سایت اختصاصی

مهندسی کنترل

https://controlengineers.ir

https://t.me/controlengineers

https://www.instagram.com/controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

جبر خطی

کنت هافمن
ری کنزی

ترجمهٔ جمشید فرشیدی

مرکز نشر دانشگاهی، تهران

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بسم الله الرحمن الرحیم

فهرست مطالب

عنوان	صفحه
پیشگفتار مؤلفین	۱
فصل ۱. معادلات خطی	۵
۱.۱. هیأتها	۵
۲.۱. دستگاههای معادلات خطی	۷
۳.۱. ماتریسها و اعمال سطری مقدماتی	۱۰
۴.۱. ماتریسهای تحویل شدهٔ سطری پلکانی	۱۸
۵.۱. ضرب ماتریسی	۲۵
۶.۱. ماتریسهای معکوس‌پذیر	۳۱
فصل ۲. فضاهای برداری	۴۱
۱.۲. فضاهای برداری	۴۱
۲.۲. زیرفضاها	۴۸
۳.۲. پایه و بعد	۵۶
۴.۲. مختصات	۶۷
۵.۲. خلاصهٔ هم‌ارزی سطری	۷۵
۶.۲. محاسبات مربوط به‌زیرفضاها	۷۸

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

صفحه

فصل ۳. تبدیلهای خطی ۹۱
۱.۳. تبدیلهای خطی ۹۱
۲.۳. جبر تبدیلهای خطی ۱۰۰
۳.۳. یکریختی ۱۱۲
۴.۳. نمایش ماتریسی تبدیلها ۱۱۵
۵.۳. تابعکهای خطی ۱۲۹
۶.۳. دوگان مضاعف ۱۴۱
۷.۳. ترانهادهٔ تبدیل خطی ۱۴۷

فصل ۴. چند جمله‌ایها ۱۵۳
۱.۴. جبرها ۱۵۳
۲.۴. جبر چند جمله‌ایها ۱۵۶
۳.۴. درون‌یابی لاگرانژ ۱۶۱
۴.۴. ایدآلهای چند جمله‌ایها ۱۶۶
۵.۴. تجزیهٔ چند جمله‌ایها به‌سازه‌های اول ۱۷۵

فصل ۵. دترمینان ۱۸۳
۱.۵. حلقه‌های جابجایی ۱۸۳
۲.۵. تابع دترمینان ۱۸۴
۳.۵. جایگشتها و یکتایی دترمینان ۱۹۶
۴.۵. چند خاصیت دیگر دترمینان ۲۰۴
۵.۵. مدول ۲۱۴
۶.۵. تابع چند خطی ۲۱۶
۷.۵. حلقهٔ گراسمان ۲۲۶

فصل ۶. فرمهای متعارف مقدماتی ۲۳۷
۱.۶. مقدمه ۲۳۷
۲.۶. مقادیر سرشت‌نما ۲۳۸
۳.۶. چند جمله‌ایهای پوچساز ۲۴۹
۴.۶. زیرفضاهای پایا ۲۶۰

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

صفحه

۵.۶. متلت‌بندی همزمان با قطری‌سازی همزمان ۲۶۹
۶.۶ تجزیه به‌مجموع مستقیم ۲۷۲
۷.۶. مجموعهای مستقیم پایا ۲۷۸
۸.۶. قضیهٔ تجزیهٔ اولیه ۲۷۶

فصل ۷. فرمهای گویا و ژوردان ۲۹۷
۱.۷. زیرفضاهای دوری و پوچساز ۲۹۷
۲.۷. تجزیه‌های دوری و فرم گویا ۳۰۲
۳.۷. فرم ژوردان ۳۱۸
۴.۷. محاسبهٔ سازه‌های پایا ۳۲۸
۵.۷. خلاصه؛ عملگرهای نیم‌ساده ۳۴۱

فصل ۸. فضاهای ضرب داخلی ۳۵۱
۱.۸. ضربهای داخلی ۳۵۱
۲.۸. فضاهای ضرب داخلی ۳۵۹
۳.۸. تابعکهای خطی و الحاقیه ۳۷۶
۴.۸. عملگرهای یکانی ۳۸۸
۵.۸. عملگرهای نرمال ۴۰۳

فصل ۹. عملگرهای روی فضاهای ضرب داخلی ۴۱۳
۱.۹. مقدمه ۴۱۳
۲.۹ فرمهای روی فضاهای ضرب داخلی ۴۱۴
۳.۹. فرمهای مثبت ۴۲۰
۴.۹. چند مطلب دیگر دربارهٔ فرمها ۴۲۹
۵.۹. نظریهٔ طیفی ۴۳۳
۶.۹. چند خاصیت دیگر از عملگرهای نرمال ۴۴۹

فصل ۱۰. فرمهای دو خطی ۴۶۱
۱.۱۰. فرمهای دوخطی ۴۶۱
۲.۱۰. فرمهای دو خطی متقارن ۴۷۱

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

صفحه

۴.۹. [illegible] خطی متقارن کج ۴۸۲
۴.۱۰. گروههای حافظ فرمهای دو خطی ۴۸۷

پیوستها ۴۹۵

پ.۱. مجموعه ۴۹۶
پ.۲. تابع ۴۹۷
پ.۳. رابطهٔ هم‌ارزی ۵۰۱
پ.۴. فضاهای خارج قسمت ۵۰۵
پ.۵. روابط هم‌ارزی در جبر خطی ۵۰۸
پ.۶. اصل موضوع انتخاب ۵۰۹

واژه‌نامهٔ انگلیسی به‌فارسی ۵۱۱
واژه‌نامهٔ فارسی به‌انگلیسی ۵۲۷
فهرست راهنما ۵۳۳

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پیشگفتار مؤلفین

هدف اصلی ما از نوشتن این کتاب تهیهٔ کتابی درسی برای درس جبرخطی دورهٔ لیسانس در انستیتوتکنولوژی ماساچوست (M. I. T.) بوده است. این درس برای دانشجویان بامهاد ریاضی درسطح سال سوم طرح‌ریزی شده بود؛ با این وجود سه‌چهارم دانشجویان از سایررشته‌های علمی وفنی، از دانشجویان سال اول گرفته تا دانشجویان بعد ازلیسانس، جلب این درس می‌شدند. چنین توصیفی امروزه هم درمورد مستمعین این درس در M. I. T. عموماً درست است. در ده‌سالی که از چاپ اول این‌کتاب می‌گذرد، دوره‌های جبرخطی در سراسرکشور رشد نموده وبه‌یکی ازمؤلفین فرصتی دست داده است تامطالب بنیانی این‌کتاب را برای گروههای مختلفی در دانشگاههای برانداز[1]، واشینگتن (سینت‌لوئیس[2])، وکالیفرنیا (ایروین[3]) تدریس کند.

منظور اصلی ما از تجدیدنظردرکتاب جبر خطی افزایش تنوع درسهایی بوده‌است که بسهولت بتواند ازروی آن تدریس شود. ازیك طرف، فصلها، بخصوص فصلهای‌مشکل را طوری پی‌ریزی کرده‌ایم که درطول راه ایستگاههای طبیعی متعددی وجود داشته باشدتا دست مدرس در انتخاب موضوع برای یك دورهٔ سه‌ماهه یا نیمساله به‌میزان قابل توجهی باز نگه داشته شود. ازطرف دیگر، مقدارمطالب‌کتاب را افزایش داده‌ایم، تا بتواندبرای یك دوره یکسالهٔ نسبتاً جامع در جبرخطی به‌کار رود وحتی به‌عنوان‌کتابی مرجع مورد استفادهٔ ریاضیدانان قرارگیرد.

تغییرات عمده، در نحوهٔ برخورد ما با فرمهای متعارف وفضاهای ضرب داخلی صورت گرفته است. دیگرآنکه فصل ۶ را همچون‌گذشته با نظریهٔ فضایی عمومی که زمینهٔ نظریهٔ فرمهای متعارف است آغازنمی‌کنیم. ابتدا مقادیر سرشت‌نما را دررابطه باقضایای قطری‌کردن ومثلثی‌کردن مطرح می‌کنیم‌وسپس راه‌خودرا به‌سوی نظریهٔ عمومی می‌گشاییم. فصل ۸ را به‌دو نیمه شکسته‌ایم تا به‌دنبال مطالب اساسی درمورد فضاهای ضرب داخلی

---

1. Brandeis 2. St. Louis 3. Irvine

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

وقطری کردن یکانی، فصل ۹ را بیاوریم که دربارهٔ فرمهای یك ونیم خطی است و دربارهٔ خواص پیچیده‌تر عملگرهای نرمال ازجمله عملگرهای نرمال روی فضاهای ضرب داخلی حقیقی به‌بحث می‌پردازد.

بعلاوه، نسبت به‌چاپ اول چند تغییر کوچك هم داده واصلاحاتی نیز درآن به‌عمل آورده‌ایم. اما فلسفهٔ بنیانی متن را همچنان حفظ کرده‌ایم.

ما برای این واقعیت که ممکن است اکثر دانشجویان عمدتاً به‌ریاضیات علاقه‌مند نباشند امتیاز خاصی قایل نشده‌ایم. زیرا اعتقاد داریم که دروس ریاضی نباید تکنیکهایی درهم وبرهم به‌دانشجویان رشته‌های علوم، مهندسی، یاعلوم اجتماعی بیاموزند، بلکه باید وسیله‌ای جهت درك مفاهیم بنیانی ریاضی برای آنان فراهم آورند.

از طرف دیگر، ما ازگوناگونی زمینه‌های تحصیلی دانشجویان وبخصوص از این واقعیت که دانشجویان ممکن است دراستدلال ریاضی مجرد تجربهٔ بسیار اندکی داشته باشند، بخوبی آگاه بوده‌ایم. بهمین دلیل درابتدای کتاب از معرفی بیش از حد ایده‌های مجرد خودداری کرده‌ایم. ضمناً پیوستی راکه متضمن مفاهیمی اساسی چون مجموعه، تابع، و رابطهٔ هم‌ارزی است به‌کتاب افزوده‌ایم. به‌تجربه دریافته‌ایم که روی این‌مفاهیم زیادمکث نکنیم، بلکه به‌دانشجویان توصیه نماییم که‌هنگام‌مواجههٔ با این مفاهیم به‌پیوست‌مراجعه کنند.

در سراسر کتاب مثالهای متنوع بسیاری برای مفاهیم مهمی که درمتن ظاهرمی‌شوند گنجانیده‌ایم. مطالعهٔ چنین مثالهایی واجد اهمیتی اساسی است و به‌کم شدن تعداد دانشجویانی منجر می‌شود که می‌توانند تعاریف، قضایا، و اثباتها را به‌ترتیب منطقی ولی بدون درك معانی مفاهیم مجرد تکرارکنند. کتاب همچنین شامل انواع بسیاری تمرین طبقه‌بندی شده (درحدود ششصدتمرین) است که مسائل سرراست را دربرمی گیرد تامسائلی راکه مخصوص دانشجویان خیلی زبده است. هدف این بوده است که تمرین بخش مهمی ازکتاب را تشکیل بدهد.

فصل یك با دستگاههای معادلات خطی ویافتن جواب آنها ازطریق عملهای سطری مقدماتی روی ماتریسها سروکار دارد. کار ما این بوده است که حدود شش ساعت درسی روی این مطالب وقت صرف کنیم. این فصل برای دانشجویان تصویری از خاستگاههای جبرخطی را فراهم می‌کند، ونیزشیوهٔ محاسباتی لازم جهت فهم مثالهایی ازمفاهیم مجردتری راکه درفصلهای بعد پیش می‌آیند به‌آنان می‌آموزد. فصل۲ فضاهای برداری، زیرفضاها، پایه‌ها، و بعد را مورد بحث قرارمی‌دهد. فصل۳ دربارهٔ تبدیلهای خطی، جبرآنها، نمایش آنها توسط ماتریسها، ونیز دربارهٔ یکریختیها، تابعکهای خطی، وفضاهای دوگان گفتگو می‌کند. فصل ۴ به‌تعریف جبر چندجمله‌ایهای بر روی یك هیأت، ایدآلهای درآن جبر، و تجزیهٔ چندجمله‌ایها به‌سازه‌های اول می‌پردازد. این فصل همچنین ریشه‌ها، فرمول‌تیلور، و فرمول درون‌یابی لاگرانژ را مورد بحث قرارمی‌دهد. فصل ۵ دترمینان ماتریسهای مربعی را عرضه می‌کند ــ دترمینان به‌عنوان تابع nخطی متناوبی از سطرهای ماتریس در نظر گرفته می‌شود ــ و سپس به‌توابع چندخطی روی مدولها ونیز به‌حلقهٔ گراسمان می‌پردازد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مطالب مربوط به‌مدولها، مفهوم دترمینان را درمقامی گسترده‌تر وفراگیرنده‌تر از آنچه‌که معمولاً درکتب درسی مقدماتی یافت می‌شود، قرارمی‌دهد. فصلهای ۶ و ۷ دربرگیرندهٔ بحثی است درمورد مفاهیمی‌که برای تحلیل یك تبدیل خطی تنها روی یك فضای برداری با بعد متناهی، تحلیل مقادیر سرشت‌نما (ویژه)، تبدیلهای مثلثی شونده وقطری شدنی، ونیز برای تحلیل مفاهیم اجزای قطری شدنی وپوچ توان تبدیلهای عمومیتر و فرمهای متعارف گویا و ژردان بنیانی هستند. قضایای تجزیهٔ اولیه وتجزیهٔ دوری،که قضیهٔ دوم ضمن مطالعهٔ زیرفضاهای مجاز پیش می‌آید، نقشی اساسی به‌عهده دارند. فصل ۷ شامل مبحثی است درمورد ماتریسهای برروی یك میدان چند جمله‌ایها، محاسبهٔ سازه‌های پایا ومقسوم‌علیه‌های مقدماتی ماتریسها، ونیزشامل پروراندن فرم متعارف اسمیت است. این فصل با بحثی راجع به‌عملگرهای نیم‌ساده،جهت تکمیل تحلیل یك عملگر، پایان می‌پذیرد. فصل ۸ بتفصیل دربارهٔ فضاهای ضرب داخلی با بعد متناهی گفتگو می‌کند. این فصل هندسهٔ پایه را،جهت ربط متعامدسازی با ایدهٔ «بهترین تقریب یك بردار»، شامل می‌شود و راهش‌را به‌مفاهیم تصویرمتعامد یك بردار بروی یك زیرفضا و مکمل متعامد یك زیرفضا می‌گشاید. همچنین این فصل عملگرهای یکانی را مورد بحث قرارمی‌دهد، وبه‌قطری‌کردن‌عملگرهای خودالحاق و نرمال منتهی می‌شود. فصل ۹ پس از معرفی فرمهای یك‌ونیم خطی،آنها را به عملگرهای مثبت و خودالحاق روی فضاهای ضرب داخلی مربوط می‌سازد و به‌سمت نظریهٔ طیفی عملگرهای نرمال وسپس به‌سمت نتایج ظریف‌تر دربارهٔ عملگرهای نرمال روی فضاهای ضرب داخلی حقیقی یا مختلط به‌پیش می‌رود. فصل ۱۰ ضمن بحث دربارهٔ فرمهای دوخطی، برفرمهای متعارف برای فرمهای متقارن ومتقارن‌کج ونیز برگروههای حافظ فرمهای نابتهگون، به‌ویژه برگروههای متعامد، یکانی، شبه‌متعامد و لورنتس تأکید می‌کند.

به‌گمان ما هردرسی‌که این‌کتاب را مورد استفاده قراردهد باید فصلهای ۱، ۲، و۳ بجز احتمالاً بخشهای ۶.۳ و ۷.۳ راکه با دوگان مضاعف وترانهادهٔ تبدیلی خطی سروکار دارند تماماً شامل شود. فصلهای ۴ و ۵ دربارهٔ چندجمله‌ایها و دترمینانها را می‌توان با درجات متفاوتی ازدقت تدریس‌کرد. درحقیقت، اید آلهای چندجمله‌ایها وخواص بنیانی دترمینانها را می‌توان‌کاملاً به‌طور خلاصه وبدون خدشهٔ جدی به‌سیرمنطقی متن، درس‌داد؛ با این وجود، تمایل ما این است‌که این فصلها (به‌استثنای نتایج مربوط به‌مدولها) باکمال دقت مورد بحث قرارگیرند، چراکه این مطالب به‌نحو بسیار بارزی نمایانگر ایده‌های اساسی جبرخطی هستند. بالاخره یك درس مقدماتی می‌تواند به‌طور مطلوبی باچهاربخش اول فصل ۶ همراه با فصل ۸ (جدید) پایان پذیرد. درصورتی‌که فرمهای گویا و ژردان نیز مدنظرباشند، پوشش جامع‌تری ازفصل ۶ الزامی است.

هنوزهم مدیون‌کسانی هستیم‌که ما را درچاپ اول یاری‌داده‌اند، بویژه به‌استادانی چون هری فورستنبرگ، لویس هوارد، دانیل‌کن، ادوارد ترپ، وبه‌خانم جودیت بوورز، خانم بتی آن (سارجنت) رز و دوشیزه فیلیس رویی. بعلاوه، علاقه‌مندیم از بسیاری از

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دانشجویان و همکارانی که نظر تیزبینشان سبب این تجدیدچاپ شده است ونیزازکارکنان پرنتیس-هال به‌خاطـر بردباریشان در سروکله زدن بـا دومؤلف گرفتار درعذاب مدیریت دانشگاهی تشکرکنیم. درپایان، تشکرخاص خود را به‌خانم سوفیاکولوراس، هم به‌خاطر مهارت و هم به‌لحاظ کوششهای خستگی‌ناپذیرش درماشین‌کردن نسخهٔ خطی تجدیدنظرشده تقدیم می کنیم.

ك. م. هـ. / ر. ا. ك.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱

معادلات خطی

۱.۱. هیأتها

فرض می‌کنیم خواننده با جبر مقدماتی اعداد حقیقی واعداد مختلط آشنا باشد. خواص جبری اعدادی که در بخش عمده‌ای از این کتاب به‌کار خواهند رفت، ازفهرست مختصر خواص جمع وضرب مذکور در زیر بسهولت قابل استخراج‌اند. فرض کنیم F نمایشگر مجموعهٔ اعداد حقیقی یا مجموعهٔ اعداد مختلط باشد.

۱. جمع جابجایی است؛ یعنی به‌ازای هر x و y در F،

$$x+y=y+x.$$

۲. جمع شرکت‌پذیراست؛ یعنی به‌ازای هر x، y، و z در F،

$$x+(y+z)=(x+y)+z.$$

۳. عنصر[1] یکتایی مانند ۰ (صفر) در F وجود دارد، به‌طوری‌که به‌ازای هر x در F، $x+0=x$.

۴. به‌هر x در F عنصر یکتای $(-x)$ در F متناظر است به‌طوری که $x+(-x)=0$.

۵. ضرب جابجایی است؛ یعنی به‌ازای هر x و y در F،

---

۱. عنصر راگاهی عضو هم می‌نامند.ـم.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$xy = yx.$$

۶. ضرب شرکت‌پذیر است؛ یعنی به‌ازای هر x، y، و z در F،

$$x(yz) = (xy)z.$$

۷. عنصر غیرصفر یکتایی مانند ۱ (یك) در F وجود دارد به‌طوری که به‌ازای هر x در F، $x1 = x$.

۸. به‌هر x غیرصفر در F، عنصر یکتای x^{-1} (یا $1/x$) در F متناظر است به‌طوری که $xx^{-1} = 1$.

۹. ضرب بر روی جمع پخش‌پذیر است؛ بدین معنی که، به‌ازای هر x، y، و z در F، $x(y+z) = xy + xz$.

فرض کنیم مجموعهٔ F متشکل از اشیاء x، y، z، ...، و دو عمل، به‌صورت زیر، روی عناصر آن دردست باشند. عمل اول، که جمع نام دارد، به‌هر جفت عنصر x و y در F، عنصر $(x+y)$ در F را مربوط می‌سازد؛ عمل دوم، که ضرب نامیده می‌شود، به‌هر جفت x و y، عنصر xy در F را وابسته می‌سازد؛ بعلاوه، این دوعمل شرایط (۱)ـ(۹) فوق‌الذکر را برمی‌آورند. دراین صورت، مجموعهٔ F همراه با این دو عمل یك هیأت نامیده می‌شود. به‌صورت نادقیق، یك هیأت عبارت است ازمجموعه‌ای همراه با چندعمل روی اشیاء آن که رفتاری شبیه به‌اعمال جمع، ضرب، تفریق، و تقسیم معمولی در اعداد دارند؛ بدین معنی که از نه قاعدهٔ جبری مذکور دربالا تبعیت می‌کنند. C، مجموعهٔ اعداد مختلط، همراه با اعمال‌جمع و ضرب معمولی یك هیأت است، وهمچنین است R مجموعهٔ اعداد حقیقی.

دربخش اعظم این کتاب «اعداد»ی راکه به‌کار می‌بریم می‌توانند عناصر یك هیأت دلخواه مانند F باشند. برای تثبیت این عمومیت، به‌جای «عدد»، واژهٔ «اسکالر» را به‌کار خواهیم برد. هرگاه خواننده هیأت اسکالرهارا همواره زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط فرض کند، چیززیادی را ازدست نداده است. یك زیر هیأت از هیأت C، مجموعه‌ای است مانند F از اعداد مختلط که خود تحت اعمال معمولی جمع و ضرب اعداد مختلط، یك هیأت باشد. منظوراین است که ۰و۱ درمجموعهٔ F قرارداشته باشند، و اگر x و y عناصر F باشند، $(x+y)$، $-x$، xy، و x^{-1} (هرگاه $x \neq 0$) نیز در F باشند. مثالی ازاین‌گونه زیرهیأتها، هیأت اعداد حقیقی R است. زیرا، اگراعدادحقیقی را با اعداد مختلط $a+bi$ که در آنها $b=0$ یکی بگیریم، ۰ و ۱ هیأت اعداد مختلط، اعدادی حقیقی محسوب می‌شوند، و اگر x و y حقیقی باشند، $(x+y)$، $-x$، xy، و x^{-1} (هرگاه $x \neq 0$) نیز حقیقی خواهند بود. مثالهای دیگری نیزدر زیر آورده خواهد شد. نکتهٔ بحثمان درمورد زیرهیأتها اساساً این است که: اگر بااسکالرهای زیرهیأت معینی از C کارکنیم، انجام اعمال جمع، تفریق، ضرب، و تقسیم‌روی این اسکالرها ما را اززیرهیأت مفروض خارج نخواهد ساخت.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۱. مجموعهٔ **اعداد صحیح و مثبت:** ۱، ۲، ۳، ...، به‌دلایل مختلف زیر هیأتی از C نیست. مثلاً، ۰ عددی صحیح ومثبت نیست؛ به‌ازای هرعدد صحیح و مثبت n، $-n$ عددی صحیح ومثبت نمی‌باشد؛ به‌ازای هرعدد صحیح ومثبت n، بجز ۱، $1/n$ عددی صحیح ومثبت نیست.

