

Лекция 8: Лин. Операторы на V

02.12.08 | 8 = 1 =

Опр: Лин. оператор := лин. отображение вект. пр-стр. в себя.

$h: V \rightarrow V$ Матрица лин. оператора - квадратная!

• Сначала важна формула

$$(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$

сначала сначала матрицу, потом рубашку,
сначала сначала рубашку, потом матрицу

$$V \xrightarrow{B} V \xrightarrow{A} V$$

$\xleftarrow{B^{-1}} \quad \xleftarrow{A^{-1}}$

или $AB \cdot B^{-1}A^{-1} = \mathbb{1}$
 $B^{-1}A^{-1} \cdot AB = \mathbb{1}$.

То же при большем числе компонент.

• Матрица оператора и базисы.

Опр: Пусть есть V , базис $e_* = e_1, \dots, e_n$, $n = \dim V$

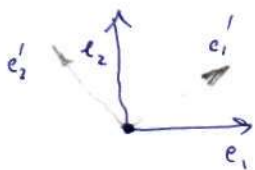
$h: V \rightarrow V$ Для $x \in V$ будем обозначать $[x]$ столбец координат x относительно e_*

Тогда $H := ([e'_i])$
где $e'_i := h(e_i)$

Матрица H составлена из координат образов базисных векторов (записанных по столбцам).

Пример: $h = r_\varphi$

$$[e'_1] = \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \end{pmatrix} \quad [e'_2] = \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \end{pmatrix}$$



$$R_\varphi = \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix}$$

Если переименовать (1) $R_\alpha \cdot R_\beta = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} = R_{\alpha+\beta}$!

(2) $R_\varphi^{-1} = R_{-\varphi}$ <лучший способ запомнить формулы \cos, \sin суммы >

Возможны случаи, когда образы $\{e'_i\}$ не образуют базиса, но бывает так $\delta = 2 =$
и образуют.

(матрица составленная из коог. $[e'_i]$ относительно e_x имеет обратную):

Если есть h и
 $e'_i = h(e_i)$, то

$H = (\dots [e'_i] \dots)$ это

матрица оператора h
относит. e_x

Если $y = h(x)$, $x \in V$, то

$$[y] = H \cdot [x]$$

Если e'_i тоже базис, то мы можем
рассмотреть новую (матрицованную)
систему коог. кардигу
с первоначальной.

Опр: матрица $H = (\dots [e'_i] \dots)$ называется
матрицей перехода от e_x к e'_x .

Если $z \in V$, то

$$[z]' = H^{-1} \cdot [z]$$

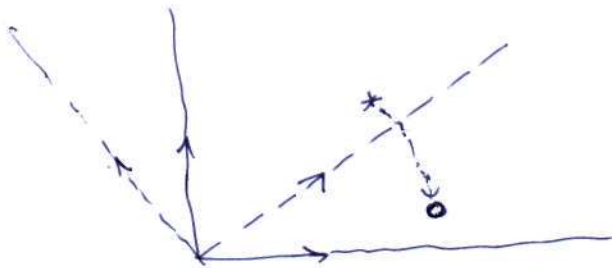
Почему?

Объяснение 1: Эффект звезды:

мир перемещается вперед \equiv наблюдатель перемещается в
противоположную сторону.

(повторить: звезда; путь через класси)

Объяснение 2: Картинка



Новые координаты звезды те
же как старые коог.
звезды повернуты на $-y$.

Если бы мы не знали, что это звезда
поворачивается, как бы казалось, что
это тело движется в обратную сторону,
(со всеми звездами прикрепленными к нему).

Обычно матрицу оператора и матрицу перехода обозначают разными буквами

$$\delta = 3 =$$

$$[Y] = H \cdot [X]$$

$$[Z]' = C^{-1} [Z] \quad C = (\dots [e_i] \dots)$$

$$H = (\dots [e_i] \dots), \quad e_i = h(e_i)$$

Вопрос Матрица оператора в новом базисе: $H' = ?$

$$[Y]' = ? \cdot [X]'$$

Заметим

$$[X] = C \cdot [X]'$$

$$[Y]' = C^{-1} \cdot [Y]$$

$$[Y] = H \cdot [X]$$

Собрав: $[Y]' = C^{-1} \cdot H \cdot C \cdot [X]' \Leftrightarrow$

$$H' = C^{-1} \cdot H \cdot C$$

нов. базис старому

$$H = C \cdot H' \cdot C^{-1}$$

стар. базис. новому

Однако почему (*)?

