bazę Jordana dla f .

W przeciwnym przypadku $\text{im} f \cap \ker f \neq \{0\}$. Mamy też

$$\ker g = \ker f \cap \text{im} f.$$

Niech $t = \dim \ker g$. Możemy przyjąć, że pierwsze t klatek Jordana dla g odpowiada wartości własnej 0, czyli $\lambda_1 = \dots = \lambda_t = 0$. Wtedy

$$\ker g = \text{span}(w_{l_1+1}, \dots, w_{l_t+1}).$$

Ponadto, $w_{l_1+k_1}, \dots, w_{l_t+k_t} \in \text{im} f$, więc istnieją wektory $v_1, \dots, v_t \in X$ takie, że

$$f(v_1) = w_{l_1+k_1}, \dots, f(v_t) = w_{l_t+k_t}.$$

Układ $w_{l_1+1}, \dots, w_{l_t+1}$ (bazę $\ker g$) uzupełniamy wektorami u_1, \dots, u_{n-m-t} do bazy $\ker f$.

Pokażemy, że układ wektorów

$$w_1, \dots, w_m, v_1, \dots, v_t, u_1, \dots, u_{n-m-t} \quad (\#)$$

jest liniowo niezależny, czyli jest bazą X . Załóżmy, że

$$\alpha_1 w_1 + \dots + \alpha_m w_m + \beta_1 v_1 + \dots + \beta_m v_t + \gamma_1 u_1 + \dots + \gamma_{n-m-t} u_{n-m-t} = 0.$$

Na obie strony tej równości działamy endomorfizmem f , pamiętając, że $f|_{\text{im}f} = g$, $f(v_s) = w_{l_s+k_s}$, $f(u_i) = 0$. Dostajemy

$$\alpha_1 g(w_1) + \dots + \alpha_m g(w_m) = -\beta_1 w_{l_1+k_1} - \dots - \beta_t w_{l_t+k_t}.$$

Lewa strona tej równości to wektor z $\text{im}g$, co, wobec spostrzeżenia 5. powyżej, oznacza, że jest ona równa 0. Zatem $\beta_1 = \dots = \beta_s = 0$. Mamy więc

$$\alpha_1 w_1 + \dots + \alpha_m w_m + \gamma_1 u_1 + \dots + \gamma_{n-m-t} u_{n-m-t} = 0,$$

więc $u = \gamma_1 u_1 + \dots + \gamma_{n-m-t} u_{n-m-t} \in \text{im}f \cap \ker f$. Wobec wyboru wektorów u_i jako uzupełnienia bazy $\text{im}f \cap \ker f$ do bazy $\ker f$ oznacza to, że $u = 0$, więc $\gamma_1 = \dots = \gamma_{n-m-t} = 0$. Teraz z liniowej niezależności w_1, \dots, w_m dostajemy $\alpha_1 = \dots = \alpha_m = 0$.

Układ (#) ustawiamy w następującej kolejności:

$$u_1, \dots, u_{n-m-t}, \quad w_{l_1+1}, \dots, w_{l_1+k_1}, v_1, \quad w_{l_2+1}, \dots, w_{l_2+k_2}, v_2, \quad \dots, \\ w_{l_t+1}, \dots, w_{l_t+k_t}, v_t, \quad w_{l_{t+1}+1}, \dots, w_m.$$

Wobec sposobu określenia wektorów v_s i u_j , jest to baza Jordana dla endomorfizmu f .

II. Jeżeli $\dim \text{im}f = n$ postępujemy następująco: niech λ będzie dowolną wartością własną f (jest $\lambda \neq 0$) i niech $F = f - \lambda \text{id}_X$. Do F stosujemy część I dowodu. Otrzymana baza Jordana dla F jest też bazą Jordana dla $f = F + \lambda \text{id}_X$. Macierz Jordana dla f otrzymujemy z macierzy Jordana dla F dodając do niej λI_n .

□

Wniosek 10. Jeżeli X jest przestrzenią liniową nad \mathbb{C} i $f \in L(X)$, to dla f istnieje baza Jordana.

Wniosek 11. Jeżeli $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ i wielomian charakterystyczny $p_A(\lambda)$ jest iloczynem czynników liniowych, to macierz A jest podobna do pewnej macierzy Jordana.

Dowód. Należy wyznaczyć bazę Jordana $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ i odpowiadającą jej macierz Jordana J dla endomorfizmu $f \in L(\mathbb{K}^n)$ danego wzorem $f(\vec{x}) = A\vec{x}$. Wtedy, dla $U = [\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n]$

$$A = U^{-1}JU.$$

□