مثال ۲. مجموعهٔ **اعداد صحیح:** ...، ۲، ۱، ۰، ۱−، ۲−، ...، زیر هیأتی از C نیست، چراکه به‌ازای هرعدد صحیح n، $1/n$ عدد صحیحی نیست مگرآنکه n برابر ۱ یا ۱− باشد. مجموعهٔ اعداد صحیح همراه با اعمال جمع وضرب معمولی همهٔشرایط (۱)−(۹)، بجز شرط (۸) را برمی‌آورد.

مثال ۳. مجموعهٔ **اعداد گویا**، یعنی اعدادی به‌صورت p/q که درآنها p و q اعدادی صحیح‌اند و $q\neq 0$، زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط است. عمل تقسیم، که در مجموعهٔ اعداد صحیح ممکن نیست، درمجموعهٔ اعدادگویا امکان‌پذیر است. مناسب است که خوانندهٔ علاقه‌مند تحقیق کندکه هرزیرهیأت دلخواه C باید شامل همهٔ اعدادگویا باشد.

مثال ۴. مجموعهٔ همهٔ اعداد مختلط به‌صورت $x+y\sqrt{2}$، که در آنها x و y گویا هستند، زیرهیأتی از C است. تحقیق این مطلب را به‌خواننده وامی‌گذاریم.

درمثالها وتمرینات این کتاب خواننده بهتراست یا می‌بایدفرض کندکه هیأت‌درگیر دربحث زیرهیأتی ازهیأت اعداد مختلط است، مگرآنکه صریحاً قید شده باشدکه هیأت کلی‌تری منظورشده است. دراینجا قصدآن را نداریم‌که درمورد این نکته به‌بحث مفصلی بپردازیم؛ اما، به‌هرتقدیر بهتراست‌که علت قبول چنین قراردادی را بیان‌کنیم. درهیأت F ممکن است بتوان یکهٔ ۱ را چندین‌بار با خودش جمع کرد و به ۰ دست یافت (ر. ك. تمرین ۵ بخش ۲.۱):

$$1+1+\cdots+1=0.$$

این وضع در هیأت اعداد مختلط (یا در زیرهیأت دلخواهی ازآن) رخ نمی‌دهد. هرگاه چنین وضعی در F روی دهد، آنگاه‌کوچکترین nی‌که مجموع n تا ۱ برابر ۰ شود، **سرشت‌نمای** هیأت F نامیده می‌شود. اگرچنین وضعی درهیأت F رخ ندهد، آنگاه (به‌دلیلی کم‌وبیش عجیب) F را هیأتی **با سرشت‌نمای صفر** می‌نامند. اغلب، درمواری‌که F را زیرهیأتی از C فرض می‌کنیم، آنچه راکه می‌خواهیم تضمین بشود، این است‌که F هیأتی باشد با سرشت‌نمای صفر؛ اما، معمولاً بهتراست در نخستین برخورد با جبرخطی خیلی نگران سرشت‌نمای هیأتها نباشیم.

۲.۱. دستگاههای معادلات خطی

گیریم F یك هیأت باشد. حال مسئلهٔ یافتن n اسکالر (عنصر F) x_1، ...، x_n که درشرایط

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{aligned} A_{11}x_1 + A_{12}x_2 + \cdots + A_{1n}x_n &= y_1 \\ A_{21}x_1 + A_{22}x_2 + \cdots + A_{2n}x_n &= y_2 \\ \vdots \qquad\quad \vdots \qquad\qquad\quad \vdots \qquad &\quad \vdots \\ A_{m1}x_1 + A_{m2}x_2 + \cdots + A_{mn}x_n &= y_m \end{aligned} \tag{1-1}$$

صدق می‌کنند، را مورد توجه قرار می‌دهیم. در اینجا y_1، ...، y_m، و A_{ij}ها، به‌ازای $1 \leqslant i \leqslant m$ و $1 \leqslant j \leqslant n$، عناصر مفروضی از F هستند. (۱-۱) را یك **دستگاه m معادلهٔ خطی n مجهولی** می‌نامیم. هر nتایی $(x_1, \ldots, x_n)$ ازعناصر F که درهریك ازمعادلات (۱-۱) صدق کند، یك **جواب** دستگاه نامیده می‌شود. هرگاه $y_1 = y_2 = \cdots = y_m = 0$، گوییم دستگاه **همگن** است، یا آنکه هریك ازمعادلات همگن می‌باشد.

شاید اساسی‌ترین روش یافتن جوابهای یك دستگاه معادلات خطی، روش «حذف» باشد. این روش را می‌توان روی دستگاه همگن

$$\begin{aligned} 2x_1 - x_2 + x_3 &= 0 \\ x_1 + 3x_2 + 4x_3 &= 0 \end{aligned}$$

نشان داد. اگر (۲ —) برابر معادلهٔ دوم را به‌معادلهٔ اول بیفزاییم، معادلهٔ

$$-7x_2 - 7x_3 = 0$$

یا $x_2 = -x_3$ را به‌دست می‌آوریم. اگر (۳) برابر معادلهٔ اول را به‌معادلهٔ دوم بیفزاییم، معادلهٔ

$$7x_1 + 7x_3 = 0$$

یا $x_1 = -x_3$ حاصل می‌شود. لذا، نتیجه می‌گیریم که اگر (x_1, x_2, x_3) یك جواب باشد، آنگاه $x_1 = x_2 = -x_3$. بعکس، بآسانی می‌توان دید که هرسه‌تایی ازاین نوع یك جواب است. بنابراین، مجموعهٔ جوابها متشکل‌است ازهمهٔ سه‌تاییهای $(-a, -a, a)$.

جوابهای این دستگاه معادلات را با «حذف مجهولها» یافتیم؛ بدین معنی که باضرب معادلات دراسکالرها وسپس افزودن آنها به‌هم معادلاتی به‌دست آوردیم که درآنها بعضی از x_jها ظاهرنشدند. می‌خواهیم این فرایند را اندکی رسمیت بخشیم تا علت درست بودنش را دریابیم ونیز بتوانیم محاسبات لازم برای حل یك دستگاه را با روشی منظم انجام بدهیم.

فرض‌کنیم برای دستگاه عمومی (۱-۱)، m اسکالر c_1، c_2، ...، c_m را انتخاب، معادلهٔ jم را در c_j ضرب، وسپس آنها را با هم جمع کرده باشیم. بدین‌نحو، معادلهٔ

$$\begin{aligned} (c_1A_{11} + \cdots + c_mA_{m1})x_1 + \cdots + (c_1A_{1n} + \cdots + c_mA_{mn})x_n \\ = c_1y_1 + \cdots + c_my_m \end{aligned}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

را به‌دست می‌آوریم. چنین معادله‌ای را یك **ترکیب خطی** از معادلات (۱-۱) می‌نامیم. بدیهی است که هرجواب کل دستگاه معادلات (۱-۱)، یك جواب این معادلهٔ جدید نیز خواهد بود. این مطلب، ایدهٔ اساسی فرایند حذف است. اگر دستگاه معادلات خطی دیگر

$$\begin{aligned} B_{11}x_1 + \cdots + B_{1n}x_n &= z_1 \\ \vdots \qquad\qquad \vdots \qquad &\quad \vdots \\ B_{k1}x_1 + \cdots + B_{kn}x_n &= z_k \end{aligned} \tag{۲-۱}$$

را داشته باشیم، که در آن هریك ازاین k معادله ترکیبی خطی از معادلات دستگاه (۱-۱) باشد، آنگاه هرجواب (۱-۱) یك جواب دستگاه جدید نیز هست. البته، این امکان وجود دارد که برخی ازجوابهای (۱-۲) جواب (۱-۱) نباشند. واضح است که اگر هرمعادلهٔ دستگاه اصلی ترکیبی خطی ازمعادلات دستگاه جدید باشد، این وضع پیش نخواهد آمد. دو دستگاه معادلات خطی را **هم‌ارز** نامیم، هرگاه هرمعادلهٔ یك دستگاه ترکیبی خطی ازمعادلات دستگاه دیگر باشد. بدین نحو، می‌توانیم مشاهدات خود را رسماً به‌صورت زیر بیان کنیم.

قضیهٔ ۱. جوابهای دستگاههای معادلات خطی هم‌ارز یکی هستند.

هرگاه فرایند حذف دریافتن جوابهای دستگاهی نظیر (۱-۱) مؤثر باشد، دراین صورت باید دید چگونه می‌توان با تشکیل ترکیبات خطی معادلات داده شده، دستگاه معادلات هم‌ارزی به‌دست آورد که حل آن ساده‌تر باشد. دربخش بعد، دربارهٔ یك روش انجام این‌کار بحث خواهیم کرد.

تمرین

۱. تحقیق کنید مجموعه‌ای از اعداد مختلط که در مثال ۴ توصیف شده زیرهیأتی از C است.

۲. فرض کنید F هیأت اعداد مختلط باشد. آیا دو دستگاه معادلات خطی زیرهم‌ارزند؟ اگرچنین‌است، هرمعادلهٔ این‌دو دستگاه را به‌صورت ترکیبی خطی ازمعادلات دستگاه دیگر بیان کنید.

$$\begin{aligned} x_1 - x_2 &= 0 \\ 2x_1 + x_2 &= 0 \end{aligned} \qquad\qquad \begin{aligned} 3x_1 + x_2 &= 0 \\ x_1 + x_2 &= 0 \end{aligned}$$

۳. دستگاههای معادلات زیررا همانند تمرین ۲ بررسی کنید.

$$\begin{aligned} -x_1 + x_2 + 4x_3 &= 0 \\ x_1 + 3x_2 + 8x_3 &= 0 \end{aligned} \qquad\qquad \begin{aligned} x_1 - x_3 &= 0 \\ x_2 + 3x_3 &= 0 \end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\frac{1}{2}x_1 + x_2 + \frac{5}{2}x_3 = 0$$

۴. دستگاههای زیر را همانند تمرین ۲ مورد بررسی قرار دهید.

$$\left(1+\frac{i}{2}\right)x_1 + 8x_2 - ix_3 - x_4 = 0 \qquad 2x_1 + (-1+i)x_2 + x_4 = 0$$

$$\frac{2}{3}x_1 - \frac{1}{2}x_2 + x_3 + 7x_4 = 0 \qquad 3x_2 - 2ix_3 + 5x_4 = 0$$

۵. فرض کنید F مجموعهٔ متشکل از تنها دو عنصر ۰ و ۱ باشد. اعمال جمع و ضرب را با جدولهای زیر تعریف می‌کنیم:

+	0	1
0	0	1
1	1	0

·	0	1
0	0	0
1	0	1

تحقیق کنید که F همراه با این دو عمل یك هیأت است.

۶. ثابت کنید که اگر جوابهای دو دستگاه معادلات خطی همگن یکی باشند، آنگاه آن دو دستگاه هم‌ارزند.

۷. ثابت کنید که هر زیرهیأت از هیأت اعداد مختلط شامل همهٔ اعداد گویاست.

۸. ثابت کنید که هر هیأت با سرشت‌نمای صفر شامل نسخه‌ای از هیأت اعداد گویاست.

۳.۱. ماتریسها و اعمال سطری مقدماتی

در تشکیل ترکیبات خطی از معادلات خطی نمی‌توان بدون توجه به‌این نکته گذشت که نیازی به‌ادامهٔ نوشتن «مجهولهای» x_1، ...، x_n نیست، چرا که محاسبات عملاً فقط روی ضرایب A_{ij} و اسکالرهای y_i صورت می‌گیرند. دستگاه (۱-۱) را اکنون به‌صورت

$$AX = Y$$

که در آن

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{m1} & \cdots & A_{mn} \end{bmatrix}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$Y=\begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix} \quad \text{و} \quad X=\begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

خلاصه می‌کنیم. A را **ماتریس ضرایب** این دستگاه می‌نامیم. دراصل باید بگوییم که آرایهٔ مستطیلی نموده شده در بالا یک ماتریس نیست، بلکه نمایشی از یک ماتریس است. یک **ماتریس** $m\times n$ **برروی هیأت** F عبارت است از یک تابع A ازمجموعهٔ جفتهای (i, j) از اعداد صحیح، $1\leqslant i\leqslant m$ و $1\leqslant j\leqslant n$، در هیأت F. **درایه‌های** ماتریس A عبارتند از اسکالرهای $A(i, j)=A_{ij}$، واغلب بسیار راحت‌تراست که، همچون بالا، این ماتریس را با نمایش درایه‌هایش دریک آرایهٔ مستطیلی mسطری و nستونی توصیف کنیم. بدین نحو، X (در بالا) یک ماتریس $n\times 1$ است، یا یک ماتریس $n\times 1$ را تعریف می‌کند، و Y یک ماتریس $m\times 1$ می‌باشد. درحال حاضر، $AX=Y$ چیزی جز نمادی خلاصه‌نویسی برای دستگاه معادلات‌خطی ما نیست. بعدها، که ضرب ماتریسها را تعریف کردیم، Y به‌معنی حاصل ضرب دوماتریس A و X نیزخواهد بود.

اکنون می‌خواهیم آن دسته ازاعمال روی سطرهای ماتریس A را، که متناظر به‌تشکیل ترکیبات خطی معادلات در دستگاه $AX=Y$ هستند، مورد توجه قراربدهیم. ابتدا، توجه خود را به‌سه **عمل سطری مقدماتی** روی یک ماتریس $m\times n$، مانند A، برروی هیأت F محدود می‌سازیم:

۱. ضرب یک سطر A دریک اسکالر غیرصفر c؛

۲. گذاشتن به‌جای سطر rام A سطر r بعلاوهٔ c برابرسطر s، که درآن c یک اسکالر است و $r\neq s$.

۳. تعویض دوسطر A.

بدین‌نحو، یک عمل سطری مقدماتی عبارت است از نوعی تابع (قاعدهٔ) خاص مانند e که به‌هرماتریس $m\times n$، مانند A، ماتریس $e(A)$ راکه $m\times n$ است متناظر می‌سازد. e را بطوردقیق می‌توان دراین سه‌حالت، به‌صورت زیرتوصیف کرد:

۱. $e(A)_{ij}=A_{ij}$ هرگاه $i\neq r$، و $e(A)_{rj}=cA_{rj}$.

۲. $e(A)_{ij}=A_{ij}$ هرگاه $i\neq r$، و $e(A)_{rj}=A_{rj}+cA_{sj}$.

۳. $e(A)_{ij}=A_{ij}$ هرگاه i مخالف با r و مخالف با s باشد، و $e(A)_{rj}=A_{sj}$، و $e(A)_{sj}=A_{rj}$. درتعریف $e(A)$، درواقع این مهم نیست که‌ماتریس A چندستون‌دارد، اما تعداد سطرهای آن کاملاً حائزاهمیت‌است. مثلاً، درتصمیم گیری‌راجع به‌این که‌معنی‌تعویض‌سطرهای ۵ و ۶ در یک ماتریس 5×5 چیست، باید کمی نگران بود. برای اجتناب ازاین‌گونه پیچیدگیها، توافق می‌کنیم که عمل سطری مقدماتی e روی ردهٔ همهٔ ماتریسهای $m\times n$ برروی هیأت F، به‌ازای یک m ثابت اما هر n دلخواه، تعریف می‌شود. به بیان دیگر،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یك e بخصوص روی ردهٔ همهٔ ماتریسهای mسطری برروی F تعریف می‌شود.

یك دلیل این‌که ما خود را به‌این سه نوع ساده ازاعمال سطری محدود می‌سازیم این است که پس از انجام یك‌چنین عمل e روی یك ماتریس A، می‌توانیم با انجام عملی مشابه روی $e(A)$ ماتریس A را دوباره به‌دست بیاوریم.

قضیهٔ ۲. به هر عمل سطری مقدماتی e یك عمل سطری مقدماتی e_1، از همان نوع e، متناظر است، به‌طوری که به‌ازای هر ماتریس A، $e_1(e(A))=e(e_1(A))=A$. به‌بیان دیگر، عمل (تابع) معکوس هرعمل سطری مقدماتی وجود دارد، و خود یك عمل سطری مقدماتی از همان نوع است.

اثبات. (۱) فرض کنیم e عملی باشد که سطر rم یك ماتریس را در اسکالر غیرصفر c ضرب می‌کند. e_1 را عملی بگیرید که سطر r را در اسکالر c^{-1} ضرب می‌کند. (۲) فرض کنید e عملی باشد که سطر r را با سطر r بعلاوهٔ c برابر سطری، $s\neq r$، جایگزین می‌کند. در این حالت، e_1 را عملی بگیرید که سطر rم را با سطر r بعلاوهٔ $(-c)$ برابر سطر s جایگزین می‌سازد. (۳) اگر e عمل تعویض سطرهای rم و sم باشد، e_1 را همان e بگیرید. در هریك از این سه حالت، به‌ازای هرماتریس A، بوضوح داریم

$$e_1(e(A))=e(e_1(A))=A. \quad \square$$

تعریف. اگر A و B دوماتریس $m\times n$ برروی هیأت F باشند، گوییم B هم ارزسطری A است، هرگاه بتوان B را با دنباله‌ای متناهی از اعمال سطری مقدماتی از A به‌دست آورد.

با استفاده ازقضیهٔ ۲ خواننده براحتی می‌تواند مطالب زیررا تحقیق کند. هرماتریس هم‌ارز سطری خودش است؛ اگر B هم‌ارز سطری A باشد، آنگاه A هم‌ارز سطری B است؛ اگر B هم‌ارز سطری A و C هم‌ارز سطری B باشد، آنگاه C هم‌ارز سطری A است. به‌بیان دیگر، هم‌ارزی سطری یك رابطهٔ هم‌ارزی است (ر. ك. ضمیمه).

قضیهٔ ۳. اگر دو ماتریس $m\times n$، A و B هم‌ارز سطری باشند، آنگاه جوابهای دو دستگاه معادلات خطی همگن $AX=0$ و $BX=0$ یکی هستند.

اثبات. فرض کنیم با دنباله‌ای متناهی ازاعمال سطری مقدماتی، از A به B برسیم:

$$A=A_0\to A_1\to\cdots\to A_k=B.$$

کافی است ثابت کنیم جوابهای دو دستگاه $A_jX=0$ و $X=0$، A_j یکی هستند؛ یعنی، اعمال سطری مقدماتی مجموعهٔ جوابها را تغییر نمی‌دهند.

لذا، فرض کنیم B با یك تك‌عمل سطری مقدماتی از A به‌دست آید. صرف‌نظر از نوع این عمل، اعم از (۱)، (۲)، یا (۳)، هرمعادله دستگاه $BX=0$ ترکیبی خطی از

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

معادلات دستگاه $AX = 0$ است. چون معکوس یك عمل سطری مقدماتی خود یك عمل سطری مقدماتی است، هر معادلهٔ دستگاه $AX = 0$ نیز ترکیبی خطی از معادلات دستگاه $BX = 0$ می‌باشد. از این‌رو، این دو دستگاه هم‌ارزند، و بنا بر قضیهٔ ۱ جوابهایشان یکی است. □

مثال ۵. فرض کنیم A هیأت اعداد گویا باشد، و

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 3 & 2 \\ 1 & 4 & 0 & -1 \\ 2 & 6 & -1 & 5 \end{bmatrix}.$$

دنباله‌ای متناهی از اعمال سطری مقدماتی روی ماتریس A انجام می‌دهیم، و با اعدادی در پرانتز نوع عمل انجام شده را مشخص می‌کنیم.

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 3 & 2 \\ 1 & 4 & 0 & -1 \\ 2 & 6 & -1 & 5 \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{bmatrix} 0 & -9 & 3 & 4 \\ 1 & 4 & 0 & -1 \\ 2 & 6 & -1 & 5 \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & -9 & 3 & 4 \\ 1 & 4 & 0 & -1 \\ 0 & -2 & -1 & 7 \end{bmatrix} \xrightarrow{(1)} \begin{bmatrix} 0 & -9 & 3 & 4 \\ 1 & 4 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{7}{2} \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & -9 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & -2 & 13 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{7}{2} \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{bmatrix} 0 & 0 & \frac{15}{2} & -\frac{55}{2} \\ 1 & 0 & -2 & 13 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{7}{2} \end{bmatrix} \xrightarrow{(1)}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & -\frac{11}{3} \\ 1 & 0 & -2 & 13 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{7}{2} \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & -\frac{11}{3} \\ 1 & 0 & 0 & \frac{17}{3} \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{7}{2} \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & -\frac{11}{3} \\ 1 & 0 & 0 & \frac{17}{3} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{5}{3} \end{bmatrix}.$$

هم‌ارزی سطری ماتریس A با ماتریس آخر دنبالهٔ بالا، علی‌الخصوص برای ما روشن می‌سازد که جوابهای

$$\begin{aligned} 2x_1 - x_2 + 3x_3 + 2x_4 &= 0 \\ x_1 + 4x_2 \qquad - x_4 &= 0 \\ 2x_1 + 6x_2 - x_3 + 5x_4 &= 0 \end{aligned}$$

و

$$\begin{aligned} x_3 - \frac{11}{3}x_4 &= 0 \\ x_1 + \frac{17}{3}x_4 &= 0 \\ x_2 - \frac{5}{3}x_4 &= 0 \end{aligned}$$

یکی هستند. در دستگاه دوم، روشن است که هرگاه مقدار دلخواه گویای c را به x_4 نسبت بدهیم، جواب $(-\frac{17}{3}c, \frac{5}{3}, \frac{11}{3}c, c)$ را به‌دست می‌آوریم، ونیز روشن است که همهٔ جوابها به‌همین صورت می‌باشند.

مثال ۶. فرض کنیم F هیأت اعداد مختلط باشد، و

$$A = \begin{bmatrix} -1 & i \\ -i & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

درانجام اعمال سطری غالباً راحت‌تراست که‌چند عمل از نوع (۲) را توأماً انجام دهیم. با درنظرداشتن این مطلب،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} -1 & i \\ -i & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{bmatrix} 0 & 2+i \\ 0 & 3+2i \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{(1)}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 3+2i \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

بنابراین، دستگاه معادلات

$$\begin{aligned} -x_1 + ix_2 &= 0 \\ -ix_1 + 3x_2 &= 0 \\ x_1 + 2x_2 &= 0 \end{aligned}$$

فقط دارای جواب بدیهی $x_1 = x_2 = 0$ است.

درمثالهای ۵ و۶، بدیهی است که اعمال سطری را به‌طور تصادفی انجام نداده‌ایم. گزینش ما از اعمال سطری تحت تأثیر تمایلی برای ساده‌کردن ماتریس ضرایب، به‌گونه‌ای شبیه به «حذف مجهولها» در دستگاه معادلات خطی، صورت می‌گیرد. اکنون، اجازه بدهید تعریفی رسمی از نوع ماتریسی را که سعی داشتیم بدان دست یابیم، ارائه کنیم.

تعریف. ماتریسی $m \times n$، مانند R، **تحویل شدهٔ سطری** نامیده می‌شود، هرگاه:
(الف) اولین درایهٔ غیرصفر در هر سطر غیرصفر R برابر ۱ باشد؛
(ب) همهٔ درایه‌های دیگر هرستونی از R که شامل درایهٔ غیر صفر مقدم یك سطر است، ۰ باشند.