где линейн не аздивных вносже.

Доказ: Если (*) верно для z_1 и z_2 , то верно и для суммы:

$$[z_1 + z_2]' = [z_1]' + [z_2]' = H^{-1} \cdot [z_1] + H^{-1} \cdot [z_2] = H^{-1} [z_1 + z_2]$$

То же и для лн. комбинации двух или более векторов!

Заметим, что есть вектора, для которых (*) легко проверить; это e_i' . Имеем

$$[e_i']' = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{и} \quad C \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = (i\text{-й столбец } C) = [e_i] \quad (\text{по определению матрицы перехода})$$

То есть $C \cdot [e_i']' = [e_i]$ или $[e_i]' = C^{-1} \cdot [e_i]$ \Rightarrow (*) верно для всех векторов нового базиса

(*) верно \leftarrow для всех $z \in V$

Пример (Матрица оператора может быть преобразована в каноническую базисе.) Пусть $H = \begin{bmatrix} 5 & -2 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$ и $C = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$

$$\underline{8=4=}$$

Заметим, что $C^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$ и H' будет $\begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$.

Вопрос Найти $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{2^{2n}} H^n = ?$

Решение Речь идет о $\left(\frac{1}{4}H\right)^n$. Посчитаем в каноническом базисе.

$$\text{Это будет } \left(\frac{1}{4}H'\right)^n = \left(\frac{1}{4} \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}\right)^n = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \left(\frac{3}{4}\right)^n \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Замечаем, что неформальный предел равен

$$\lim \dots = C \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot C^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 3 & -2 \end{pmatrix} = P.$$

(можно перейти к стандартному базису и "по диагонали", а потом взять предел).

Заметим, что $P^2 = P$. Заметим также, что $\frac{1}{4^n}$ не стремится!

Теорема Пусть $p: V \rightarrow V$ линейный оператор.

$$p^2 = p \iff \exists \text{ базис } e_i, \text{ такой что матрица } P \text{ оператора } p \text{ имеет вид } P = \begin{pmatrix} 1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & 1 & \\ 0 & & & 0 \dots 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \text{диагональная,} \\ \text{с } 1 \text{ и } 0 \\ \text{на диагонали} \end{pmatrix}$$

$\exists V = U_1 \dot{+} U_0$ - разложение
в прямую сумму

и $p = p|_{U_1}$ (проектирование на U_1)
везде U_0

Замечание для \iff можно не предполагать, что V - конечномерно.

Доказательство: Пусть $p^2 = p$ или $p(p-1) = 0$

Положим $U_1 := \text{Im } p$, $U_0 := \text{Im}(p-1)$

Лемма: $U_1 + U_0 = V$. Действительно $x = p(x) + (p-1)(-x)$!

Наблюдения: $U_0 \subset \text{Ker } p$ (т.к. $p(p-1)x = 0$),

$U_1 \subset \text{Ker}(p-1)$ (т.к. $(p-1)p(x) = 0$).

Лемма: $z \in U_0 \cap U_1 \Rightarrow z = 0$.

Действительно $z = p(z) = (p-1)(z) = 0$.

Презис: $V = U_1 + U_0$, $U_0 \cap U_1 = 0 \Rightarrow$ сумма прямых.

Доказательство: Надо установить единств. разложение 0.

Если $0 = u_1 + u_0$, то $u_0 = -u_1 \in U_0 \cap U_1$



Теорема (II):

Обязательно что $(p \upharpoonright_{U_1})(p \upharpoonright_{U_1}) = (p \upharpoonright_{U_1})$. Вспомогат.:
Если $z \in U_1$, то $p \upharpoonright_{U_1}(z) = z \Leftarrow z = z + 0$ - разложение.

\Rightarrow Если есть $V = U_1 + U_0$, то базис $e_1 \dots e_k$ для U_1 вместе

с базисом $e_{k+1} \dots e_n$ для U_0 дают базис $V \Rightarrow$ матрица $\begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \dots \end{pmatrix}$ где $p \upharpoonright_{U_1}$

\Leftarrow Обязательно. $U_1 = \langle e_1, \dots, e_k \rangle$ (те вектора, где 1 на главной)

$U_0 = \langle e_{k+1}, \dots, e_n \rangle$ (те вектора, где 0 на главной)

Замечание: Ясно, что $U_1 = \text{Ker}(p-1)$,
 $U_0 = \text{Ker}(p-0)$.