مثال ۷. یك‌مثال ازماتریسهای تحویل شدهٔ‌سطری، **ماتریس همانی** $n \times n$ (مربعی) I است. این ماتریس، ماتریسی $n \times n$ است که با

$$I_{ij} = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{هرگاه } i = j \\ 0 & \text{هرگاه } i \neq j \end{cases}$$

تعریف می‌شود. این اولین کاربرد **دلتای کرونکر**[1] (δ) است که کراراً به‌کار خواهد رفت.

در مثالهای ۵ و۶، آخرین ماتریسها در دنباله‌های نمایش داده شده، ماتریسهای

1. Kronecker

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تحویل شدهٔ سطری هستند. دومثال از ماتریسهایی که تحویل شدهٔ سطری نیستند، ماتریسهای زیرند:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

دومین ماتریس درشرط (الف) صدق نمی‌کند، زیرا درایهٔ غیرصفرمقدم اولین سطر آن ۱ نیست. اولین ماتریس شرط (الف) را برمی‌آورد، اماستون ۳ آن حایزشرط (ب)نیست.

اکنون ثابت می‌کنیم که می‌توان از هرماتریس داده شده، با تعدادی متناهی عمل سطری مقدماتی، به‌یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری رسید. ترکیب این مطلب با قضیهٔ ۳ ابزار مؤثری برای حل دستگاههای معادلات خطی به‌دست می‌دهد.

قضیهٔ ۴. هرماتریس $m \times n$ برروی هیأت F، هم‌ارز سطری یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری است.

اثبات. گیریم A یك ماتریس $m \times n$ برروی هیأت F باشد. اگر همهٔ درایه‌های سطراول A برابر ۰ باشند، آنگاه تا آنجایی که به‌سطر اول مربوط است، شرط (الف) برقرار است. اگرسطراول دارای یك درایهٔ غیرصفر باشد، k راکوچکترین عدد صحیح مثبت j می‌گیریم که به‌ازای آن $A_{ij} \neq 0$. سطر اول را در A_{1k}^{-1} ضرب می‌کنیم تا بدین ترتیب شرط (الف) درسطراول برقرارباشد. اکنون به‌ازای هر $i \geqslant 2$، $(-A_{ik})$ برابر سطراول‌را به‌سطر iم می‌افزاییم. بدین‌نحو، درایهٔ غیرصفرمقدم سطراول درستون kم قرار می‌گیرد؛ این درایه ۱ است، و هردرایهٔ دیگرستون kم برابر ۰ است.

اکنون ماتریس حاصل ازاعمال فوق را درنظرمی‌گیریم. هرگاه همهٔ درایه‌های‌سطر دوم ۰ باشند، روی آن هیچ‌عملی انجام‌نمی‌دهیم. اما، اگردرایه‌ای درسطردوم مخالف ۰ باشد، این سطر را دراسکالرمناسبی ضرب می‌کنیم تا درایهٔ غیرصفر مقدم آن ۱ بشود. در حالتی که سطراول، درایهٔ غیرصفرمقدمی درستون kم داشته باشد، این درایهٔ غیرصفرمقدم سطردوم نمی‌تواندرستون kم‌قرار گیرد. لذا، فرض کنیددرایهٔ اخیردرستون $k' \neq k$ باشد. با افزودن مضربهای مناسبی ازسطردوم به‌سطوردیگر، می‌توان ترتیبی دادکه تمامی درایه‌های ستون k'، بجز ۱ موجود درسطر دوم، ۰ گردند. نکتهٔ مهم قابل توجه این است که ضمن انجام اعمال اخیر، نه‌تنها درایه‌های سطر ۱ در ستونهای ۱، ...، k تغییرنمی‌کنند، بلکه همهٔ درایه‌های ستون kم نیزبدون تغییر می‌مانند. البته، اگرهمهٔ درایه‌های سطراول صفر باشند، اعمال روی سطردوم تأثیری برسطراول نخواهند داشت.

هرگاه روش فوق‌الذکررا هربار روی یك سطربه‌کار بندیم، روشن است که پس ازطی مراحلی متناهی به‌یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری دست خواهیم یافت. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تمرین

۱. همهٔ جوابهای دستگاه معادلات

$$(1-i)x_1 - i\,x_2 = 0$$
$$2x_1 + (1-i)x_2 = 0$$

را به‌دست آورید.

۲. اگر

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -3 & 0 \end{bmatrix}$$

با تحویل سطری کردن A، همهٔ جوابهای $AX = 0$ را به‌دست آورید.

۳. اگر

$$A = \begin{bmatrix} 6 & -4 & 0 \\ 4 & -2 & 0 \\ -1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

همهٔ جوابهای دستگاههای $AX = 2X$ و $AX = 3X$ را به‌دست آورید. (علامت cX نشانگر ماتریسی است که هر درایهٔ آن c برابر درایهٔ متناظرش در ماتریس X است.)

۴. یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری بیابید که هم‌ارز سطری ماتریس

$$A = \begin{bmatrix} i & -(1+i) & 0 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 2i & -1 \end{bmatrix}$$

باشد.

۵. ثابت کنید که دو ماتریس زیر هم‌ارز سطری نیستند:

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ a & -1 & 0 \\ b & c & 3 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 \\ -2 & 0 & -1 \\ 1 & 3 & 5 \end{bmatrix}.$$

۶. فرض کنید

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$A=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

ماتریسی ۲ × ۲ با درایه‌های مختلط باشد. همچنین فرض کنید A تحویل شدهٔ سطری باشد، و $a+b+c+d=0$. ثابت کنید که دقیقاً سه ماتریس از این نوع وجود دارد.

۷. ثابت کنید که عمل تعویض دوسطریك ماتریس را می‌توان با دنباله‌ای متناهی از اعمال سطری مقدماتی از دو نوع دیگر انجام داد.

۸. دستگاه معادلات $AX=0$ را که در آن

$$A=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

یك ماتریس ۲ × ۲ بر روی هیأت F است، در نظر بگیرید. ثابت کنید که:

(الف) اگر همهٔ درایه‌های A صفر باشند، آنگاه هر جفت (x_1, x_2) جوابی برای $AX=0$ است.

(ب) اگر $ad-bc\neq 0$، آنگاه دستگاه $AX=0$ فقط دارای جواب بدیهی $x_1=x_2=0$ است.

(پ) اگر $ad-bc=0$ و درایه‌ای از A مخالف ۰ باشد. آنگاه جوابی چون (x_1^0, x_2^0) وجود دارد به‌طوری که (x_1, x_2) یك جواب دستگاه است اگر و تنها اگر اسکالری چون y با شرایط $x_1=yx_1^0$ و $x_2=yx_2^0$ وجود داشته باشد.

۴.۱. ماتریسهای تحویل شدهٔ سطری پلکانی

تا به‌حال، کار ما روی دستگاههای معادلات خطی از کوششی جهت یافتن جوابهای این دستگاهها نشأت می‌گرفت. در بخش ۳.۱ روشی متعارفی برای یافتن این جوابها بنیاد نهادیم. اکنون می‌خواهیم اطلاعاتی به‌دست آوریم که اندکی بیشتر جنبهٔ نظری دارند، و برای این منظور، مناسب است از ماتریسهای تحویل شدهٔ سطری پا را کمی فراتر نهیم.

تعریف. ماتریس $m\times n$ی، مانند R، **تحویل شدهٔ سطری پلکانی** نامیده می‌شود هرگاه:

(الف) R تحویل شدهٔ سطری باشد؛

(ب) هر سطر R که همهٔ درایه‌هایش صفر باشند، زیر همهٔ سطری که دارای درایه‌ای غیرصفرند واقع بشود؛

(پ) اگر سطرهای ۱، ...، r سطرهای غیرصفر ماتریس R باشند و درایهٔ غیرصفر مقدم سطر iام در ستون k_iام، $i=1, 2, \dots, r$، واقع بشود، آنگاه

$$k_1<k_2<\cdots<k_r.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هرماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی $m \times n$ مانند R را می‌توان به‌صورت زیر توصیف کرد. یا هر درایهٔ R برابر ۰ است، و یا عدد صحیح مثبتی مانند r، $1 \leqslant r \leqslant m$، و r عدد صحیح مثبت k_1، k_2، ...، k_r، با شرط $1 \leqslant k_i \leqslant n$ وجود دارند به‌طوری که

(الف) به‌ازای $i > r$، $R_{ij} = 0$؛ و اگر $j < k_i$، آنگاه $R_{ij} = 0$.

(ب) $R_{ik_j} = \delta_{ij}$، $1 \leqslant i \leqslant r$ و $1 \leqslant j \leqslant r$.

(پ) $k_1 < \cdots < k_r$.

مثال ۸. ماتریس همانی $n \times n$ و **ماتریس صفر** $m \times n$ که با "۰" نشان داده می‌شود و همهٔ درایه‌هایش ۰ هستند، دو مثال از ماتریسهای تحویل شدهٔ سطری پلکانی‌اند. هرچند، خواننده در ساختن مثالهای دیگر نباید مشکل چندانی داشته باشد، با این حال، علاقه‌مندیم مثالی غیربدیهی هم ارائه کنیم:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

قضیهٔ ۵. هر ماتریس $m \times n$ مانند A با یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی هم‌ارز سطری است.

اثبات. می‌دانیم که A هم‌ارز سطری با یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری است. تنها چیزی که باید ثابت کنیم این است که با انجام تعدادی متناهی عمل تعویض سطری روی یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری می‌توان آن را به‌شکل تحویل شدهٔ سطری پلکانی درآورد. □

در مثالهای ۵ و ۶ اهمیت ماتریسهای تحویل شدهٔ سطری را در حل دستگاههای معادلات خطی همگن دیدیم. اکنون به‌طور خلاصه دستگاه $RX = 0$ را، که در آن R یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی است، مطرح می‌کنیم. فرض کنیم سطرهای ۱، ...، r سطرهای غیرصفر R، و درایهٔ غیرصفر مقدم سطر iام آن در ستون k_iام باشد. دراین‌صورت، دستگاه $RX = 0$ مرکب از r معادلهٔ غیربدیهی است. بعلاوه، مجهول x_{k_i} فقط در iامین معادله (با ضریب غیرصفر) ظاهر می‌شود. اگر u_1، ...، u_{n-r} را $(n-r)$ مجهول غیراز x_{k_1}، ...، x_{k_r} فرض کنیم، آنگاه r معادلهٔ غیربدیهی در $RX = 0$، به‌صورت

$$\begin{aligned} x_{k_1} + \sum_{j=1}^{n-r} c_{1j} u_j &= 0 \\ \vdots \qquad & \quad \vdots \\ x_{k_r} + \sum_{j=1}^{n-r} c_{rj} u_j &= 0 \end{aligned} \tag{۳-۱}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هستند. همهٔ جوابهای دستگاه معادلات $RX=0$ با تخصیص مقادیری دلخواه به $u_1, \ldots, u_{n-r}$ و سپس محاسبهٔ مقادیر متناظر $x_{k_1}, \ldots, x_{k_r}$ از (۱-۳) به‌دست می‌آیند. مثلا، اگر R ماتریس نشان داده شده در مثال ۸ باشد، آنگاه $r=2$، $k_1=2$، $k_2=4$، و دو معادلهٔ غیربدیهی در دستگاه $RX=0$، عبارتند از

$$x_2=3x_3-\frac{1}{2}x_5 \qquad \text{یا} \qquad x_2-3x_3+\frac{1}{2}x_5=0$$

$$x_4=-2x_5 \qquad \text{یا} \qquad x_4+2x_5=0.$$

لذا، می‌توان هرمقداری به x_1، x_3، و x_5 تخصیص داد، مثلاً $x_1=a$، $x_3=b$، و $x_5=c$ و جواب $(a, 3b-\frac{1}{2}c, b, -2c, c)$ را به‌دست آورد.

حال درمورد دستگاه معادلات $RX=0$ مطلب دیگری را بررسی می‌کنیم. اگر r، تعداد سطرهای غیرصفرماتریس R، کمتر از n باشد، آنگاه دستگاه $RX=0$ دارای یک جواب غیربدیهی، یعنی یک جواب $(x_1, \ldots, x_n)$ است که در آن همهٔ x_jها صفر نیستند. زیرا، به‌دلیل اینکه $r<n$، می‌توانیم x_jهای را انتخاب کنیم که در بین r مجهول $x_{k_1}, \ldots, x_{k_r}$ نباشد، و دراین صورت می‌توانیم جوابی همچون جواب بالا راکه درآن این x_j برابر ۱ باشد، بسازیم. این مطلب ما را به‌یکی از بنیادیترین واقعیتهای در بارهٔ دستگاههای معادلات خطی همگن می‌رساند.

قضیهٔ ۶. اگر A یک ماتریس $m\times n$ و $m<n$ باشد، آنگاه دستگاه معادلات خطی همگن $AX=0$ یک جواب غیربدیهی دارد.

اثبات. فرض کنیم R یک ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی باشد که با A هم‌ارز سطری است. بنابر قضیهٔ ۳، جوابهای دستگاههای $AX=0$ و $RX=0$ یکی هستند. اگر r تعداد سطرهای غیرصفر R باشد، آنگاه یقیناً $r\leqslant m$، وچون $m<n$، داریم $r<n$. از ملاحظات فوق بیدرنگ نتیجه می‌شود که $AX=0$ یک جواب غیربدیهی دارد. □

قضیهٔ ۷. اگر A یک‌ماتریس $n\times n$ (مربعی) باشد، آنگاه A هم‌ارز سطری‌ماتریس همانی $n\times n$ است اگر و تنها اگر دستگاه معادلات $AX=0$ فقط جواب بدیهی داشته باشد.

اثبات. اگر A هم‌ارز سطری I باشد، آنگاه جوابهای $AX=0$ و $IX=0$ یکی هستند. بعکس، فرض کنیم $AX=0$ فقط‌دارای جواب‌بدیهی $X=0$ باشد. R را ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی $n\times n$ی می‌گیریم که هم‌ارز سطری A است. فرض کنیم r تعداد سطرهای غیرصفر R باشد. در این صورت، $RX=0$ هیچ جواب غیربدیهی ندارد. بنابراین، $r\geqslant n$. از طرفی، چون R دارای n سطراست، روشن است که $r\leqslant n$ وبنابراین $r=n$. چون مطلب اخیر به‌این معنی است که R عملاً در هریک از n سطرش یک درایهٔ غیرصفرمقدم ۱ دارد، و نیز این ۱ها هریک در یکی از n ستون مختلف قرار دارند، R

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌باید ماتریس همانی $n \times n$ باشد. □

اکنون این سؤال را مطرح می‌کنیم که اثر اعمال سطری مقدماتی درجریان حل یك دستگاه معادلات خطی ناهمگن $AX = Y$ چیست؟ در بدو امر، تفاوتی اساسی بین این حالت و حالت همگن مشاهده می‌شود، وآن این است که علی‌رغم این‌که دستگاه همگن همواره دارای جواب بدیهی $x_1 = x_2 = \cdots = x_n = 0$ است، لازم نیست یك دستگاه ناهمگن اصلاً جوابی داشته باشد.

A'، **ماتریس افزودهٔ** دستگاه $AX = Y$ را تشکیل می‌دهیم. این ماتریس، ماتریسی $m \times (n+1)$ است که n ستون اولش ستونهای ماتریس A و ستون آخرش Y است. به‌طور دقیقتر،

$$A'_{ij} = A_{ij} \qquad \text{اگر } j \leqslant n،$$

$$A'_{i(n+1)} = y_i \,.$$

فرض کنیم دنباله‌ای از اعمال سطری مقدماتی روی A انجام داده‌ایم تا به یك ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی R برسیم. اگر همین دنباله از اعمال سطری را روی ماتریس افزودهٔ A' انجام دهیم، به‌ماتریسی چون R' می‌رسیم که n ستون اولش ستونهای R، و ستون آخرش متشکل از اسکالرهای معین z_1، ...، z_m است. اسکالرهای z_i، درایه‌های ماتریس $m \times 1$

$$Z = \begin{bmatrix} z_1 \\ \vdots \\ z_m \end{bmatrix}$$

هستند که از به‌کار بستن دنبالهٔ اعمال سطری فوق روی ماتریس Y حاصل می‌شوند. برای خواننده می‌باید روشن باشد که، درست شبیه اثبات قضیهٔ ۳، دستگاههای $AX = Y$ و $RX = Z$ هم‌ارزند، و از این‌رو، جوابهایشان یکی است. تعیین این‌که آیا دستگاه $RX = Z$ دارای جوابی هست یا نه، و نیز تعیین همهٔ جوابهای این دستگاه، درصورت وجود، کار بسیار آسانی است. زیرا، اگر R دارای r سطرغیرصفر باشد، و درایهٔ غیرصفر مقدم سطر iم درستون k_iم، $i = 1, 2, \ldots, r$، قرار بگیرد، آنگاه r معادلهٔ اول $RX = Z$ عملاً x_{k_1}، ...، x_{k_r} را بر حسب $(n-r)$ مجهول باقیماندهٔ x_j واسکالرهای z_1، ...، z_r بیان می‌کنند. $(m-r)$ معادلهٔ آخرعبارتند از

$$0 = z_{r+1}$$

$$\vdots \qquad \vdots$$

$$0 = z_m$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و بنابراین، شرط وجود جواب برای دستگاه این است که به‌ازای $i > r$، $z_i = 0$. اگر این شرط برقرار باشد، همهٔ جوابهای دستگاه، دقیقاً مانند حالت همگن، با تخصیص مقادیر دلخواه به $(n-r)$ مجهول x_j، وسپس محاسبهٔ x_{k_i} از i مین معادله به‌دست می‌آیند.

مثال ۹. گیریم F هیأت اعداد گویا و

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -1 \end{bmatrix}$$

باشد، و بخواهیم دستگاه $AX = Y$ را، به‌ازای مقادیر y_1، y_2، و y_3 حل کنیم. روی ماتریس افزودهٔ A' دنباله‌ای از اعمال سطری که A را تحویل شدهٔ سطری می‌سازد، انجام می‌دهیم:

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 & y_1 \\ 2 & 1 & 1 & y_2 \\ 0 & 5 & -1 & y_3 \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 & y_1 \\ 0 & 5 & -1 & (y_2 - 2y_1) \\ 0 & 5 & -1 & y_3 \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 & y_1 \\ 0 & 5 & -1 & (y_2 - 2y_1) \\ 0 & 0 & 0 & (y_3 - y_2 + 2y_1) \end{bmatrix} \xrightarrow{(1)}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 & y_1 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{5} & \frac{1}{5}(y_2 - 2y_1) \\ 0 & 0 & 0 & (y_3 - y_2 + 2y_1) \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{3}{5} & \frac{1}{5}(y_1 + 2y_2) \\ 0 & 1 & -\frac{1}{5} & \frac{1}{5}(y_2 - 2y_1) \\ 0 & 0 & 0 & (y_3 - y_2 + 2y_1) \end{bmatrix}.$$

از این‌رو، شرطی که تحت آن دستگاه $AX = Y$ دارای جواب باشد، عبارت است از

$$2y_1 - y_2 + y_3 = 0.$$

هرگاه اسکالرهای داده شدهٔ y_i این شرط را برآورند، همهٔ جوابها با تخصیص یك مقدار

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دلخواه c به x_3، و سپس محاسبهٔ

$$x_1 = -\frac{3}{5}c + \frac{1}{5}(y_1 + 2y_2)$$

$$x_2 = \frac{1}{5}c + \frac{1}{5}(y_2 - 2y_1)$$

به‌دست می‌آیند.

اکنون به‌مشاهدهٔ آخرین مطلب دربارهٔ دستگاه $AX = Y$ می‌پردازیم. فرض کنیم برحسب تفاق درایه‌های ماتریس A و اسکالرهای y_1، ...، y_m در زیر هیأت F_1 از هیأت F قرار گیرند. اگر دستگاه معادلات $AX = Y$ دارای جوابی با x_1، ...، x_n در F باشد، این دستگاه دارای جوابی با x_1، ...، x_n در F_1 است؛ زیرا، برروی هریك از این دو هیأت، شرط وجود جواب برای دستگاه عبارت است از برقراری روابط‌معینی بین y_1، ...، y_m در F_1 (روابط $z_i = 0$، به‌ازای $i > r$، که قبلاً ذکرشد). به‌عنوان مثال، فرض کنیم $AX = Y$ دستگاهی از معادلات خطی باشدکه درآن اسکالرهای y_k و همچنین A_{ij}ها همه حقیقی‌اند. اگر جوابی برای این دستگاه موجود باشدکه در آن x_1، ...، x_n مختلط باشند، آنگاه این دستگاه دارای جوابی‌است که‌در آن x_1، ...، x_n حقیقی‌اند.

تمرین

۱. همهٔ جوابهای دستگاه‌معادلات زیر را با تحویل سطری کردن ماتریس ضرایب آن به‌دست آورید:

$$\begin{aligned}
\tfrac{1}{3}x_1 + 2x_2 - 6\,x_3 &= 0\\
-4x_1 \qquad\quad + 5\,x_3 &= 0\\
-3x_1 + 6x_2 - 13x_3 &= 0\\
-\tfrac{7}{3}x_1 + 2x_2 - \tfrac{8}{3}\,x_3 &= 0.
\end{aligned}$$

۲. ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی‌ای بیابیدکه هم‌ارز سطری ماتریس

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -i \\ 2 & 2 \\ i & 1+i \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد. جوابهای $AX = 0$ را به‌دست آورید.

۳. همهٔ ماتریسهای 2×2 تحویل شدهٔ سطری پلکانی را به‌طور صریح توصیف کنید.

۴. دستگاه معادلات

$$\begin{aligned} x_1 - x_2 + 2x_3 &= 1 \\ 2x_1 \qquad + 2x_3 &= 1 \\ x_1 - 3x_2 + 4x_3 &= 2 \end{aligned}$$

را درنظر بگیرید. آیا این‌دستگاه‌جواب‌دارد؟ اگرچنین است، همهٔ این‌جوابهارا صریحاً توصیف کنید.

۵. مثالی ازیك دستگاه دومعادلهٔ خطی دومجهولی بیاورید که جواب نداشته باشد.

۶. نشان دهید دستگاه

$$\begin{aligned} x_1 - 2x_2 + x_3 + 2x_4 &= 1 \\ x_1 + x_2 - x_3 + x_4 &= 2 \\ x_1 + 7x_2 - 5x_3 - x_4 &= 3 \end{aligned}$$

جواب ندارد

۷. همهٔ جوابهای دستگاه

$$\begin{aligned} 2x_1 - 3x_2 - 7x_3 + 5x_4 + 2x_5 &= -2 \\ x_1 - 2x_2 - 4x_3 + 3x_4 + x_5 &= -2 \\ 2x_1 \qquad - 4x_3 + 2x_4 + x_5 &= 3 \\ x_1 - 5x_2 - 7x_3 + 6x_4 + 2x_5 &= -7 \end{aligned}$$

را بیابید.

۸. فرض کنید

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -3 & 0 \end{bmatrix}.$$

به‌ازای کدام سه‌تاییهای (y_1, y_2, y_3) دستگاه $AX = Y$ جواب دارد؟

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۹. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} ۳ & -۶ & ۲ & -۱ \\ -۲ & ۴ & ۱ & ۳ \\ ۰ & ۰ & ۱ & ۱ \\ ۱ & -۲ & ۱ & ۰ \end{bmatrix}$$

به‌ازای کدام $(y_۱, y_۲, y_۳, y_۴)$ دستگاه $AX=Y$ جواب دارد؟

۱۰. فرض کنید R و R' دو ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی ۲×۳ باشند وجوابهای دستگاههای $RX=۰$ و $R'X=۰$ یکی باشند. ثابت کنید $R'=R$.

۵.۱. ضرب ماتریسی

واضح است که فرایند تشکیل ترکیبات خطی از سطرهای یک ماتریس، فرایندی بنیانی است (یا به‌هرحال، باید چنین باشد). بدین دلیل، ارائهٔ طرحی با نظام برای بیان این نکته‌که دقیقاً چه اعمالی باید انجام شوند، ارجح است. به‌صورت مشخصتر، فرض کنیم B ماتریسی $n\times p$ برروی هیأت F، با سطرهای $\beta_۱$، ...، β_n باشد، ونیزفرض‌کنیم از B ماتریس C با سطرهای $\gamma_۱$، ...، γ_m را با تشکیل ترکیبات خطی معین

$$\gamma_i=A_{i۱}\beta_۱+A_{i۲}\beta_۲+\cdots+A_{in}\beta_n \qquad (۴\text{-}۱)$$

ساخته‌ایم. سطرهای C با mn اسکالر A_{ij} که خود درایه‌های ماتریسی $m\times n$ مانند A هستند تعیین می‌شوند. اگر (۱-۴) را به‌صورت

$$(C_{i۱} \cdots C_{ip})=\sum_{r=۱}^{n}(A_{ir}B_{r۱} \cdots A_{ir}B_{rp})$$

بسط دهیم، می‌بینیم که درایه‌های C با رابطهٔ زیرمشخص می‌شوند:

$$C_{ij}=\sum_{r=۱}^{n}A_{ir}B_{rj}.$$

تعریف. فرض کنیم A ماتریسی $m\times n$ بر روی هیأت F، و B ماتریسی $n\times p$ بر روی همین هیأت باشد. **حاصل‌ضرب** AB، ماتریس $m\times p$ی مانند C است که درایهٔ $(i$ و $j)$ آن عبارت است از

$$C_{ij}=\sum_{r=۱}^{n}A_{ir}B_{rj}.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۱۰. در این مثال، چند حاصل ضرب از ماتریسهایی با درایه‌های گویا آمده است.

(الف)
$$\begin{bmatrix} ۵ & -۱ & ۲ \\ ۰ & ۷ & ۲ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ۱ & ۰ \\ -۳ & ۱ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ۵ & -۱ & ۲ \\ ۱۵ & ۴ & ۸ \end{bmatrix}$$

در اینجا

$$\gamma_۱ = (۵ \quad -۱ \quad ۲) = ۱۰(۵ \quad -۱ \quad ۲) + ۰(۱۵ \quad ۴ \quad ۸)$$
$$\gamma_۲ = (۰ \quad ۷ \quad ۲) = -۳۰(۵ \quad -۱ \quad ۲) + ۱۰(۱۵ \quad ۴ \quad ۸)$$

(ب)
$$\begin{bmatrix} ۰ & ۶ & ۱ \\ ۹ & ۱۲ & -۸ \\ ۱۲ & ۶۲ & -۳ \\ ۳ & ۸ & -۲ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ۱ & ۰ \\ -۲ & ۳ \\ ۵ & ۴ \\ ۰ & ۱ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ۰ & ۶ & ۱ \\ ۳ & ۸ & -۲ \end{bmatrix}$$

در اینجا

$$\gamma_۲ = (۹ \quad ۱۲ \quad -۸) = -۲(۰ \quad ۶ \quad ۱) + ۳(۳ \quad ۸ \quad -۲)$$
$$\gamma_۳ = (۱۲ \quad ۶۲ \quad -۳) = ۵(۰ \quad ۶ \quad ۱) + ۴(۳ \quad ۸ \quad -۲)$$

(پ)
$$\begin{bmatrix} ۸ \\ ۲۹ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ۲ & ۱ \\ ۵ & ۴ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ۱ \\ ۶ \end{bmatrix}$$

(ت)
$$\begin{bmatrix} -۲ & -۴ \\ ۶ & ۱۲ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -۱ \\ ۳ \end{bmatrix} [۲ \quad ۴].$$

در اینجا

$$\gamma_۲ = (۶ \quad ۱۲) = ۳(۲ \quad ۴)$$

(ث)
$$[۲ \quad ۴] \begin{bmatrix} -۱ \\ ۳ \end{bmatrix} = [۱۰]$$

(ج)
$$\begin{bmatrix} ۰ & ۱ & ۰ \\ ۰ & ۰ & ۰ \\ ۰ & ۰ & ۰ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ۱ & -۵ & ۲ \\ ۲ & ۳ & ۴ \\ ۹ & -۱ & ۳ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ۲ & ۳ & ۴ \\ ۰ & ۰ & ۰ \\ ۰ & ۰ & ۰ \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ج)
$$\begin{bmatrix} 1 & -5 & 2 \\ 2 & 3 & 4 \\ 9 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \end{bmatrix}$$

توجه به این نکته مهم است که ضرب دوماتریس همواره قابل تعریف نیست؛ ضرب دوماتریس زمانی، وتنها زمانی، تعریف می‌شود که تعداد ستونهای ماتریس اول برابر با تعداد سطرهای ماتریس دوم باشد. لذا، تعویض ترتیب سازه‌ها دربندهای (الف)، (ب)، و (پ) مثال فوق بی‌معنی است. غالباً، ضربهایی مانند AB را بدون ذکر صریح اندازهٔ سازه‌های آن می‌نویسیم؛ در چنین حالاتی استنباط این است که ضرب تعریف می‌شود. از (ت)، (ث)، (ج)، و(چ) درمی‌یابیم که حتی اگر ضربهای AB و BA هر دو تعریف بشوند، لزوماً $AB=BA$ درست نیست؛ به بیان دیگر، ضرب ماتریسی جابجایی نیست.

مثال ۱۱.

(الف) اگر I ماتریس همانی $m\times m$ و A ماتریسی $m\times n$ باشد، آنگاه $IA=A$.
(ب) اگر I ماتریس همانی $n\times n$ و A ماتریسی $m\times n$ باشد، آنگاه $AI=A$.
(پ) اگر $0^{k,m}$ ماتریس صفر $k\times m$ باشد، آنگاه $0^{k,m}A=0^{k,n}$. به طور مشابه $A0^{n,p}=0^{m,p}$.

مثال ۱۲. فرض کنیم A ماتریسی $m\times n$ برروی هیأت F باشد. نماد اختصاری پیشین برای دستگاههای معادلات خطی، یعنی $AX=Y$، باتعریف ضرب ماتریسی سازگار است. زیرا، اگر

$$X=\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

و x_i ها در F باشند، آنگاه AX ماتریس $m\times 1$

$$Y=\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix}$$

است که در آن $y_i=A_{i1}x_1+A_{i2}x_2+\cdots+A_{in}x_n$.

استفاده ازماتریسهای ستونی نمادی را پیشنهاد می‌کند که غالباً مفید است. اگر B

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ماتریسی $n \times p$ باشد، ستونهای B ماتریسهای $n \times 1$، B_1، ...، B_p خواهند بود که به صورت

$$B_j = \begin{bmatrix} B_{1j} \\ \vdots \\ B_{nj} \end{bmatrix}, \qquad 1 \leqslant j \leqslant p$$

تعریف می‌شوند، وماتریس B توالی این ستونهاست:

$$B = [B_1, \cdots, B_p].$$

درایهٔ (i, j) ماتریس حاصل‌ضرب AB ازسطر iم A وستون jم B شکل می گیرد. خواننده خود تحقیق خواهدکرد که ستون jم ماتریس AB برابر AB_j است:

$$AB = [AB_1, \cdots, AB_p].$$

علی‌رغم این که‌ضرب‌ماتریسها به‌ترتیب نوشتن‌سازه‌هایش بستگی دارد، اما همان‌طور که قضیهٔ بعدی نشان می‌دهد ازنحوهٔ شرکت آنها مستقل است.

قضیهٔ ۸. اگر A، B، و C ماتریسهایی برروی هیأت F باشند که ضربهای BC و $A(BC)$ تعریف بشوند، آنگاه ضربهای AB و $(AB)C$ نیز تعریف می‌شوند و

$$A(BC) = (AB)C.$$

اثبات. فرض کنیم B ماتریسی $n \times p$ باشد. چون BC تعریف‌می‌شود، C ماتریسی است با p سطر، ولذا BC، n سطر دارد. حال، به‌دلیل اینکه $A(BC)$ هم تعریف‌می‌شود می‌توانیم فرض کنیم که A ماتریسی است $m \times n$. بنابراین، حاصل‌ضرب AB وجود دارد وماتریسی $m \times p$ است. ازاینجا نتیجه می‌شودکه حاصل‌ضرب $(AB)C$ وجود دارد. برای نشان دادن تساوی $(AB)C = A(BC)$، کافی است نشان دهیم که به‌ازای هر i و j،

$$[A(BC)]_{ij} = [(AB)C]_{ij}.$$

طبق تعریف

$$\begin{aligned}
[A(BC)]_{ij} &= \sum_r A_{ir}(BC)_{rj} \\
&= \sum_r A_{ir} \sum_s B_{rs} C_{sj} \\
&= \sum_r \sum_s A_{ir} B_{rs} C_{sj} \\
&= \sum_s \sum_r A_{ir} B_{rs} C_{sj} \\
&= \sum_s \Big(\sum_r A_{ir} B_{rs}\Big) C_{sj} \\
&= \sum_s (AB)_{is} C_{sj} \\
&= [(AB)C]_{ij}. \quad \square
\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر A ماتریسی $n\times n$ (مربعی) باشد، ضرب AA تعریف می‌شود. این ماتریس‌را با A^2 نشان می‌دهیم. بنابرقضیهٔ ۸، $A(AA)=(AA)A$ ، یا $A^2A=AA^2$، ازاین رو، ضرب AAA بدون ابهام تعریف می‌شود. این حاصل‌ضرب را با A^3 نشان می‌دهیم. در حالت عمومی ، ضرب $A\cdots A$ (k بار) بدون ابهام تعریف می‌شود، واین حاصل ضرب را با A^k نشان می‌دهیم.

توجه کنید که ازجمله نتایجی که رابطهٔ $A(BC)=(AB)C$ ایجاب می‌کند، یکی این است که ترکیبهایی خطی ازترکیبهای خطی سطرهای C ، مجدداً ترکیبهای خطی‌از سطرهای C هستند.

اگر B ماتریس مفروضی باشد و C به وسیلهٔ یك عمل سطری مقدماتی از B حاصل شده باشد، آنگاه هرسطر C ترکیبی خطی‌ازسطرهای B است؛ وازاین رو، ماتریسی‌چون A وجود دارد به‌طوری‌که $AB=C$. معمولا ماتریسهایی با این خاصیت زیادند، و لذا مناسبت دارد ونیزممکن است دربین‌آنها یکی‌راکه دارای خواص ویژه‌ای است انتخاب کنیم. قبل ازآنکه به‌این بحث وارد شویم، نیاز داریم‌که با رده‌ای ازماتریسها آشناشویم.

تعریف. یك ماتریس $m\times m$ **یك ماتریس مقدماتی** خوانده می‌شود هرگاه بتوان‌آن را ازماتریس همانی $m\times m$ با تنها یك عمل سطری مقدماتی به دست‌آورد.

مثال۱۳. یك ماتریس مقدماتی 2×2 لزوماً یکی ازماتریسهای زیر است:

$$\begin{bmatrix}0&1\\1&0\end{bmatrix},\quad \begin{bmatrix}1&c\\0&1\end{bmatrix},\quad \begin{bmatrix}1&0\\c&1\end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix}c&0\\0&1\end{bmatrix},\quad c\neq 0,\qquad \begin{bmatrix}1&0\\0&c\end{bmatrix},\quad c\neq 0.$$

قضیهٔ۹. فرض‌کنیم e یك عمل سطری مقدماتی و E ماتریس مقدماتی $m\times m$ ، $E=e(I)$ باشد. دراین صورت، به ازای هرماتریس $m\times n$ مانند A، داریم

$$e(A)=EA.$$

اثبات. نکتهٔمهم‌این‌است که‌درایهٔ واقع‌درسطر iم‌وستون jم ماتریس‌حاصل‌ضرب EA، ازسطر iم ماتریس E وستون jم ماتریس A شکل می‌گیرد. لذا، لازم است هریك ازسه نوع عمل سطری مقدماتی را جداگانه بررسی‌کنیم. دراینجا اثبات مفصلی برای عملی‌از نوع (۲) خواهیم‌آورد. بررسی دوحالت دیگر، حتی ازاین یکی‌هم ساده‌تر است و به عنوان تمرین واگذار می‌شود. فرض‌کنیم $r\neq s$ ، و e عمل «جایگزینی سطر r با سطر r بعلاوهٔ c برابر سطر s » باشد. دراین‌صورت

$$E_{ik}=\begin{cases}\delta_{ik}, & i\neq r\\ \delta_{rk}+c\delta_{sk}, & i=r.\end{cases}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بنابراین،

$$(EA)_{ij}=\sum_{k=1}^{m} E_{ik}A_{kj}=\begin{cases} A_{ik}, & i\neq r \\ A_{rj}+cA_{sj}, & i=r. \end{cases}$$

و به بیان دیگر، $EA=e(A)$. □

نتیجه. فرض کنیم A و B دو ماتریس $m\times n$ بر روی هیأت F باشند. در این صورت، B هم‌ارز سطری A است اگر و تنها اگر $B=PA$ و P حاصل ضربی از ماتریسهای مقدماتی $m\times m$ باشد.

اثبات. فرض کنیم $B=PA$، که در آن $P=E_s\cdots E_2E_1$، و E_i ها ماتریسهای مقدماتی $m\times m$ باشند. در این صورت، E_1A هم ارز سطری A، و $E_2(E_1A)$ هم‌ارز سطری E_1A، و بنابراین E_2E_1A هم ارزسطری A است؛ با ادامهٔ این راه می‌بینیم که $(E_s\cdots E_1)A$ هم ارزسطری A است.

حال فرض کنیم B هم ارزسطری A باشد، و E_1، E_2، ...، E_s ماتریسهای مقدماتی متناظر به دنباله‌ای از اعمال سطری مقدماتی باشند که A را به B تبدیل می‌کنند. در این‌صورت، $B=(E_s\cdots E_1)A$. □

تمرین

۱. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix},\quad B=\begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix},\quad C=[1 \quad -1].$$

ماتریسهای ABC و CAB را محاسبه کنید.

۲. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & 1 \end{bmatrix},\qquad B=\begin{bmatrix} 2 & -2 \\ 1 & 3 \\ 4 & 4 \end{bmatrix}.$$

مستقیماً تحقیق کنید که $A(AB)=A^2B$.

۳. دو ماتریس مختلف 2×2 مانند A بیابید به طوری که $A^2=0$ ولی $A\neq 0$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۴. برای ماتریس A در تمرین ۲، ماتریسهای مقدماتی E_1، E_2، ...، E_k را بیابید که

$$E_k \cdots E_2 E_1 A = I.$$

۵. فرض کنید

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \qquad B = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -4 & 4 \end{bmatrix}.$$

آیا ماتریسی چون C باخاصیت $CA = B$ وجود دارد؟

۶. فرض کنید A ماتریسی $m \times n$، و B ماتریسی $n \times k$ باشد. نشان دهید که ستونهای $C = AB$ ترکیباتی خطی ازستونهای A هستند. اگر α_1، ...، α_n ستونهای ماتریس A، و γ_1، ...، γ_k ستونهای ماتریس C باشند، آنگاه

$$\gamma_j = \sum_{r=1}^{n} B_{rj} \alpha_r.$$

۷. فرض کنید A و B دوماتریس 2×2 باشند که $AB = I$. ثابت کنید $BA = I$.

۸. فرض کنید

$$C = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} \\ C_{21} & C_{22} \end{bmatrix}$$

ماتریسی 2×2 باشد. می‌خواهیم بدانیم چه‌وقت ممکن‌است ماتریسهایی 2×2 مانند A و B یافت به‌طوری که $C = AB - BA$. ثابت کنید چنین ماتریسهایی را می‌توان یافت اگر و تنها اگر $C_{11} + C_{22} = 0$.

۶.۱. ماتریسهای معکوس‌پذیر

فرض کنیم ماتریس $m \times m$ی مانند P حاصل‌ضربی از ماتریسهای مقدماتی باشد. به‌ازای هر ماتریس $m \times n$ مانند A، ماتریس $B = PA$ هم‌ارز سطری A است؛ از این رو، A نیز هم‌ارز سطری B است و حاصل‌ضربی چون Q از ماتریسهای مقدماتی وجود دارد به‌طوری که $A = QB$. این امر، بخصوص، هنگامی که A ماتریس همانی $m \times m$ باشد، درست است. به‌بیان دیگر، ماتریس $m \times m$ی چون Q که خودحاصل‌ضربی ازماتریسهای مقدماتی‌است، وجوددارد به‌طوری که $QP = I$. بزودی خواهیم‌دید که‌وجودماتریسی‌مانند Q

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

با خاصیت $QP=I$، هم‌ارز این مطلب است که P حاصل‌ضربی از ماتریسهای مقدماتی است.

تعریف. فرض کنیم A یك ماتریس $n\times n$ (مربعی) بر روی هیأت F باشد. یك ماتریس $n\times n$ مانند B، به‌طوری که $BA=I$، یك **معکوس چپ** A نامیده می‌شود؛ یك ماتریس $n\times n$ مانند B با این شرط که $AB=I$ یك **معکوس راست** A نام دارد. اگر $AB=BA=I$، آنگاه B به یك **معکوس دوطرفه** A موسوم است، A **معکوس‌پذیر** نامیده می‌شود.

لم. اگر A دارای یك معکوس چپ B و یك معکوس راست C باشد، آنگاه $B=C$.

اثبات. فرض کنیم $BA=I$ و $AC=I$. در این صورت

$$B=BI=B(AC)=(BA)C=IC=C. \quad \square$$

بنابراین، اگر A یك معکوس چپ و یك معکوس راست داشته باشد، آنگاه A معکوس‌پذیر است و دارای معکوس دوطرفهٔ یکتایی است. این معکوس را که با A^{-1} نشان می‌دهیم، به‌طور ساده **معکوس** A می‌نامیم.

قضیهٔ ۱۰ فرض کنیم A و B دو ماتریس $n\times n$ بر روی هیأت F باشند.

(۱) اگر A معکوس‌پذیر باشد، A^{-1} نیز معکوس‌پذیر است و $(A^{-1})^{-1}=A$.

(۲) اگر A و B هر دو معکوس‌پذیر باشند، AB نیز معکوس‌پذیر است و $(AB)^{-1}=B^{-1}A^{-1}$.

اثبات. گزارهٔ اول از تقارن تعریف بسادگی نتیجه می‌شود. گزارهٔ دوم، از تحقیق صحت روابط

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

به‌دست می‌آید. $\square$

نتیجه. هر حاصل‌ضربی از ماتریسهای معکوس‌پذیر ماتریسی است معکوس‌پذیر.

قضیهٔ ۱۱. هر ماتریس مقدماتی معکوس‌پذیر است.

اثبات. فرض کنیم E ماتریس مقدماتی متناظر به‌عمل سطری مقدماتی e باشد. اگر e_1 عمل معکوس e باشد (قضیهٔ ۲) و $E_1=e_1(I)$، آنگاه

$$EE_1=e(E_1)=e(e_1(I))=I$$

و

$$E_1E=e_1(E)=e_1(e(I))=I.$$

از این‌رو، E معکوس‌پذیر است و $E_1=E^{-1}$. $\square$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۱۴.

(الف) $$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

(ب) $$\begin{bmatrix} 1 & c \\ 0 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -c \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(پ) $$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ c & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -c & 1 \end{bmatrix}$$

(ت) اگر $c \neq 0$،

$$\begin{bmatrix} c & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} c^{-1} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & c \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & c^{-1} \end{bmatrix}.$$

قضیهٔ ۱۲. اگر A ماتریسی $n \times n$ باشد، گزاره‌های زیر هم‌ارزند:

(۱) A معکوس‌پذیر است.

(۲) A هم ارز سطری ماتریس همانی $n \times n$ است.

(۳) A حاصل‌ضربی است از ماتریسهای مقدماتی.

اثبات. گیریم R ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی‌ای باشد که هم‌ارز سطری A است. طبق قضیهٔ ۹ (یا نتیجهٔ آن)،

$$R = E_k \cdots E_2 E_1 A$$

که در آن $E_1, \ldots, E_k$ ماتریسهای مقدماتی هستند. همهٔ E_jها معکوس پذیرند، و از این رو،

$$A = E_1^{-1} \cdots E_k^{-1} R.$$

چون حاصل‌ضرب ماتریسهای معکوس‌پذیر ماتریسی است معکوس‌پذیر، می‌بینیم که A معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر R معکوس‌پذیر باشد. ازطرفی چون R یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی (مربعی) است، R معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر هر سطر R شامل یك درایهٔ غیر صفر باشد؛ یعنی، اگر و تنها اگر $R = I$. تا اینجا نشان داده‌ایم که A معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر $R = I$؛ و اگر $R = I$ آنگاه $A = E_1^{-1} \ldots E_k^{-1}$. اکنون، باید روشن باشد که (۱)، (۲)، و (۳) گزاره‌های هم‌ارزی در بارهٔ ماتریس A هستند. □

نتیجه. اگر A یك ماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیر باشد و دنباله‌ای ازاعمال سطری مقدماتی، A را به ماتریس همانی تحویل کند، آنگاه همان دنبالهٔ اعمال هنگامی که بر I به‌کار بسته شود، A^{-1} را به دست می‌دهد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نتیجه. فرض‌کنیم A و B دو ماتریس $m\times n$ باشند. در این صورت، B هم‌ارزسطری A است اگر وتنها اگر $B=PA$، و P یك ماتریس $m\times m$ معکوس‌پذیر باشد.

قضیهٔ ۱۳. برای ماتریسی $n\times n$ مانند A، گزاره‌های زیر هم‌ارزند:

(۱) A معکوس‌پذیر است.

(۲) دستگاه همگن $AX=0$ فقط جواب بدیهی $X=0$ را دارد.

(۳) دستگاه معادلات $AX=Y$، به ازای هر ماتریس $n\times 1$ مانند Y، لااقل یك جواب دارد.