Теорема Пусть $\tau: V \rightarrow V$ - лин. оператор. Тогда

$$\tau^2 = \mathbb{1} \Leftrightarrow \exists \text{ разложение } V = U_1 \dot{+} U_{-1} \text{ в прямую сумму}$$

$U_1 = \ker(\tau - \mathbb{1})$
 $U_{-1} = \ker(\tau + \mathbb{1})$

$$\boxed{8=6=}$$

Докажем более общий результат.

Теорема: Пусть $\tau: V \rightarrow V$ лин. оператор, и

$$(\tau - \lambda_1 \mathbb{1})(\tau - \lambda_2 \mathbb{1})(\tau - \lambda_3 \mathbb{1}) = 0 \quad \{\lambda_i\} - \text{различны.}$$

Тогда где $U_i = \ker(\tau - \lambda_i \mathbb{1})$ сумма

$$U_1 + U_2 + U_3 = V \text{ и } \underline{\text{прямая}}.$$

Доказ. Разложение $u_1 + u_2 + u_3 = 0 \Rightarrow u_1 = 0$. Действительно

$$(\tau - \lambda_1 \mathbb{1})u_1 = 0 \Rightarrow \tau(u_1) = \lambda_1 \cdot u_1$$

\Downarrow

$$(\tau - \lambda_2 \mathbb{1})(\tau - \lambda_3 \mathbb{1})u_1 = \underline{(\lambda_1 - \lambda_3)(\lambda_1 - \lambda_2) \cdot u_1} \quad (1)$$

В то же время $u_1 = -u_2 - u_3$, значит

$$(\tau - \lambda_2 \mathbb{1})(\tau - \lambda_3 \mathbb{1})u_1 = -(\tau - \lambda_3 \mathbb{1})(\tau - \lambda_2 \mathbb{1})u_2 - (\tau - \lambda_2 \mathbb{1})(\tau - \lambda_3 \mathbb{1})u_3 = 0 + 0$$

сопоставив с (1) и учитывая что $(\lambda_1 - \lambda_3)(\lambda_1 - \lambda_2) \neq 0$ получаем

Замечание: Если это $(\tau - \lambda_3 \mathbb{1})(\tau - \lambda_2 \mathbb{1}) =$ $\underbrace{\quad}_{u_1 = 0}$

$$= \tau^2 - \lambda_3 \tau - \lambda_2 \tau - \lambda_3 \lambda_2 \mathbb{1} = (\tau - \lambda_2 \mathbb{1})(\tau - \lambda_3 \mathbb{1}).$$

Аналогично: $u_2 = 0, u_3 = 0$, Значит сумма прямая.

Почему сумма - это всё V ?

Лемма $\mathbb{1} = \alpha_1 (r - \lambda_2 \mathbb{1})(r - \lambda_3 \mathbb{1}) + \alpha_2 (r - \lambda_1 \mathbb{1})(r - \lambda_3 \mathbb{1}) + \alpha_3 (r - \lambda_1 \mathbb{1})(r - \lambda_2 \mathbb{1})$

где $\alpha_1 = (\lambda_1 - \lambda_2)^{-1}(\lambda_1 - \lambda_3)^{-1}$, $\alpha_2 = (\lambda_2 - \lambda_1)^{-1}(\lambda_2 - \lambda_3)^{-1}$, $\alpha_3 = (\lambda_3 - \lambda_1)^{-1}(\lambda_3 - \lambda_2)^{-1}$.

Применим к произвольному $x \in V$.

Ясно что $u_1 := \alpha_1 (r - \lambda_2 \mathbb{1})(r - \lambda_3 \mathbb{1})(x) \in U_1$

$u_2 := \alpha_2 (r - \lambda_1 \mathbb{1})(r - \lambda_3 \mathbb{1})(x) \in U_2$

$u_3 := \alpha_3 (r - \lambda_1 \mathbb{1})(r - \lambda_2 \mathbb{1})(x) \in U_3$

и мы получаем разложение $x = u_1 + u_2 + u_3$.

Док. леммы.

Пусть $g(x) = \alpha_1 (x - \lambda_2)(x - \lambda_3) + \alpha_2 (x - \lambda_1)(x - \lambda_3) + \alpha_3 (x - \lambda_1)(x - \lambda_2) - 1$

Это многочлен степени ≤ 2 , но

$$g(\lambda_1) = g(\lambda_2) = g(\lambda_3) = 1 - 1 = 0$$

Значит $g(x) = 0$, откуда следует лемма.

Теорема тем самым доказана.