اثبات. بنا بر قضیهٔ ۷، شرط (۲) هم ارز این مطلب است که A هم‌ارز سطری ماتریس همانی است. از این‌رو، بنا بر قضیهٔ ۱۲، (۱) و (۲) هم‌ارزند. اگر A معکوس‌پذیر باشد، جواب دستگاه $AX=Y$ عبارت است از $X=A^{-1}Y$. بعکس، فرض‌کنیم دستگاه $AX=Y$ به‌ازای هر Y مفروض دارای یك‌جواب باشد. گیریم R ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی‌ای باشد که هم‌ارز سطری A است. می‌خواهیم نشان بدهیم که $R=I$. بدین صورت، کافی است نشان دهیم که همهٔ درایه‌های آخرین سطر R برابر ۰ نیستند. فرض کنیم

$$E=\begin{bmatrix}0\\0\\\vdots\\0\\1\end{bmatrix}.$$

اگر دستگاه $RX=E$ برای X قابل حل باشد، سطر آخر R هیچ‌گاه ۰ نیست. می‌دانیم که $R=PA$ و P ماتریسی معکوس‌پذیر است. بنابراین، $RX=E$ اگر و تنها اگر $AX=P^{-1}E$؛ و بنا بر (۳) دستگاه اخیر لااقل یك جواب دارد. □

نتیجه. ماتریسی مربعی که دارای یك معکوس چپ یا یك معکوس راست باشد، معکوس‌پذیر است.

اثبات. فرض کنیم A یك ماتریس $n\times n$ و دارای یك معکوس چپ باشد؛ یعنی، یك ماتریس B وجود داشته باشد به‌طوری که $BA=I$. در این صورت، چون $X=IX=B(AX)$، دستگاه $AX=0$ فقط دارای جواب بدیهی است. بنابراین، A معکوس‌پذیر است. از طرف دیگر، فرض‌کنیم A دارای یك معکوس راست باشد؛ یعنی، ماتریسی چون C یافت شود به‌طوری که $AC=I$. آنگاه C دارای یك معکوس چپ است و بنابراین معکوس‌پذیر. پس $A=C^{-1}$، و از این‌رو A معکوس‌پذیر و دارای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

معکوس C است. □

نتیجه. فرض کنیم $A=A_1A_2\cdots A_k$ و $A_1,\cdots,A_k$ ماتریسهایی $n\times n$ (مربعی) باشند. در این صورت، A معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر هر A_j معکوس‌پذیر باشد.

اثبات. قبلاً نشان دادیم که حاصل‌ضرب دو ماتریس معکوس‌پذیر ماتریسی است معکوس‌پذیر. از این مطلب بسادگی مشهود است که اگر هر A_j معکوس‌پذیر باشد، آنگاه A نیز معکوس‌پذیر است.

حال فرض کنیم A معکوس‌پذیر باشد. ابتدا ثابت می‌کنیم A_k معکوس‌پذیر است. فرض کنیم X ماتریسی $n\times 1$ باشد و $A_kX=0$، در این صورت $A(A_1\cdots A_{k-1})A_kX=0$. چون A معکوس‌پذیر است، باید داشته باشیم $X=0$. بنابراین، دستگاه معادلات $A_kX=0$ هیچ جواب نابدیهی ندارد. لذا، A_k معکوس‌پذیر است. حال، $A_1\cdots A_{k-1}=AA_k^{-1}$ معکوس‌پذیر است. با استدلال قبل، A_{k-1} نیز معکوس‌پذیر است، با ادامهٔ این راه بدین نتیجه می‌رسیم که هر A_j معکوس‌پذیر است. □

اکنون می‌خواهیم به آخرین نکته در بارهٔ حل معادلات خطی بپردازیم. فرض کنیم A ماتریسی $m\times n$ باشد و بخواهیم دستگاه معادلات $AX=Y$ را حل کنیم. اگر R یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی هم‌ارز سطری با A باشد، آنگاه $R=PA$ که در آن P ماتریسی $m\times m$ و معکوس‌پذیر است. جوابهای دستگاه $AX=Y$ دقیقاً همان جوابهای دستگاه $RX=PY(=Z)$ هستند. در عمل، یافتن ماتریس P خیلی مشکلتر از تحویل کردن A به R نیست. زیرا، فرض کنیم ماتریس افزودهٔ A' از دستگاه $AX=Y$ را که در آن اسکالرهای دلخواه $y_1,\cdots,y_m$ در آخرین ستون قرار می‌گیرند، تشکیل داده باشیم. در این صورت، اگر روی A' دنباله‌ای از اعمال سطری مقدماتی را به‌کار بندیم که A را به R سوق می‌دهد، آنگاه روشن خواهد شد که ماتریس P چیست. (بهتر است خواننده به مثال ۹ که در آن این فرایند به‌طور اساسی به‌کار بسته شده است، رجوع کند.) در حالت خاص، اگر A ماتریسی مربعی باشد، این فرایند روشن می‌سازد که A معکوس‌پذیر است یا نه، و اگر معکوس‌پذیر باشد، P، معکوس آن چیست. چون قبلاً لب مثالی از چنین محاسبه‌ای را ارائه کرده‌ایم، اینك به یك مثال 2×2 اکتفا می‌کنیم.

مثال ۱۵. فرض کنیم F هیأت اعداد گویا باشد، و

$$A=\begin{bmatrix}2 & -1\\ 1 & 3\end{bmatrix}.$$

در این صورت،

$$\begin{bmatrix}2 & -1 & y_1\\ 1 & 3 & y_2\end{bmatrix}\xrightarrow{(3)}\begin{bmatrix}1 & 3 & y_2\\ 2 & -1 & y_1\end{bmatrix}\xrightarrow{(2)}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & y_2 \\ 0 & -7 & y_1-2y_2 \end{bmatrix} \xrightarrow{(1)}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & y_2 \\ 0 & 1 & \frac{1}{7}(2y_2-y_1) \end{bmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{7}(y_2+3y_1) \\ 0 & 1 & \frac{1}{7}(2y_2-y_1) \end{bmatrix}.$$

حال واضح است که A معکوس‌پذیر است و

$$A^{-1}=\begin{bmatrix} \frac{3}{7} & \frac{1}{7} \\ -\frac{1}{7} & \frac{2}{7} \end{bmatrix}.$$

ممکن است چنین به‌نظر آید که درمحاسبهٔ معکوسها ادامهٔ نوشتن اسکالرهای دلخواه y_1، y_2، ... پر زحمت باشد. عده‌ای حمل دو دنباله ازماتریسها را، یکی برای توصیف تحویل‌کردن A بـه‌ماتریس همانی، و دیگری برای ثبت اثـر همان دنبالـه اعمال روی ماتریس همانی، ترجیح می‌دهند. خواننده خود قضاوت خواهد کرد که کدام روش از نظر ثبت مطالب و نوشتن روش بهتری است.

مثال ۱۶. می‌خواهیم معکوس ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \frac{1}{5} \end{bmatrix}.$$

را بیابیم.

$$\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \frac{1}{5} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 1 & 0 & -\frac{1}{3} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ 0 & \frac{1}{12} & \frac{1}{12} \\ 0 & \frac{1}{12} & \frac{4}{45} \end{bmatrix},$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 1 & -1 & \frac{1}{6} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ 0 & \frac{1}{12} & \frac{1}{12} \\ 0 & 0 & \frac{1}{180} \end{bmatrix},$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 12 & -6 \\ 180 & -180 & 30 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

$$\begin{bmatrix} -60 & 60 & -9 \\ -180 & 192 & -36 \\ 180 & -180 & 30 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

$$\begin{bmatrix} 30 & -36 & 9 \\ -180 & 192 & -36 \\ 180 & -180 & 30 \end{bmatrix}. \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

این مطلب نباید از نظر خوانندگان دور مانده باشد که تاکنون در مورد سطرهای ماتریسها به‌طور مفصل بحث‌کرده‌ایم ولی مطلب چندانی دربارهٔ ستونها نگفته‌ایم. بدین جهت توجه خود را روی سطرها متمرکز کردیم که از دیدگاه معادلات خطی این امر طبیعیتر به‌نظر می‌آمد. چون مسلماً هیچ نکتهٔ خاصی در مورد سطرها وجود ندارد، بحث انجام شده در بخشهای قبل می‌توانست به‌جای سطرها روی ستونها هم انجام بگیرد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

روشن است که اگر یك عمل ستونی مقدماتی، و نیز هم‌ارزی ستونی به‌طریقی شبیه به‌طریقهٔ تعریف عمل سطری مقدماتی و هم‌ارزی سطری تعریف شود، هر ماتریس $m \times n$ هم‌ارز ستونی یك ماتریس «تحویل شدهٔ ستونی پلکانی» است. بعلاوه، هر عمل ستونی مقدماتی به‌شکل $A \to AE$ است که در آن E یك ماتریس مقدماتی $n \times n$ است ــ و الی آخر.

تمرین

۱. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 3 & 5 \\ 1 & -2 & 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی R که هم‌ارز سطری A باشد، و نیز یك ماتریس 3×3 معکوس‌پذیر P بیابید که $R=PA$.

۲. تمرین ۱ را با ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 2 & 0 & i \\ 1 & -3 & -i \\ i & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

انجام دهید.

۳. در مورد هر یك از دو ماتریس

$$\begin{bmatrix} 2 & 5 & -1 \\ 4 & -1 & 2 \\ 6 & 4 & 1 \end{bmatrix}, \qquad \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & -2 \end{bmatrix}$$

با به‌کاربردن اعمال سطری مقدماتی، معکوس‌پذیر بودن یا نبودن آنها را معلوم کنید؛ در صورت معکوس‌پذیر بودن، معکوس آنها را بیابید.

۴. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 1 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 5 \end{bmatrix}.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

به‌ازای کدام X یك اسکالر c وجود دارد به‌طوری که $AX=cX$؟

۵. معلوم کنید که ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} ۱ & ۲ & ۳ & ۴ \\ ۰ & ۲ & ۳ & ۴ \\ ۰ & ۰ & ۳ & ۴ \\ ۰ & ۰ & ۰ & ۴ \end{bmatrix}$$

معکوس‌پذیر است یا نه و $A^{-۱}$ را در صورت وجود بیابید.

۶. فرض کنید A یك ماتریس ۱×۲، و B ماتریسی ۲×۱ باشد. ثابت کنید که $C=AB$ معکوس‌پذیر نیست.

۷. فرض کنید A یك ماتریس $n\times n$ (مربعی) باشد. دو گزارهٔ زیر را ثابت کنید:
(الف) اگر A معکوس‌پذیر باشد، و به‌ازای یك ماتریس $n\times n$ مانند B، $AB=۰$، آنگاه $B=۰$.
(ب) اگر A معکوس‌پذیر نباشد، آنگاه ماتریسی $n\times n$ مانند B وجود دارد که $AB=۰$ ولی $B\neq ۰$.

۸. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}.$$

با به‌کارگیری اعمال سطری مقدماتی ثابت کنید که A معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر $(ad-bc)\neq ۰$.

۹. ماتریس $n\times n$ی مانند A **بالا مثلثی** نامیده می‌شود، هرگاه به‌ازای $i>j$، $A_{ij}=۰$؛ یعنی، هرگاه همهٔ درایه‌های واقع درزیر قطراصلی آن ۰ باشند. ثابت کنید یك ماتریس (مربعی) بالا مثلثی معکوس‌پذیر است، اگر و تنها اگر همهٔ درایه‌های واقع بر قطر اصلی آن مخالف صفر باشند.

۱۰. تعمیم زیر از تمرین ۶ را ثابت کنید: اگر A ماتریسی $n\times m$ و B ماتریسی $m\times n$ باشد و $n<m$، آنگاه AB معکوس‌پذیر نیست.

۱۱. فرض کنید A ماتریسی $n\times n$ باشد. نشان دهید که با تعدادی متناهی عمل سطری

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و/یا ستونی مقدماتی می‌توان از A به‌یك ماتریس R رسید که هم «تحویل شدهٔ سطری پلکانی» و هم «تحویل شدهٔ ستونی پلکانی» باشد؛ یعنی، $R_{ij}=0$ هرگاه $i\neq j$، $R_{ii}=1$ به‌ازای $1\leqslant i\leqslant r$، و $R_{ii}=0$ هرگاه $i>r$. نشان دهید $R=PAQ$ که در آن P و Q بترتیب ماتریسهایی $m\times m$ و $n\times n$ معکوس‌پذیر هستند.

۱۲. نتیجهٔ مثال ۱۶ این مطلب را تداعی می‌کند که شاید ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \cdots & \frac{1}{n} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \cdots & \frac{1}{n+1} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{1}{n} & \frac{1}{n+1} & \cdots & \frac{1}{2n-1} \end{bmatrix}$$

معکوس‌پذیر و معکوس آن A^{-1} دارای درایه‌های صحیح باشد. آیا می‌توانید این مطلب‌را ثابت کنید؟

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۲

فضاهای برداری

۱.۲. فضاهای برداری

در بخشهای مختلف ریاضیات با مجموعه‌هایی روبرو می‌شویم که مطالعهٔ «ترکیبات خطی» عناصر آنها، هم بامعنی و هم جالب است. مثلا، هنگام مطالعهٔ معادلات خطی کاملا طبیعی به نظر رسید که ترکیبات خطی سطرهای یك ماتریس را مورد توجه قرار بدهیم. احتمال دارد که خواننده، درس حساب دیفرانسیل و انتگرال را مطالعه کرده و در آنجا با ترکیبات خطی توابع روبروشده باشد؛ واگر درس معادلات دیفرانسیل را گرفته باشد، قطعاً این مفهوم را دیده است. همچنین، احتمالا خواننده بردارهای درفضای اقلیدسی سه بعدی، بویژه ترکیبات خطی چنین بردارهایی را تجربه کرده است.

به بیان نادقیق، جبر خطی آن شاخه از ریاضیات است که دربارهٔ خواص عام دستگاههایی جبری متشکل ازیك مجموعه همراه با مفهومی مناسب ازنوعی «ترکیب خطی» ازعناصر آن به بحث می‌پردازد. دراین بخش ما به تعریف شیئی ریاضی می‌پردازیم که بنا برتجربه مفیدترین تجرید ازاین نوع دستگاههای جبری است.

تعریف. یك **فضای برداری** (یا فضای خطی) متشکل است از:

۱. یك هیأت F از اسکالرها؛

۲. یك مجموعهٔ V از اشیائی به نام بردارها؛

۳. یك قاعده (یا عمل) به‌نام جمع برداری که به هر جفت ازبردارهای α و β از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

V بردار $\alpha+\beta$ از V راکه‌مجموع α و β نامیده‌می‌شود وابسته می‌سازد با این شرایط که

(الف) جمع جابجایی است؛ یعنی $\alpha+\beta=\beta+\alpha$؛

(ب) جمع شرکت‌پذیر است؛ یعنی $(\alpha+\beta)+\gamma=\alpha+(\beta+\alpha)$؛

(پ) بردار یکتای 0 به نام بردار صفر در V موجود است به طوری که به ازای هر α در V، $\alpha+0=\alpha$؛

(ت) به ازای هر بردار α در V، بردار یکتای $-\alpha$ در V موجود است به‌طوری که $\alpha+(-\alpha)=0$؛

۴. یك قاعده (یا عمل) به نام ضرب اسکالری که به هر اسکالر c از F و هر بردار α از V بردار $c\alpha$ در V را که حاصل ضرب c و α نامیده می‌شود وابسته سازد با این شرایط‌که

(الف) به ازای هر α در V، $1\alpha=\alpha$؛

(ب) $(c_1c_2)\alpha=c_1(c_2\alpha)$؛

(پ) $c(\alpha+\beta)=c\alpha+c\beta$؛

(ت) $(c_1+c_2)\alpha=c_1\alpha+c_2\alpha$.

توجه به‌این نکته مهم است‌که طبق تعریف، یك فضای برداری شیئی است مرکب، متشکل ازیك هیأت، یك مجموعه ازبردارها، و دو عمل با خواص ویژهٔ معین. مجموعهٔ مفروضی ازبردارها می‌تواند بخشی‌ازچند فضای برداری متمایز باشد (ر. ك. مثال ۵ زیر). هرگاه هیچ امکان اشتباهی نباشد، فضای برداری را به طور ساده با V نشان می‌دهیم، و هنگامی‌که مشخص‌کردن هیأت نیزلازم باشد، خواهیم گفت‌که V **فضایی برداری برروی هیأت** F است. نام «بردار» عمدتاً به جهت سهولت به عناصر مجموعهٔ V اطلاق می‌شود. منشأ این نامگذاری را می‌توان ازمثال ۱ که درزیرآمده است دریافت؛ اما، به این نام نباید بیش از اندازه اهمیت داد، زیرا چیزهای متنوعی‌که به عنوان بردار در V قرار می‌گیرند ممکن است شباهت چندانی با هیچ‌یك ازمفاهیم بردارکه خواننده در ذهن دارد نداشته باشند. می‌کوشیم این تنوع را با چند مثال روشن کنیم؛ حین مطالعهٔ فضاهای برداری برتعداد این مثالها به طور قابل ملاحظه‌ای خواهیم افزود.

مثال ۱. فضای nتایی F^n. فرض‌کنیم F هیأتی دلخواه‌و V مجموعهٔ همهٔ nتایی‌های $\alpha=(x_1,x_2,\cdots,x_n)$ ازاسکالرهای x_i در F باشد. با فرض $\beta=(y_1,y_2,\cdots,y_n)$ و y_i ها در F، مجموع α و β با

$$\alpha+\beta=(x_1+y_1,x_2+y_2,\cdots,x_n+y_n) \qquad (۱-۲)$$

و حاصل‌ضرب اسکالر c و بردار α با

$$c\alpha=(cx_1,\ cx_2,\ \cdots,\ cx_n) \qquad (۲-۲)$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تعریف می‌شود. بررسی این حکم که جمع برداری و ضرب اسکالری اخیر درشرایط (۳) و (۴) صدق می‌کنند با استفاده از خواص مشابه جمع و ضرب عناصر F آسان است.

مثال۲. فضای ماتریسهای $m\times n$ ، $F^{m\times n}$. گیریم F هیأتی‌دلخواه و m و n اعدادی صحیح ومثبت باشند. فرض‌کنیم $F^{m\times n}$ مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $m\times n$ بر روی هیأت F باشد. مجموع دوبردار A و B از $F^{m\times n}$ با

$$(A+B)_{ij}=A_{ij}+B_{ij} \qquad (۳\text{-}۲)$$

و حاصل‌ضرب اسکالر c وماتریس A با

$$(cA)_{ij}=cA_{ij} \qquad (۴\text{-}۲)$$

تعریف می‌شود. توجه‌کنید که $F^{1\times n}=F^n$.

مثال۳. فضای توابع ازیك مجموعه به‌یك هیأت. گیریم F هیأتی‌دلخواه و S مجموعه‌ای غیرتهی باشد. فرض‌کنیم V مجموعهٔ همهٔ توابع ازمجموعهٔ S درمجموعهٔ F باشد. مجموع دو بردار f و g از V بردار $f+g$ است؛ یعنی ، تابعی از S در F است‌که با

$$(f+g)(s)=f(s)+g(s) \qquad (۵\text{-}۲)$$

تعریف می‌شود. حاصل‌ضرب اسکالر c و تابع f ، تابع cf است‌که با

$$(cf)(s)=cf(s) \qquad (۶\text{-}۲)$$

تعریف می‌شود. مثالهای قبل حالات خاصی از این مثال هستند. زیرا هر n تایی ازعناصر F ممکن است به عنوان تابعی ازمجموعهٔ S متشکل ازاعداد صحیح ۱، ۲، ...، n در F محسوب شود. به طورمشابه، هرماتریس $m\times n$ برروی هیأت F تابعی است‌ازمجموعهٔ S متشکل ازجفت اعداد صحیح (i,j) باشرایط $1\leqslant i\leqslant m$ و $1\leqslant j\leqslant n$، درهیأت F. حال برای این مثال، چگونگی بررسی‌صدق شرایط (۳) و (۴) توسط اعمال تعریف شده را نشان می‌دهیم. برای جمع برداری:

(الف) چون عمل جمع در F جابجایی است، به ازای هر s در S

$$f(s)+g(s)=g(s)+f(s)$$

و از این‌رو، دوتابع $f+g$ و $g+f$ یکی هستند.

(ب) چون عمل جمع در F شرکت‌پذیر است، به ازای هر s در S

$$f(s)+[g(s)+h(s)]=[f(s)+g(s)]+h(s)$$

وبنابراین، تابع $f+(g+h)$ همان تابع $(f+g)+h$ است.

(پ) برداریکتای صفر، همان تابع صفر است‌که به هرعنصر S اسکالر ۰ از F را تخصیص می‌دهد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ت) به ازای هر f در V ، $(-f)$ تابعی است که با

$$(-f)(s)=-f(s)$$

تعریف می‌شود.

اکنون خواننده می‌بایست به‌آسانی بتواند با برهانی شبیه به‌آنچه که درمورد جمع برداری آوردیم، نشان دهد که ضرب اسکالری درشرایط مذکور در (۴) صدق می‌کند.

مثال۴. فضای توابع چند جمله‌ای برروی هیأت F. فرض کنیم F یك هیأت، و V مجموعهٔ همهٔ توابع f ، از F در F ، با قاعده‌ای به‌صورت

$$f(x)=c_0+c_1x+\cdots+c_nx^n \qquad (۷-۲)$$

باشد. دراینجا c_0، c_1، ...، c_n اسکالرهای ثابتی متعلق به F (ومستقل از x) هستند. چنین تابعی یك **تابع چند جمله‌ای برروی F** نامیده می‌شود. فرض کنیم جمع وضرب اسکالری طبق مثال۳ تعریف بشوند. دراینجا باید توجه داشت که اگر f و g دوتابع چندجمله‌ای و c در F باشد، آنگاه $f+g$ و cf هم توابعی چندجمله‌ای هستند.

مثال۵. هیأت اعداد مختلط C می‌تواند به عنوان فضایی برداری برروی هیأت اعداد حقیقی R محسوب شود. درحالت کلی‌تر، فرض کنیم F هیأت اعداد حقیقی باشد و V مجموعهٔ n تایی‌های $\alpha=(x_1, \ldots, x_n)$ که در آن x_1 ، ... ، x_n اعدادی مختلط هستند. جمع بردارها وضرب اسکالری را طبق (۲-۱) و (۲-۲) درمثال ۱ تعریف می‌کنیم. بدین طریق به یك فضای برداری برروی هیأت R دست می‌یابیم که با فضاهای C^n و R^n اختلاف بسیاردارد.

اینك به استخراج چند حکم ساده که تقریباً بلافاصله از تعریف فضای برداری نتیجه می‌شوند، می‌پردازیم. اگر c یك اسکالر و 0 بردار صفر باشد، آنگاه بنابر ۳ (پ) و ۴ (پ)

$$c0=c(0+0)=c0+c0 .$$

با افزودن $-(c0)$ به‌دو طرف این تساوی و استفاده از ۳ (ت) داریم

$$c0=0 . \qquad (۸-۲)$$

به‌طور مشابه، به‌ازای اسکالر 0 و هربردار α داریم

$$0\alpha=0 . \qquad (۹-۲)$$

اگر c یك اسکالر غیر صفر و α برداری باشد که $c\alpha=0$، آنگاه بنابر (۲-۸)، $c^{-1}(c\alpha)=0$. اما

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$c^{-1}(c\alpha)=(c^{-1}c)\alpha=1\alpha=\alpha$$

و ازاینجا، $\alpha=0$. بنابراین، می‌بینیم که اگر c یك اسکالر و α یك بردار باشد و $c\alpha=0$، آنگاه یا c اسکالر صفراست و یا α بردار صفر.

اگر α برداری دلخواه در V باشد، آنگاه

$$0=0\alpha=(1-1)\alpha=1\alpha+(-1)\alpha=\alpha+(-1)\alpha$$

و ازآن نتیجه می‌شود که

$$(-1)\alpha=-\alpha\,. \qquad (۱۰\text{-}۲)$$

سرانجام، از خواص شرکت‌پذیری و جابجایی عمل جمع برداری نتیجه می‌شود که حاصل جمع چند بردار نیز مستقل از نحوهٔ ترکیب و شرکت این بردارها درجمع است. مثلاً، اگر α_1، α_2، α_3، و α_4 بردارهایی در V باشند، آنگاه

$$(\alpha_1+\alpha_2)+(\alpha_3+\alpha_4)=[\alpha_2+(\alpha_1+\alpha_3)]+\alpha_4$$

و چنین مجموعی می‌تواند بدون ابهام به‌صورت

$$\alpha_1+\alpha_2+\alpha_3+\alpha_4$$

نوشته شود.

تعریف. بردار β از V یك **ترکیب خطی** بردارهای α_1، ...، α_n از V نامیده می‌شود، هرگاه اسکالرهایی چون c_1، ...، c_n در F وجود داشته باشند به‌طوری که

$$\beta=c_1\alpha_1+\cdots+c_n\alpha_n$$
$$=\sum_{i=1}^{n}c_i\alpha_i\,.$$

تعمیمهای دیگر خاصیت شرکت‌پذیری جمع برداری وخواص پخش‌پذیری ۴(پ) و ۴(ث) ضرب اسکالری، در ترکیبات خطی نیز به‌کار می‌روند:

$$\sum_{i=1}^{n}c_i\alpha_i+\sum_{i=1}^{n}d_i\alpha_i=\sum_{i=1}^{n}(c_i+d_i)\alpha_i$$

$$c\sum_{i=1}^{n}c_i\alpha_i=\sum_{i=1}^{n}(cc_i)\alpha_i\,.$$

بخشهای معینی از جبر خطی با هندسه ارتباطی نزدیك دارد. خود واژهٔ «فضا» مفهومی هندسی را تداعی می‌کند. همچنین است واژهٔ «بردار» نزد بیشترمردم. ضمن ادامهٔ مطالعهٔ فضاهای برداری، خواننده مشاهده خواهد کردکه بسیاری از اصطلاحات به‌طور ضمنی معنی هندسی دارند. قبل ازآنکه این بخش مقدماتی درمورد فضاهای برداری را

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پایان دهیم، به‌بررسی رابطهٔ این فضاها با هندسه، تا آنجایی‌که اقلاً منشأ نام «فضای برداری» روشن شود، می‌پردازیم. این بررسی بحثی شهودی وخلاصه است.

فضای برداری R^3 را درنظرمی‌گیریم. درهندسهٔ تحلیلی، ۳تایی‌های (x_1, x_2, x_3) از اعداد حقیقی با نقاط فضای سه‌بعدی اقلیدسی یکی گرفته می‌شوند. با این زمینه، یك بردار معمولاً به‌صورت یك پاره‌خط جهت‌دار PQ، ازیك نقطهٔ P واقع در فضا به‌نقطهٔ دیگر Q تعریف می‌شود. این مطلب به فرمولبندی دقیق ایدهٔ «پیکان» از نقطهٔ P به‌نقطهٔ Q می‌انجامد. از نحوهٔ به‌کار رفتن بردارها چنین برمی‌آید که بردار باید با طول و جهتش مشخص شود. بنابراین، دوپاره‌خط جهت‌دار با طول برابر وجهت یکسان را باید یکی گرفت.

پاره‌خط جهت‌دار PQ، از نقطهٔ $P=(x_1, x_2, x_3)$ به‌نقطهٔ $Q=(y_1, y_2, y_3)$، و پاره‌خط جهت‌دار از مبدأ $O=(0, 0, 0)$ به نقطهٔ $(y_1-x_1, y_2-x_2, y_3-x_3)$ دارای یك طول و یك جهت هستند. بعلاوه، این تنها پاره‌خط جهت‌داری است‌که ازمبدأ آغاز می‌شود و دارای طول و جهتی مساوی PQ است. بنابراین، اگر توافق شودکه تنها بردارهایی را مطرح‌کنیم‌که از مبدأ آغاز می‌شوند، به‌هرطول و هرجهت داده شده‌ای‌دقیقاً یك بردار مربوط می‌شود.

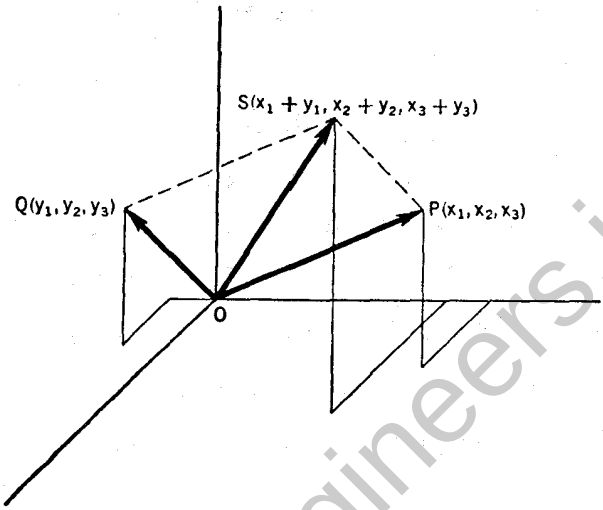
بردار OP، از مبدأ به نقطهٔ $P=(x_1, x_2, x_3)$، کاملاً با نقطهٔ P معین می‌شود؛ ازاین‌رو، می‌توان این بردار را با نقطهٔ P یکی دانست. به‌همین دلیل، در تعریف فضای برداری R^3 بردارها را به‌طور ساده با سه‌تایی‌های (x_1, x_2, x_3) تعریف‌کردیم.

با مفروض بودن دو نقطه $P=(x_1, x_2, x_3)$ و $Q=(y_1, y_2, y_3)$ تعریف‌مجموع بردارهای OP و OQ را می‌توان به‌طور هندسی بیان‌کرد. اگراین بردارها موازی نباشند، آنگاه پاره‌خطهای OP و OQ یك صفحه را مشخص می‌کنند و این دوپاره‌خط دو ضلع متوازی‌الاضلاعی را تشکیل می‌دهندکه دراین صفحه قرار دارد (ر. ك. شکل ۱). یکی از قطرهای‌این‌متوازی‌الاضلاع از O به‌یك‌نقطهٔ S امتداد می‌یابدومجموع‌دوبردار OP و OQ بنابر تعریف بردار OS گرفته می‌شود. مختصات نقطهٔ S عبارتنداز $(x_1+y_1, x_2+y_2, x_3+y_3)$؛ و ازاین‌رو، تعریف‌هندسی‌جمع برداری‌باتعریف جبری ارائه‌شده درمثال ۱ هم‌ارز است.

ضرب اسکالری تعبیرهندسی ساده‌تری دارد. اگر c عددی حقیقی باشد، آنگاه‌حاصل ضرب c و بردار OP، برداری است ازمبدأ با طولی $|c|$ برابر طول OP و جهتی‌موافق با جهت OP هرگاه $c>0$، و مخالف با جهت OP هرگاه $c<0$. حاصل این ضرب اسکالری، دقیقاً بردار OT است‌که درآن $T=(cx_1, cx_2, cx_3)$؛ و بنابراین، با تعریف جبری ارائه شده برای R^3 سازگار است.

ممکن است گاهی خواننده مفید بداندکه دربارهٔ فضاهای برداری «به‌طور هندسی بیندیشد»؛ بدین‌معنی‌که برای خود و به‌جهت تصور بهتر و نیز برانگیختن برخی ازایده‌ها به‌ترسیم شکل بپردازد. درواقع، او باید چنین کند؛ اما، هنگام رسم چنین تصاویری باید به‌خاطر داشته باشدکه چون برخورد ما با فضاهای برداری به‌صورت دستگاههای جبری

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers



شکل ۱

است، تمام اثباتهایی هم که ارائه می‌کنیم طبیعتی جبری خواهند داشت.

تمرین

۱. هرگاه F یك هیأت باشد، تحقیق کنید که F^n (به‌صورتی که در مثال ۱ تعریف شد) فضایی برداری برروی هیأت F است.

۲. هرگاه V یك فضای برداری برروی هیأت F باشد، به ازای همهٔ بردارهای α_1، α_2، α_3 و α_4 در V رابطهٔ

$$(\alpha_1+\alpha_2)+(\alpha_3+\alpha_4)=[\alpha_2+(\alpha_3+\alpha_1)]+\alpha_4$$

برقرار است.

۳. اگر C هیأت اعداد مختلط باشد، چه بردارهایی از C^3 ترکیبی خطی از بردارهای $(1, 0, -1)$، $(0, 1, 1)$، و $(1, 1, 1)$ هستند؟

۴. فرض کنید V مجموعهٔ همهٔ جفتهای (x, y) از اعداد حقیقی و F هیأت اعداد حقیقی باشد. آیا V با دو عمل تعریف شدهٔ زیر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(x, y)+(x_1, y_1)=(x+x_1, y+y_1)$$
$$c(x, y)=(cx, y)$$

فضایی برداری برروی هیأت اعداد حقیقی هست؟

۵. روی R^n دو عمل

$$\alpha\oplus\beta=\alpha-\beta$$
$$c\odot\alpha=-c\alpha$$

را تعریف می‌کنیم. اعمال سمت راست همان اعمال معمولی هستند. چه اصولی از فضاهای برداری توسط $(R^n, \oplus, \odot)$ برآورده می‌شوند؟

۶. فرض کنید V مجموعهٔ همهٔ توابع (با مقدار) مختلط f روی خط اعداد حقیقی با فرض

$$f(-t)=\overline{f(t)}$$

به‌ازای هر t در R باشد. در اینجا خط زبر نشانگر مزدوج عددی مختلط است. نشان دهید که V با دو عمل

$$(f+g)(t)=f(t)+g(t)$$
$$(cf)(t)=cf(t)$$

فضایی برداری برروی هیأت اعداد حقیقی است. تابعی در V مثال بزنید که (بامقدار) حقیقی نباشد.

۷. فرض کنید V مجموعهٔ جفتهای (x, y) ازاعداد حقیقی و F هیأت اعداد حقیقی باشد. آیا V با اعمال تعریف شدهٔ زیر

$$(x, y)+(x_1, y_1)=(x+x_1, 0)$$
$$c(x, y)=(cx, 0)$$

یك فضای برداری است؟

۲.۲. زیرفضاها

در این بخش به‌معرفی برخی از مفاهیم بنیادی مبحث فضاهای برداری می‌پردازیم.

تعریف. گیریم V فضایی برداری بر روی هیأت F باشد. یك **زیرفضای** V عبارت است از یك زیر مجموعهٔ W از V که خود با اعمال جمع برداری و ضرب اسکالری روی V، یك فضای برداری برروی F باشد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بررسی مستقیم اصول فضاهای برداری نشان می‌دهد که زیرمجموعهٔ W از V یك زیرفضاست هرگاه به‌ازای هر α و β در W بردار $\alpha+\beta$ نیز در W باشد؛ بردار ۰ در W باشد؛ به‌ازای هر α در W بردار $(-\alpha)$ در W باشد؛ و بالاخره به‌ازای هر α در W و هر اسکالر c بردار $c\alpha$ نیز در W باشد. بررسی خواص جابجایی و شرکت‌پذیری جمع برداری و خواص ۴ (الف)، (ب)، (پ)، و (ت) ضرب اسکالری لزومی ندارد؛ زیرا این خواص همان خواص اعمال روی V هستند. هنوزهم امکان ساده‌تر کردن مطالب هست.

قضیهٔ ۱. یك زیرمجموعهٔ غیرتهی W از V زیرفضایی از V است اگر و تنها اگر به‌ازای هردو بردار α و β از W و هر اسکالر c از F بردار $c\alpha+\beta$ در W باشد.

اثبات. فرض کنیم W زیرمجموعه‌ای غیرتهی از V باشد که به‌ازای همهٔ بردارهای α و β از W و همهٔ اسکالرهای c از F بردار $c\alpha+\beta$ متعلق به W باشد. چون W غیرتهی است، برداری مانند ρ در W موجود است، و ازاین‌رو، $(-1)\rho+\rho=0$ به W تعلق‌دارد. دراین صورت، اگر α برداری دلخواه از W و c اسکالری دلخواه باشد، بردار $c\alpha=c\alpha+0$ نیز در W قراردارد. بخصوص، $-\alpha=(-1)\alpha$ هم در W است. سرانجام، اگر α و β در W باشند، آنگاه $\alpha+\beta=1\alpha+\beta$ نیز در W است. بنابراین، W یك زیرفضای V است.

بعکس، اگر W زیرفضایی از V، α و β دو بردار از W، و c یك اسکالر باشد، یقیناً $c\alpha+\beta$ در W قرار دارد. □

بعضی ترجیح می‌دهند که خاصیت $c\alpha+\beta$ از قضیهٔ ۱ را به‌عنوان تعریف یك زیرفضا به‌کار برند، که البته با اصل آن اندکی تفاوت دارد. نکتهٔ مهم دراین است که اگر W زیرمجموعه‌ای غیرتهی از V باشد و به‌ازای همهٔ αها و βهای در W و همهٔ اسکالرهای c در F، بردار $c\alpha+\beta$ در W قرار بگیرد، آنگاه W (با اعمالی که از V به‌ارث می‌برد) یك فضای برداری تشکیل می‌دهد. این مطلب چندین مثال جدید از فضاهای برداری برای ما تدارك می‌بیند.

مثال ۶.

(الف) اگر V فضای برداری دلخواهی باشد، آنگاه V زیرفضایی از V است؛ زیرمجموعهٔ متشکل از بردار صفر تنها، زیرفضایی از V است که **زیرفضای صفر** V نامیده می‌شود.

(ب) در F^n، به‌ازای $n\geqslant 2$، مجموعهٔ همهٔ n تایی‌های $(x_1, x_2, \cdots, x_n)$ با شرط $x_1=0$ یك زیرفضاست؛ حال آنکه، مجموعهٔ این nتایی‌ها با شرط $x_1=1+x_2$ یك زیرفضا نیست.

(پ) فضای توابع چندجمله‌ای برروی هیأت F، زیر فضایی از فضای همهٔ توابع از F در F است.

(ت) یك ماتریس $n\times n$ (مربعی) A برروی هیأت F **متقارن** است هرگاه به‌ازای هر i و j، $A_{ij}=A_{ji}$. ماتریسهای متقارن زیرفضایی ازفضای همهٔ ماتریسهای $n\times n$ برروی

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

F را تشکیل می‌دهند.

(ث) یك ماتریس $n\times n$ (مربعی) A برروی هیأت اعداد مختلط C **هرمیتی** (یا **خودالحاقی**) است، هرگاه به‌ازای هر j و k

$$A_{jk}=\overline{A_{kj}}\,.$$

در اینجا خط زبر نمایشگر مزدوج عددی مختلط است. یك ماتریس 2×2 هرمیتی‌است اگر و تنها اگر به‌شکل

$$\begin{bmatrix} z & x+iy \\ x-iy & \omega \end{bmatrix}$$

باشدکه درآن x، y، z، و ω اعدادی حقیقی‌اند. مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای هرمیتی، زیرفضایی از فضای همهٔ ماتریسهای $n\times n$ برروی C نیست. زیرا، اگر A هرمیتی باشد درایه‌های قطری آن A_{11}، A_{22}، ...، همگی حقیقی خواهند بود؛ اما، درحالت عمومی، درایه‌های قطری iA حقیقی نیستند. ازطرف دیگر، بسادگی می‌توان تحقیق کردکه‌مجموعهٔ ماتریسهای هرمیتی مختلط $n\times n$ فضایی برداری برروی هیأت اعداد حقیقی R (بااعمال معمولی) است.

مثال ۷. فضای جواب یك دستگاه معادلات خطی همگن. گیریم A یك ماتریس $m\times n$ برروی هیأت F باشد. در این صورت، مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $n\times 1$ (ستونی) مانند X برروی F به‌طوری‌که $AX=0$، زیرفضایی از فضای همهٔ ماتریسهای $n\times 1$ برروی F است. برای اثبات این موضوع، باید نشان دهیم وقتی‌که $AX=0$، $AY=0$، و c اسکالری دلخواه از F باشد، $A(cX+Y)=0$. این مطلب بیدرنگ از مطلب کلی زیر نتیجه می‌شود.

لم. اگر A ماتریسی $m\times n$ برروی F باشد، و B و C دو ماتریس $n\times p$ بر روی F باشند، آنگاه به‌ازای هراسکالر d در F

$$A(dB+C)=d(AB)+AC. \qquad (۱۱\text{-}۲)$$

اثبات.

$$\begin{aligned}[A(dB+C)]_{ij}&=\sum_k A_{ik}(dB+C)_{kj}\\ &=\sum_k (dA_{ik}B_{kj}+A_{ik}C_{kj})\\ &=d\sum_k A_{ik}B_{kj}+\sum_k A_{ik}C_{kj}\\ &=d(AB)_{ij}+(AC)_{ij}\\ &=[d(AB)+AC]_{ij}\,.\ \square\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

به‌طورمشابه، می‌توان نشان داد که به‌شرط تعریف‌شدن حاصل‌جمعها وحاصل‌ضربهای ماتریسی، $(dB+C)A=d(BA)+CA$.

قضیهٔ ۲. گیریم V فضایی برداری برروی هیأت F باشد. اشتراك هـردسته از زیرفضاهای V زیرفضایی از V است.

اثبات. فرض کنیم $\{W_a\}$ دسته‌ای از زیرفضاهای V، و $W=\bigcap_a W_a$ اشتراك آنها باشد. توجه دارید که W به‌عنوان مجموعهٔ همهٔ عناصر متعلق به‌همهٔ W_aها تعریف می‌شود (ر. ك. ضمیمه). چون هر W_a زیرفضاست، شامل بردار صفرهم هست. بنابراین، بردارصفر در W است، و از این‌رو W غیرتهی است. گیریم α و β دو بردار در W و c یك اسکالر باشد. بنابرتعریف W، هم α وهم β به‌همهٔ W_aها تعلق دارند، وچون هر W_a زیرفضاست، بردار $(c\alpha+\beta)$ درهمهٔ W_aها قرار دارد. بنابراین، $(c\alpha+\beta)$ نیـز در W است و بنابر قضیهٔ ۱، W یك زیرفضای V است. □

از قضیهٔ ۲ نتیجه می‌شود که اگر S مجموعه‌ای دلخواه از بردارهای V باشد، آنگاه کوچکترین زیرفضایی از V که شامل S باشد هم وجود دارد؛ یعنی زیرفضایی از V وجود دارد که شامل S است و خود مشمول هرزیرفضای دیگر دربردارندهٔ S.

تعریف. گیریم S مجموعه‌ای از بردارهای فضای برداری V باشد. **زیرفضای پدیدآمده توسط S**، بنابر تعریف، عبارت است ازاشتراك W از همهٔ زیرفضاهای V که شامل S باشند. هنگامی که S مجموعه‌ای متناهی ازبردارها باشد، یعنی $S=\{\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n\}$، W **را زیرفضای پدیدآمده توسط بردارهای** $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n$ نیز می‌نامیم.

قضیهٔ ۳. زیرفضای پدید آمده توسط یك زیرمجموعهٔ غیرتهی S از فضای برداری V عبارت است از مجموعهٔ همهٔ ترکیبات خطی بردارهای S.

اثبات. گیریم W زیرفضای پدید آمده توسط S باشد. دراین صورت، هرترکیب خطی

$$\alpha=x_1\alpha_1+x_2\alpha_2+\cdots+x_m\alpha_m$$

ازبردارهای α_1، α_2، $\cdots$، α_m در S، مسلماً در W است. بنابراین، W شامل L، مجموعهٔ همهٔ ترکیبات خطی بردارهای واقع در S، است. از طرف دیگر، مجموعهٔ L شامل S و غیرتهی است. اگر α و β متعلق به L باشند، آنگاه α یك ترکیب خطی

$$\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_m\alpha_m$$

از بردارهای α_i در S، و β یك ترکیب خطی

$$\beta=y_1\beta_1+\cdots+y_n\beta_n$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

از بردارهای β_j در S است. حال، به‌ازای هر اسکالر c

$$c\alpha+\beta=\sum_{i=1}^{m}(cx_i)\alpha_i+\sum_{j=1}^{n}y_j\beta_j\,.$$

از این‌رو، $c\alpha+\beta$ به L تعلق دارد و L یك زیرفضای V است.

تا اینجا نشان داده‌ایم که L زیرفضایی است از V شامل S و همچنین نشان داده‌ایم هرزیر فضایی که شامل S باشد شامل L نیزهست. بنابراین، نتیجه می‌گیریم که L اشتراك همهٔ زیرفضاهای شامل S است؛ یعنی L زیرفضای پدید آمده توسط مجموعهٔ S است. □

تعریف. اگر S_1، S_2، ...، S_k زیرمجموعه‌هایی‌ازفضای برداری V باشند، مجموعهٔ همهٔ حاصل‌جمعهای

$$\alpha_1+\alpha_2+\cdots+\alpha_k$$

از بردارهای α_i در S_i، مجموع زیرمجموعه‌های S_1، S_2، ...، S_k نام دارد و با

$$S_1+S_2+\cdots+S_k$$

یا

$$\sum_{i=1}^{k}S_i$$

نشان داده می‌شود.

اگر W_1، W_2، ...، W_k زیرفضاهایی از V باشند، بسادگی دیده می‌شود که مجموع

$$W=W_1+W_2+\cdots+W_k$$

یك زیرفضای V است که شامل هریك از زیرفضاهای W_i است.همچنان که دراثبات قضیهٔ ۳ آمده است، از این مطلب نتیجه می‌شود که W زیرفضای پدیدآمده توسط اجتماع W_1، W_2، ...، W_k است.

مثال ۸. گیریم F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط باشد و

$$\alpha_1=(1,\ 2,\ 0,\ 3,\ 0)$$
$$\alpha_2=(0,\ 0,\ 1,\ 4,\ 0)$$
$$\alpha_3=(0,\ 0,\ 0,\ 0,\ 1).$$

بنابرقضیهٔ ۳ بردار α در زیرفضای W پدیدآمده توسط α_1، α_2، و α_3 از فضای F^5 قرار دارد اگر و تنها اگر اسکالرهایی مانند c_1، c_2، و c_3 در F وجود داشته باشند به‌طوری که

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha = c_1\alpha_1 + c_2\alpha_2 + c_3\alpha_3 .$$

از این‌رو، W متشکل است از همهٔ بردارهای به‌صورت

$$\alpha = (c_1,\ 2c_1,\ c_2,\ 3c_1 + 4c_2,\ c_3)$$

که در آن c_1، c_2، و c_3 اسکالرهایی دلخواه از F می‌باشند. به‌عبارت دیگر، می‌توان W را به‌عنوان مجموعهٔ همهٔ ۵تایی‌های

$$\alpha = (x_1,\ x_2,\ x_3,\ x_4,\ x_5)$$

که در آن x_iها در F هستند و

$$x_2 = 2x_1$$

$$x_4 = 3x_1 + 4x_3$$

توصیف کرد. بدین‌نحو $(-3,\ -6,\ 1,\ -5,\ 2)$ در W قرار دارد، لیکن $(2,\ 4,\ 6,\ 7,\ 8)$ در W نیست.

مثال ۹. گیریم F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط C و V فضای برداری همهٔ ماتریسهای 2×2 بر روی F باشد. فرض کنیم W_1 زیرمجموعه‌ای است از V متشکل از همهٔ ماتریسهای به‌صورت

$$\begin{bmatrix} x & y \\ z & 0 \end{bmatrix}$$

که در آن x، y و z اسکالرهای دلخواهی از F هستند. سرانجام، فرض کنیم W_2 زیرفضایی از V باشد متشکل از همهٔ ماتریسهای به‌صورت

$$\begin{bmatrix} x & 0 \\ 0 & y \end{bmatrix}$$

که در آن x و y اسکالرهای دلخواهی از F هستند. W_1 و W_2 دو زیرفضا از V هستند. همچنین

$$V = W_1 + W_2 .$$

زیرا،

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & d \end{bmatrix}.$$

زیرفضای $W_1 \cap W_2$ متشکل از همهٔ ماتریسهای به‌صورت

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} x & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

است.

مثال ۱۰. گیریم A ماتریسی $m \times n$ بر روی هیأت F باشد. **بردارهای سطری** ماتریس A بردارهایی در F^n هستند که با $\alpha_i = (A_{i1}, \cdots, A_{in})$، $i = 1, 2, \cdots, m$، به‌دست می‌آیند. زیرفضایی از F^n که توسط بردارهای سطری A پدید می‌آید **فضای سطری** ماتریس A نامیده می‌شود. زیرفضایی که در مثال ۸ درنظر گرفته شد، فضای سطری ماتریس

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

است. این زیرفضا، فضای سطری ماتریس

$$B = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ -4 & -8 & 1 & -8 & 0 \end{vmatrix}$$

نیز هست.

مثال ۱۱. فرض کنیم V فضای همهٔ توابع چندجمله‌ای بر روی هیأت F باشد. گیریم S زیرمجموعه‌ای از V متشکل از توابع چندجمله‌ای f_0، f_1، f_2، $\cdots$ با تعریف

$$f_n(x) = x^n, \quad n = 0, 1, 2, \cdots$$

باشد. در این صورت، V زیرفضای پدیدآمده توسط مجموعهٔ S است.

تمرین

۱. کدامیک از مجموعه‌های زیرمتشکل از بردارهای $\alpha = (a_1, \cdots, a_n)$ در R^n زیرفضایی از R^n $(n \geqslant 3)$ است؟

(الف) مجموعهٔ همهٔ αها به‌طوری که $a_1 \geqslant 0$؛

(ب) مجموعهٔ همهٔ αها با شرط $a_1 + 3a_2 = a_3$؛

(پ) مجموعهٔ همهٔ αها به‌طوری که $a_1^2 = a_2$؛

(ت) مجموعهٔ همهٔ αها با شرط $a_1 a_2 = 0$؛

(ث) مجموعهٔ همهٔ αها به‌طوری که a_2 گویا باشد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۲. گیریم V فضای برداری (حقیقی) همهٔ توابع f از R در R باشد. کدامیك ازمجموعه‌های توابع زیر، زیرفضایی از V است؟

(الف) همهٔ fهایی که برای آنها $f(x^2)=f(x)^2$؛

(ب) همهٔ fهای با شرط $f(0)=f(1)$؛

(پ) همهٔ fهایی که برای آنها $f(3)=1+f(-5)$؛

(ت) همهٔ fهای با شرط $f(-1)=0$؛

(ث) همهٔ fهایی که پیوسته هستند.

۳. آیا بردار $(3, -1, 0, -1)$ در زیرفضای پدید آمده توسط بردارهای $(2, -1, 3, 2)$، $(-1, 1, 1, -3)$، و $(1, 1, 9, -5)$ از فضای R^5 قراردارد؟

۴. گیریم W مجموعهٔ همهٔ $(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)$ها در R^5 باشد که در دستگاه

$$2x_1 - x_2 + \frac{4}{3}x_3 - x_4 = 0$$

$$x_1 + \frac{3}{2}x_3 - x_5 = 0$$

$$9x_1 - 3x_2 + 6x_3 - 3x_4 - 3x_5 = 0$$

صدق می‌کنند. مجموعه‌ای متشکل از چندبردار بیابید که W را پدید آورد.

۵. فرض کنید f یك هیأت و n عدد صحیح مثبتی باشد $(n \geqslant 2)$. گیریم V فضای برداری همهٔ ماتریسهای $n \times n$ برروی F باشد. کدامیك از مجموعه‌های زیرین از ماتریسهای A در V زیرفضایی از V است؟

(الف) همهٔ ماتریسهای معکوس‌پذیر A؛

(ب) همهٔ ماتریسهای معکوس‌ناپذیر A؛

(پ) همهٔ Aها با شرط $AB=BA$؛ که دراینجا B یك ماتریس ثابت در V است؛

(ت) همهٔ ماتریسهای A به‌طوری که $A^2=A$.

۶. (الف) ثابت کنید که زیرفضاهای R^1 فقط R^1 و زیرفضای صفرهستند.

(ب) ثابت کنید که هرزیرفضای R^2 یا خود R^2 است یا زیرفضای صفراست ویا متشکل از همهٔ مضربهای اسکالری یك بردار ثابت در R^2 است. (زیرفضای نوع آخر، به‌طور شهودی، خط راستی است که از مبدأ می‌گذرد.)

(پ) آیا می‌توانید زیرفضاهای R^3 را توصیف کنید؟

۷. فرض کنید W_1 و W_2 دو زیر فضا از یك فضای برداری V، و نیز اجتماع (دومجموعهٔ)

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

W_1 و W_2 یك زیرفضای آن باشد. ثابت کنید که یکی از دو زیرفضای W_i شامل دیگری است.

۸. فرض کنید V فضای برداری همهٔ توابع از R در R باشد. فرض کنید V_e زیرمجموعهٔ توابع زوج باشد، یعنی توابعی مانند f به قسمی که $f(-x)=f(x)$؛ و V_o زیر مجموعهٔ توابع فردباشد، یعنی توابعی مانند f به‌قسمی که $f(-x)=-f(x)$.

(الف) ثابت کنید V_e و V_o زیرفضاهای V هستند؛

(ب) ثابت کنید $V_e+V_o=V$؛

(پ) ثابت کنید $V_e\cap V_o=\{0\}$.

۹. فرض کنید W_1 و W_2 دو زیرفضای یك فضای برداری V با شرایط $W_1+W_2=V$ و $W_1\cap W_2=\{0\}$ باشند. ثابت کنید به‌ازای هر بردار α در V، برداریکتای α_1 در W_1 وبردار یکتای α_2 در W_2 وجود دارد به طوری که $\alpha=\alpha_1+\alpha_2$.

۳.۲. پایه و بعد

اکنون، به امرمهم تخصیص بعد به فضاهای برداری معینی‌می‌پردازیم. هرچند معمولا «بعد» را مقوله‌ای هندسی تلقی می‌کنیم، با این وجود باید تعریف جبری مناسبی برای بعد یك فضای برداری بیابیم. این مهم از طریق مفهوم پایه برای فضا انجام می‌گیرد.

تعریف. گیریم V فضایی برداری برروی F باشد. یك زیرمجموعهٔ S از V **وابسته خطی** (یا به طور ساده **وابسته**) نامیده می‌شود هرگاه بردار هایی متمایز مانند α_1 ، α_2 ، ... ، α_n در S و اسکالرهایی مانند c_1 ، c_2 ، ... ، c_n که همگی صفرنباشند در F یافت شود، به طوری‌که

$$c_1\alpha_1+c_2\alpha_2+\cdots+c_n\alpha_n=0.$$

مجموعه‌ای که وابستهٔ خطی نباشد **مستقل خطی** (یا دارای استقلال خطی) نام دارد. اگر مجموعهٔ S تنها شامل تعدادی متناهی بردار $\alpha_1,\alpha_2,\ldots,\alpha_n$ باشد،گاهی به جای اینکه بگوییم S وابسته (یا مستقل) خطی است می‌گوییم $\alpha_1,\alpha_2,\ldots,\alpha_n$ وابسته (یا مستقل) خطی هستند.

نکات زیرپی‌آمدهای سادهٔ این تعریف هستند.

۱. هرمجموعه‌که شامل یك مجموعهٔ وابسته خطی باشد خود وابستهٔ خطی است.

۲. هرزیر مجموعهٔ یك مجموعهٔ مستقل خطی، مجموعه‌ای است مستقل خطی.

۳. هرمجموعه‌ای‌که شامل بردار ۰ باشد وابستهٔ خطی است؛ زیرا $1.0=0$.

۴. مجموعهٔ S ازبردارها، مستقل خطی است اگر وتنها اگر هرزیرمجموعهٔ متناهی S مستقل خطی باشد؛ یعنی، اگر وتنها اگر به ازای هرچند بردار متمایز $\alpha_1,\ldots,\alpha_n$ از

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

S ، تساوی $c_1\alpha_1+\cdots+c_n\alpha_n=0$ ایجاب کند که همهٔ c_i ها صفر هستند.

تعریف. گیریم V فضایی برداری باشد . یك پایه برای V مجموعه‌ای مستقل خطی ازبردارهای V است که فضای V را پدیدآورد. فضای V دارای (یا با) بعد متناهی است هرگاه یك پایهٔ متناهی داشته باشد.

مثال۱۲. فرض کنیم F زیرهیأتی ازاعداد مختلط باشد. بردارهای

$$\alpha_1=(3,0,-3)$$
$$\alpha_2=(-1,1,2)$$
$$\alpha_3=(4,2,-2)$$
$$\alpha_4=(2,1,1)$$

از F^3 وابستهٔ خطی هستند؛ زیرا

$$2\alpha_1+2\alpha_2-\alpha_3+0.\alpha_4=0.$$

بردارهای

$$\epsilon_1=(1,0,0)$$
$$\epsilon_2=(0,1,0)$$
$$\epsilon_3=(0,0,1)$$

مستقل خطی هستند.

مثال۱۳. فرض کنیم F یك هیأت و S زیرمجموعه‌ای از F^n متشکل ازبردارهای $\epsilon_1,\epsilon_2,\cdots,\epsilon_n$ با تعریف

$$\epsilon_1=(1,0,0,\cdots,0)$$
$$\epsilon_2=(0,1,0,\cdots,0)$$
$$\cdot\quad\cdot\quad\cdot\quad\cdot\quad\cdot$$
$$\epsilon_n=(0,0,0,\cdots,1)$$

باشد. x_1 ، x_2 ، $\cdots$ ، x_n را اسکالرهایی در F می‌گیریم وقرار می‌دهیم

$$\alpha=x_1\epsilon_1+x_2\epsilon_2+\cdots+x_n\epsilon_n.$$

دراین صورت،

$$\alpha=(x_1,x_2,\cdots,x_n). \qquad (۱۲-۲)$$

این مطلب نشان می‌دهد که $\epsilon_1,\cdots,\epsilon_n$ فضای F^n را پدید می‌آورند. چون $\alpha=0$ اگر و تنها اگر $x_1=x_2=\cdots=x_n=0$ ، بردارهای $\epsilon_1,\epsilon_2,\cdots,\epsilon_n$ مستقل خطی هستند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

در نتیجه، مجموعهٔ $S=\{\epsilon_1,\epsilon_2,\cdots,\epsilon_n\}$ پایه‌ای برای F^n است. این پایهٔ خاص را **پایه استاندارد** F^n می‌نامیم.

مثال ۱۴. گیریم P یک ماتریس $n\times n$ معکوس‌پذیر بر روی هیأت F باشد. در اینصورت، ستونهای P؛ یعنی، P_1، P_2، $\cdots$، P_n پایه‌ای برای فضاهای ماتریسهای ستونی $F^{n\times 1}$ تشکیل می‌دهند. دلیل این مطلب به شرح زیراست. اگر X ماتریسی ستونی باشد، آنگاه

$$PX=x_1P_1+\cdots+x_nP_n.$$

حال چون $PX=0$ تنها دارای جواب بدیهی $X=0$ است، نتیجه می‌گیریم که مجموعهٔ $\{P_1,\cdots,P_n\}$ مستقل خطی است. اما، چرا این مجموعه $F^{n\times 1}$ را پدید می‌آورد؟ فرض کنیم Y ماتریس ستونی دلخواهی باشد. اگر بگیریم $X=P^{-1}Y$، آنگاه $Y=PX$ یا

$$Y=x_1P_1+\cdots+x_nP_n.$$

ازاین‌رو، $\{P_1,\cdots,P_n\}$ پایه‌ای برای $F^{n\times 1}$ است.

مثال ۱۵. گیریم A ماتریسی $m\times n$ و S فضای جواب دستگاه همگن $AX=0$ باشد (مثال ۷). فرض کنیم R یک ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی هم‌ارز با A باشد. دراین‌صورت، S فضای جواب دستگاه $RX=0$ نیزهست. اگر R دارای r سطر غیرصفر باشد، آنگاه دستگاه معادلات $RX=0$ بوضوح r تا ازمجهولهای x_1، $\cdots$، x_n را برحسب $(n-r)$ مجهول باقیماندهٔ x_j بیان می‌کند. فرض کنیم درایه‌های غیرصفر مقدم سطرهای غیرصفردر ستونهای k_1، $\cdots$، k_r قرار گیرند. اگر j مجموعهٔ متشکل از $(n-r)$ نمایهٔ غیر از k_1، $\cdots$، k_r باشد:

$$J=\{1,\cdots,n\}-\{k_1,\cdots,k_r\}$$

آنگاه، دستگاه $RX=0$ به صورت

$$\begin{aligned} x_{k_1}+\sum_J c_{1j}x_j&=0\\ \vdots\qquad\quad &\vdots\\ x_{k_r}+\sum_J c_{rj}x_j&=0 \end{aligned}$$

است که در آن c_{ij} ها اسکالرهای معینی هستند. همهٔ جوابها با تخصیص مقادیری (دلخواه) به x_j هایی که نمایهٔ j آنها در J قراردارد، وسپس محاسبهٔ مقادیر متناظر x_{k_1}، $\cdots$، x_{k_r} به دست می‌آیند. به ازای هر j در J، گیریم E_j جوابی باشد که از قرار دادن $x_j=1$ و $x_i=0$ به‌ازای همهٔ iهای دیگر واقع در J، به‌دست‌می‌آید. ادعا می‌کنیم که $(n-r)$ بردار E_j، j در J، پایه‌ای برای فضای جواب تشکیل می‌دهند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چون ماتریس ستونی E_j در سطر jام دارای درایهٔ ۱ و در سطرهای نمایه‌گذاری‌شده توسط عناصر دیگر J دارای درایهٔ صفر است، استدلال مثال۱۳ نشان می‌دهد که مجموعهٔ این بردارها مستقل خطی است. به دلیل زیر، این مجموعه فضای جواب را پدید می‌آورد. اگرماتریس ستونی T با درایه‌های $t_1, \cdots, t_n$ درفضای جواب باشد، ماتریس

$$N = \sum_J t_j E_j$$

نیز درفضای جواب قراردارد وجوابی است که به ازای هر j در J، $x_j = t_j$. جوابی با این خاصیت، یکتاست؛ ازاین رو، $N = T$ و T درفضای پدیدآمده توسط بردارهای E_j قراردارد.

مثال۱۶. اکنون مثالی از یك پایهٔ نامتناهی می‌آوریم. گیریم F زیرهیأتی ازهیأت اعداد مختلط و V فضای توابع چندجمله‌ای برروی F باشد. یادآوری می‌کنیم که این توابع، توابعی از F در F هستند که قاعده‌ای به‌صورت

$$f(x) = c_0 + c_1 x + \cdots + c_n x^n$$

دارند. فرض کنیم $f_k(x) = x^k$ و $k = 0, 1, 2, \cdots$ مجموعهٔ (نامتناهی) $\{f_0, f_1, f_2, \cdots\}$ پایه‌ای برای V است. این مجموعه بوضوح V را پدید می‌آورد؛ زیرا تابع f (بالا) عبارت است از

$$f = c_0 f_0 + c_1 f_1 + \cdots + c_n f_n.$$

خواننده باید متوجه باشد که این فرمول در واقع تکراری از تعریف تابع چند جمله‌ای است؛ یعنی، تابع f از F در F، یك تابع چند جمله‌ای است اگر و تنها اگر یك عدد صحیح n و اسکالرهایی مانند $c_0, \cdots, c_n$ وجود داشته باشند به طوری که $f = c_0 f_0 + \cdots + c_n f_n$. چرا این توابع مستقل‌اند؟ نشان دادن اینکه مجموعهٔ $\{f_0, f_1, f_2, \cdots\}$ مستقل خطی است به‌معنی نشان دادن این است که هر زیرمجموعهٔ متناهی آن مستقل خطی است. پس، کافی است نشان دهیم به‌ازای هر n مجموعهٔ $\{f_0, \cdots, f_n\}$ مستقل خطی است. فرض کنیم

$$c_0 f_0 + \cdots + c_n f_n = 0.$$

این بدان معنی است که به‌ازای هر x در F

$$c_0 + c_1 x + \cdots + c_n x^n = 0;$$

به‌بیان دیگر، هر x در F یك ریشهٔ چند جمله‌ای $f(x) = c_0 + c_1 x + \cdots + c_n x^n$ است. فرض می‌کنیم خواننده بداند که یك چند جمله‌ای از درجهٔ n با ضرایب مختلط نمی‌تواند بیش از n ریشهٔ متمایز داشته باشد. در این صورت، نتیجه می‌گیریم که $c_0 = c_1 = \cdots = c_n = 0$.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تا اینجا یك پایهٔ نامتناهی برای V ارائه‌کرده‌ایم. آیا این بدان معنی است که V دارای بعد متناهی نیست؟ در واقع این طور است؛ ولی، این نتیجه‌ای فوری از تعریف نیست؛ زیرا، تا جایی که ما می‌دانیم ممکن است V دارای پایهٔ متناهی نیز باشد. این امکان بسادگی قابل رفع است. (در قضیهٔ بعد این مطلب را در حالت عمومی مرتفع می‌کنیم.) فرض کنیم تعدادی متناهی تابع چند جمله‌ای g_1، ...، g_r داشته باشیم. مسلماً بین توانهایی از x که در $g_1(x)$، ...، $g_r(x)$ (با ضریب غیرصفر) ظاهرمی‌شوند، بزرگترینی وجود دارد. اگر این توان k باشد، به‌طور قطع $f_{k+1}(x)=x^{k+1}$ درپدید-آمدهٔ خطی g_1، ...، g_r قرار ندارد. بنابراین، V با بعد متناهی نیست.

اینك بپردازیم به‌آخرین نکته در مورد این مثال. پایه‌های نامتناهی ربطی به «ترکیبات خطی نامتناهی» ندارند. خواننده‌ای که قویاً احساس کند بین رشتهٔ توانی

$$\sum_{k=0}^{\infty} c_k x^k$$

و این مثال ربطی وجود دارد، بهتر است مجدداً و با دقت این مثال را مطالعه کند. اگر این توصیه گشایشی ایجاد نکرد بهتر است از این پس در پی محدودکردن توجه خود به فضاهای با بعد متناهی باشد.

قضیهٔ ۴. فرض کنید V فضای برداری پدیدآمده توسط مجموعهٔ متناهی متشکل از بردارهای β_1، β_2، ...، β_m باشد. در این صورت، هر مجموعهٔ مستقل از بردارهای V متناهی است و بیش از m عنصر ندارد.

اثبات. برای اثبات قضیه‌کافی است نشان دهیم که هر زیر مجموعهٔ S از V که شامل بیش از m بردار باشد، وابستهٔ خطی است. گیریم S چنین مجموعه‌ای باشد. پس، در S، n بردار متمایز α_1، α_2، ...، α_n با شرط $n>m$ وجود دارد. چون β_1، ...، β_m فضای V را پدید می‌آورند، اسکالرهایی مانند A_{ij} در F یافت می‌شوند به‌طوری که

$$\alpha_j=\sum_{i=1}^{m} A_{ij}\beta_i.$$

به‌ازای هر n اسکالر دلخواه x_1، x_2، ...، x_n داریم:

$$\begin{aligned} x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n &= \sum_{j=1}^{n} x_j\alpha_j \\ &= \sum_{j=1}^{n} x_j \sum_{i=1}^{m} A_{ij}\beta_i \\ &= \sum_{j=1}^{n}\sum_{i=1}^{m} (A_{ij}x_j)\beta_i \\ &= \sum_{i=1}^{m}\Big(\sum_{j=1}^{n} A_{ij}x_j\Big)\beta_i. \end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چون $n>m$، قضیهٔ ۶ از فصل ۱ ایجاب می‌کند که اسکالرهایی مانند $x_1, x_2, \cdots, x_n$ که همگی ۰ نیستند، وجود داشته باشند به‌طوری که

$$\sum_{j=1}^{n} A_{ij}x_j = 0, \qquad 1 \leqslant i \leqslant m.$$

از این‌رو، $x_1\alpha_1 + x_2\alpha_2 + \cdots + x_n\alpha_n = 0$. این نشان می‌دهد که مجموعهٔ S وابستهٔ خطی است. □

نتیجه ۱. اگر V یك فضای برداری با بعد متناهی باشد، آنگاه هر دو پایه از V به‌تعداد مساوی (و متناهی) عضو دارند.

اثبات. چون V با بعد متناهی است، دارای یك پایهٔ متناهی

$$\{\beta_1, \beta_2, \cdots \beta_m\}$$

است. بنابر قضیهٔ ۴، هر پایهٔ V، متناهی است و بیش از m عضو ندارد. پس، اگر $\{\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n\}$ یك پایه باشد، آنگاه $n \leqslant m$. با برهانی مشابه، $n \geqslant m$ و بنابراین، $m=n$. □

این نتیجه به‌ما اجازه می‌دهد که **بعد** یك فضای برداری با بعد متناهی را به‌عنوان تعداد اعضای هر یك از پایه‌های آن تعریف کنیم. بعد یك فضای برداری با بعد متناهی V را با $\dim V$ یا بعد(V) نشان می‌دهیم. بنابراین مطلب قضیهٔ ۴ را به‌صورت زیر باز گو می‌کنیم.

نتیجهٔ ۲. فرض کنیم V یك فضای برداری با بعد متناهی باشد، و بعد $(V) = n$. در این صورت

(الف) هر زیر مجموعهٔ V که شامل بیش از n بردار باشد وابستهٔ خطی است.

(ب) هیچ زیر مجموعه‌ای از V که کمتر از n بردار داشته باشد نمی‌تواند V را پدید آورد.

مثال ۱۷. اگر F یك هیأت باشد، بعد F^n برابر n است؛ زیرا، پایهٔ استاندهٔ F^n شامل n بردار است. بعد فضای ماتریسی $F^{m\times m}$ برابر mn است. این مطلب در مقایسه با حالت F^n باید روشن باشد، چراکه mn ماتریسی که در مکان i, j خود درایهٔ ۱ و در مکانهای دیگر درایهٔ صفر دارند، تشکیل پایه‌ای برای $F^{m\times n}$ می‌دهند. اگر A ماتریسی $m \times n$ باشد، آنگاه بعد فضای جواب A برابر $n-r$ است؛ که در آن r تعداد سطرهای غیر صفر یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی است که هم‌ارز سطری A باشد. به‌مثال ۱۵ رجوع شود.

اگر V فضای برداری دلخواهی بر**روی** F باشد زیرفضای صفر V توسط بردار ۰

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پدید می‌آید، ولی مجموعهٔ $\{o\}$ یك پایه نیست ، زیرا وابستهٔ خطی است. بدین دلیل، توافق می‌کنیم که زیرفضای صفر دارای بعد o باشد. همچنین با اثبات این مطلب که مجموعهٔ تهی یك پایه برای زیرفضای صفر است، می‌توانیم به‌همان نتیجه برسیم. مجموعهٔ تهی،فضای $\{o\}$ را پدید می‌آورد؛ زیرا اشتراك همهٔ زیرفضاهای شامل مجموعهٔ تهی برابر $\{o\}$ است، و بعلاوه مجموعهٔ تهی مستقل خطی است، چرا که شامل هیچ برداری نیست.

لم. فرض کنیم S یك زیر مجموعهٔ مستقل خطی از فضای برداری V باشد و بردار β از V در زیرفضای پدیدآمده توسط S نباشد. دراین صورت، مجموعهٔ حاصل از الحاق β به S مستقل خطی است.

اثبات. فرض کنیم $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ بردارهای متمایزی از S باشند و

$$C_1\alpha_1 + \cdots C_m\alpha_m + b\beta = o$$

آنگاه $b = o$؛ زیرا در غیر این صورت

$$\beta = \left(-\frac{c_1}{b}\right)\alpha_1 + \cdots + \left(-\frac{c_m}{b}\right)\alpha_m.$$

و β درزیرفضای پدیدآمده توسط S قرارمی‌گیرد. ازاین‌رو، $c_1\alpha_1 + \cdots + c_m\alpha_m = o$ و چون S مستقل خطی است همهٔ c_iها صفرند. □

قضیهٔ ۵. اگر W زیر فضایی از یك فضای با بعد متناهی V باشد ، هر زیر مجموعهٔ مستقل خطی از W متناهی است و قسمتی از یك پایهٔ (متناهی) W است.

اثبات. فرض کنیم S_o یك زیرمجموعهٔ مستقل خطی W باشد. اگرزیرمجموعهٔ مستقل خطی S از W شامل S_o باشد، آنگاه S نیز یك زیر مجموعهٔ مستقل خطی V است؛ حال چون V با بعد متناهی است، S شامل بیش از $\dim V$ عنصر نیست.

به‌طریق زیر، S_o را به‌پایه‌ای برای W گسترش می‌دهیم. اگر S_o فضای W را پدیدآورد، آنگاه S_o یك پایهٔ W است وکار تمام است. هرگاه S_o فضای W را پدید نیاورد، لم قبل را برای یافتن یك بردار β_1 در W به‌طوری‌که مجموعهٔ $S_1 = S_o U\{\beta_1\}$ مستقل خطی باشد به‌کار می‌گیریم. اگر S_1 فضای W را پدیدآورد، مراد حاصل است. درغیراین‌صورت، لم‌را برای‌دست‌یافتن به‌یك بردار β_2 در W به‌طوری‌که $S_2 = S_1 U\{\beta_2\}$ مستقل خطی باشد به‌کارمی‌بندیم. اگر به‌همین‌طریق ادامه دهیم، آنگاه (طی حداکثر $\dim V$ مرحله) به‌مجموعهٔ

$$S_m = S_o U\{\beta_1, \cdots, \beta_m\}$$

می‌رسیم که پایه‌ای برای W است. □

نتیجهٔ ۱. اگر W زیرفضایی سره از فضای برداری V با بعد متناهی باشد، آنگاه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

W با بعد متناهی است و $\dim W < \dim V$.

اثبات. می‌توانیم فرض کنیم W شامل بردار $\alpha \neq 0$ باشد. بنابر قضیهٔ ۵ و اثبات آن، پایه‌ای برای W شامل α وجود دارد که حاوی بیش از $\dim V$ عنصر نیست؛ از این‌رو، W با بعد متناهی است و $\dim W \leqslant \dim V$. چون W زیرفضای سره‌ای از V است، یك بردار β در V وجود دارد که در W نیست. با الحاق β به‌هر پایهٔ W، یك زیرمجموعهٔ مستقل خطی از V به‌دست می‌آوریم. پس، $\dim W < \dim V$. □

نتیجهٔ ۲. در هرفضای برداری با بعد متناهی، هرمجموعهٔ غیرتهی مستقل خطی از بردارها بخشی از یك پایه است.

نتیجهٔ ۳. فرض کنیم A ماتریسی $n \times n$ برروی هیأت F باشد و بردارهای سطری A یك مجموعه مستقل خطی ازبردارهای F^n را تشکیل دهند. دراین صورت، A معکوس‌پذیر است.

اثبات. فرض کنیم $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n$ بردارهای سطری A و W زیرفضای پدید‌آمده توسط $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n$ ازفضای F^n باشد. چون $\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n$ مستقل‌هستند، بعد W برابر n است. حال، نتیجهٔ ۱ نشان می‌دهد که $W = F^n$، از این‌رو، در F اسکالرهایی چون B_{ij} وجود دارند که

$$\epsilon_i = \sum_{j=1}^{n} B_{ij}\alpha_j, \qquad 1 \leqslant i \leqslant n.$$

در اینجا $\{\epsilon_1, \epsilon_2, \cdots, \epsilon_n\}$ پایه استاندهٔ F^n است. از این‌رو، برای ماتریس B با درایه‌های B_{ij} داریم

$$BA = I. \ \square$$

قضیهٔ ۶. اگر W_1 و W_2 دو زیرفضای با بعد متناهی از فضای برداری V باشند، آنگاه $W_1 + W_2$ با بعد متناهی است و

$$\text{بعد}\,(W_1 + W_2) = \text{بعد}\,(W_1) + \text{بعد}\,(W_2) - \text{بعد}\,(W_1 \cap W_2).$$

اثبات. بنابرقضیهٔ ۵ و نتیجه‌های آن، فضای $W_1 \cap W_2$ یك پایهٔ متناهی $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k\}$ دارد که خود بخشی از یك پایهٔ

$$\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k, \beta_1, \cdots, \beta_m\}$$

برای W_1 و نیز بخشی از یك پایهٔ

$$\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k, \gamma_1, \cdots, \gamma_n\}$$

برای W_2 است. زیرفضای $W_1 + W_2$ توسط بردارهای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha_1, \cdots, \alpha_k, \quad \beta_1, \cdots, \beta_m, \quad \gamma_1, \cdots, \gamma_n$$

پدید می‌آید و این بردارها یك مجموعهٔ مستقل خطی تشکیل می‌دهند. زیرا، فرض کنیم

$$\Sigma x_i\alpha_i + \Sigma y_j\beta_j + \Sigma z_r\gamma_r = 0.$$

آنگاه،

$$-\Sigma z_r\gamma_r = \Sigma x_i\alpha_i + \Sigma y_j\beta_j$$

که نشان می‌دهد $\Sigma z_r\gamma_r$ به W_1 تعلق دارد. چون $\Sigma z_r\gamma_r$ متعلق به W_2 نیز هست، نتیجه می‌گیریم که به‌ازای اسکالرهای معین c_1، ...، c_k،

$$\Sigma z_r\gamma_r = \Sigma c_i\alpha_i .$$

چون مجموعهٔ

$$\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k, \gamma_1, \cdots, \gamma_n\}$$

مستقل است، هریك از اسکالرهای z_r برابر صفر است. بنابراین،

$$\Sigma x_i\alpha_i + \Sigma y_j\beta_j = 0$$

وچون

$$\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k, \beta_1, \cdots, \beta_m\}$$

نیز مجموعه‌ای مستقل است، هر x_i و نیز هر y_j برابر صفر است. از این‌رو،

$$\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k, \beta_1, \cdots, \beta_m, \gamma_1, \cdots, \gamma_n\}$$

پایه‌ای برای $W_1 + W_2$ است. سرانجام

$$\begin{aligned}(W_1) \text{ بعد } + (W_2) \text{ بعد } &= (k+m)+(k+n)\\ &= k+(m+k+n)\\ &= (W_1 \cap W_2) \text{ بعد } + (W_1+W_2) \text{ بعد}. \quad \square\end{aligned}$$

این بخش را با تذکری دربارهٔ استقلال و وابستگی خطی به‌پایان می‌بریم. این مفاهیم را ما برای مجموعه‌ای از بردارها تعریف کردیم. لازم است که آنها را برای دنباله‌های متناهی (nتایی‌های مرتب) نیز تعریف کنیم. گوییم بردارهای α_1، ...، α_n **وابستهٔ خطی** هستند هرگاه اسکالرهایی مانند c_1، ...، c_n، که همگی 0 نباشند، یافت شوند به‌طوری که $c_1\alpha_1 + \cdots + c_n\alpha_n = 0$. کلاً این اصطلاح چنان طبیعی به‌نظر می‌رسد که خواننده ممکن است گمان کند که تا به‌حال نیز آن را به‌کار برده است. تفاوت بین دنبالهٔ متناهی $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$، و مجموعهٔ $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ چیست؟ دو تفاوت هست، یکی همانندی و دیگری ترتیب.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هر گاه مجموعهٔ $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ مورد بحث باشد، معمولاً فرض براین است که هیچ‌دوبرداری در بین α_1، α_2، ...، α_n یکی نیستند. درحالی‌که دردنبالهٔ $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ ممکن‌است همهٔ α_iها یکی باشند. اگر به‌ازای $i \neq j$، $\alpha_i = \alpha_j$، آنگاه دنبالهٔ $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ وابستهٔ خطی است:

$$\alpha_i + (-1)\alpha_j = 0 .$$

از این‌رو، اگر $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ مستقل خطی باشند، متمایز نیز هستند و می‌توانیم دربارهٔ مجموعهٔ $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ صحبت‌کنیم و مطمئن باشیم که این مجموعه دارای n بردار است. در این حالت مسلماً هیچ‌گونه ابهامی در بحث پایه و بعد وجود نخواهد داشت. بعد یك فضای V با بعد متناهی بزرگترین nی است که یك nتایی از بردارهای V مستقل خطی باشد ــ وغیره. خواننده‌ای که فکر کند مطالب این بند جز هیاهو چیزی نیست، خوب است از خود سؤال کند که آیا دوبردار

$$\alpha_1 = (e^{\pi/2}, 1)$$
$$\alpha_2 = (\sqrt[7]{110}, 1)$$

در R^2 مستقل خطی هستند یا نه.

عناصر یك دنباله به‌ترتیب معینی شماره‌گذاری می‌شوند. درحالی‌که یك مجموعه دسته‌ای است از اشیاء بدون هیچ‌گونه آرایش و ترتیب خاص. البته، برای توصیف یك مجموعه باید اعضای آن را فهرست‌کنیم و این امرنیاز به‌اتخاذ یك ترتیب دارد. ولی، ترتیب، جزئی از مجموعه نیست. مجموعه‌های $\{1, 2, 3, 4\}$ و $\{4, 3, 2, 1\}$ یکی هستند، درحالی‌که دنبالهٔ متناهی $1, 2, 3, 4$ با دنبالهٔ $4, 3, 2, 1$ کاملاً متفاوت است. جنبهٔ ترتیب دنباله تأثیری برمفاهیم استقلال، وابستگی، وغیره ندارد، زیرا وابستگی (آن‌طورکه تعریف شد) متأثر از ترتیب نیست. دنبالهٔ $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ وابسته است اگرو تنها اگر دنبالهٔ α_1، ...، α_n وابسته باشد. دربخش بعدی، ترتیب اهمیت خاصی خواهد داشت.

تمرین

۱. اگر دوبردار وابستهٔ‌خطی باشند، ثابت‌کنید یکی از آنها مضرب اسکالری دیگری‌است.

۲. آیا بردارهای

$$\alpha_1 = (1, 1, 2, 4), \qquad \alpha_2 = (2, -1, -5, 2)$$
$$\alpha_3 = (1, -1, -4, 0), \qquad \alpha_4 = (2, 1, 1, 6)$$

در R^4 مستقل خطی هستند؟

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۳. پایه‌ای برای زیرفضایی از R^4 که توسط چهار بردار تمرین ۲ پدید می‌آید بیابید.

۴. نشان دهید که بردارهای

$$\alpha_1=(1,\ 0,\ -1),\quad \alpha_2=(1,\ 2,\ 1),\quad \alpha_3=(0,\ -3,\ 2)$$

پایه‌ای برای R^3 تشکیل می‌دهند. هریك از بردارهای پایهٔ استانده را به‌صورت ترکیبی خطی از بردارهای α_1، α_2، و α_3 بیان کنید.

۵. سه بردار وابستهٔ خطی در R^3 بیابید که هرجفت از آنها مستقل خطی باشند.

۶. فرض کنید V فضای برداری همهٔ ماتریسهای 2×2 برروی هیأت F باشد. با یافتن پایه‌ای برای V که ۴ عنصر داشته باشد، ثابت کنید V چهار بعدی است.

۷. فرض کنید V فضای برداری تمرین ۶، W_1 مجموعهٔ ماتریسهای به‌صورت

$$\begin{bmatrix} x & -x \\ y & z \end{bmatrix}$$

و W_2 مجموعهٔ ماتریسهای به‌صورت

$$\begin{bmatrix} a & b \\ -a & c \end{bmatrix}$$

باشند.

(الف) ثابت کنید W_1 و W_2 زیرفضاهای V هستند.

(ب) ابعاد W_1، W_1+W_2، و $W_1\cap W_2$ را بیابید.

۸. مجدداً فرض کنید V فضای ماتریسهای 2×2 برروی هیأت F باشد. پایه‌ای چون $\{A_1,\ A_2,\ A_3,\ A_4\}$ برای V بیابید به‌طوری که به‌ازای هر j، $A_j^2=A_j$.

۹. فرض کنید V فضایی برداری برروی یك زیرهیأت F از اعداد مختلط باشد. فرض کنید بردارهای α، β، و γ در V مستقل خطی باشند. ثابت کنید $(\alpha+\beta)$، $(\beta+\gamma)$، و $(\gamma+\alpha)$ دارای استقلال خطی‌اند.

۱۰. فرض کنید V یك فضای برداری برروی هیأت F باشد و تعدادی متناهی بردار چون α_1، ...، α_r در V این فضا را پدید آورند. ثابت کنید V با بعد متناهی است.

۱۱. فرض کنید V مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای 2×2 مانند A با درایه‌های مختلط باشد که در شرط $A_{11}+A_{22}=0$ صدق می‌کنند.

(الف) نشان دهید V با اعمال معمولی جمع ماتریسی و ضرب ماتریس در اسکالر،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

فضایی است برداری برروی هیأت اعداد حقیقی.
(ب) پایه‌ای برای این فضای برداری بیابید.
(پ) فرض کنید W مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای A در V با شرط $A_{۲۱} = -\overline{A_{۱۲}}$ باشد (خط زبر نمایشگرمزدوج عددی مختلط است). ثابت کنید W یك زیرفضای V است و پایه‌ای هم برای W بیابید.

۱۲. با یافتن پایه‌ای برای فضای همهٔ ماتریسهای $m \times n$ برروی هیأت F، ثابت کنید بعد این فضا mn است.

۱۳. تمرین ۹ را درحالتی که V یك فضای برداری برروی هیأت دوعنصری توصیف‌شدهٔ در تمرین ۵ بخش ۱.۱ باشد، مورد بحث قراردهید.

۱۴. فرض کنید V مجموعهٔ اعداد حقیقی باشد. V با اعمال معمولی را به‌عنوان فضایی برداری برروی هیأت اعدادگویا محسوب وثابت کنید این فضای برداری بعدمتناهی ندارد.

۴.۲. مختصات

یکی از جنبه‌های مفید یك پایهٔ $\mathcal{B}$ در فضای nبعدی V این است که اساساً به‌ما امکان می‌دهد در V، نظیر «مختصات طبیعی» x_i از یك بردار $\alpha = (x_۱, \cdots, x_n)$ در فضای F^n، به‌معرفی مختصات بپردازیم. در این طرح، مختصات بردار α از V نسبت به‌پایه $\mathcal{B}$ اسکالرهایی خواهند بودکه در بیان α به‌صورت ترکیبی خطی از بردارهای پایه به‌کار می‌روند. از این‌رو، علاقه‌مندیم که مختصات طبیعی بردار α در F^n را به‌عنوان مختصاتی که توسط α وپایه استاندهٔ F^n تعریف می‌شوند، محسوب کنیم. اما، در پذیرش این‌دیدگاه باید دقت‌کافی به‌عمل آوریم. اگر

$$\alpha = (x_۱, \cdots, x_n) = \sum x_i \epsilon_i$$

و $\mathcal{B}$ پایهٔ استاندهٔ F^n باشد، دقیقاً چگونه مختصات بردار α توسط $\mathcal{B}$ و α تعیین می‌شوند؟ یك راه پاسخ دادن به‌این سؤال چنین است. هربردار مفروض α عبارت یکتایی به‌صورت ترکیبی خطی از بردارهای پایهٔ استانده دارد، و i مین مختص x_i از α ضریب ϵ_i دراین عبارت است. ازاین‌جهت می‌توانیم بگوییم iمین مختص کدام است. زیرا، ترتیبی«طبیعی» برای بردارهای پایهٔ استانده وجود دارد؛ یعنی قاعده‌ای دردست هست برای تعیین‌اینکه در پایه، کدام «اولین» بردار است، کدام «دومین»، والی آخر. اگر $\mathcal{B}$ پایهٔ دلخواهی ازفضای nبعدی V باشد، احتمالاً ترتیبی طبیعی برای بردارهای $\mathcal{B}$ نداریم، و از این‌رو، قبل از آنکه بتوانیم «iمین مختص α نسبت به $\mathcal{B}$» را تعریف کنیم، ضروری است ترتیبی برای بردارها تحمیل کنیم. به‌تعبیر دیگر، مختصات نسبت به‌دنبالهٔ بردارها و نه‌مجموعهٔ **بردارها**

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تعریف می‌شوند.

تعریف. اگر V یك فضای برداری با بعد متناهی باشد ، یـك **پایهٔ مرتب** برای V دنباله‌ای متناهی از بردارهای مستقل خطی است که V را پدید آورند.

اگر دنبالهٔ $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ پایهٔ مرتبی برای V باشد، آنگاه مجموعهٔ $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V است. در واقع، پایهٔ مرتب مجموعه‌ای است همراه بـا ترتیبی معین. با مختصر سوءاستفاده از علامت‌گذاری، همهٔ این مطالب را با ذکر این‌که

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$$

پایه مرتبی برای V است، خلاصه می‌کنیم.

حال فرض کنیم V فضایی برداری با بعد متناهی برروی F و

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$$

پایهٔ مرتبی برای V باشد. به ازای هر α در V، nتایی یکتایی چون $(x_1, \cdots, x_n)$ از اسکالرها وجود دارد که

$$\alpha=\sum_{i=1}^{n} x_i\alpha_i .$$

این nتایی یکتاست، زیرا اگر همچنین داشته باشیم

$$\alpha=\sum_{i=1}^{n} z_i\alpha_i$$

آنگاه

$$\sum_{i=1}^{n}(x_i-z_i)\alpha_i=0$$

و استقلال خطی بردارهای α_i ایجاب می‌کند که به‌ازای هر i، $x_i-z_i=0$. x_i را، iامین **مختص** α **نسبت به‌پایهٔ مرتب**

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$$

می‌نامیم. اگر

$$\beta=\sum_{i=1}^{n} y_i\alpha_i$$

آنگاه

$$\alpha+\beta=\sum_{i=1}^{n}(x_i+y_i)\alpha_i$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و بنابراین، iمین مختص $(\alpha+\beta)$ نسبت به‌این پایهٔ مرتب (x_i+y_i) است. به‌طورمشابه، iمین مختص $(c\alpha)$ برابر cx_i است. همچنین، روشن است که هر nتایی $(x_1, \cdots, x_n)$ در F^n عبارت است از nتایی مختصات برداری در V، یعنی بردار

$$\sum_{i=1}^{n} x_i\alpha_i .$$

به‌طور خلاصه، هرپایهٔ مرتب برای V تناظری یك به‌یك

$$\alpha \rightarrow (x_1, \cdots, x_n)$$

بین مجموعهٔ همهٔ بردارهای V و مجموعهٔ همهٔ n تاییهای F^n برقرار می‌سازد. این تناظر دارای این خاصیت است که متناظر $(\alpha+\beta)$ همان حاصل‌جمع متناظرهای دو بردار α و β در F^n است، وهمچنین متناظر $(c\alpha)$ برابراست با حاصل‌ضرب اسکالر c و متناظر بردار α در F^n.

دراین مرحله، ممکن است این سؤال مطرح شودکه چرا صرفاً پایهٔ مرتبی برای V انتخاب نمی‌کنیم تا هر بردار V را به‌وسیلهٔ nتایی مختصات متناظرش توصیف نماییم؛ چراکه دراین صورت از راحتی‌کار با nتاییها برخوردار هستیم. این امر به‌دو دلیل نقض غرض خواهد بود. اولاً، همان‌طورکه تعریف اصل موضوعی فضاهای برداری نشان می‌دهد، سعی ما این است‌که فضاهای برداری را به‌عنوان دستگاههای جبری مجردبررسی کنیم. ثانیاً، حتی درآن حالاتی‌که مختصات را به‌کار می‌بریم، نتایج مهم از توانایی ما در تغییر دستگاه مختصات؛ یعنی، در تغییر پایهٔ مرتب، به‌دست می‌آیند.

اغلب، راحت‌تر است که به جای nتایی مختصات $(x_1, \cdots, x_n)$ از **ماتریس مختصات** α نسبت به **پایهٔ مرتب** $\mathcal{B}$:

$$X=\begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

استفاده‌کنیم. برای نمایاندن وابستگی این ماتریس مختصات به‌پایه، علامت

$$[\alpha]_{\mathcal{B}}$$

را برای ماتریس مختصات بردار α نسبت‌به‌پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ به‌کار خواهیم برد. این نماد،در مواردی نظیراین پرسش‌که درصورت تغییرپایهٔ مرتبی به‌پایهٔ مرتب دیگر چه تغییری در مختصات برداری چون α روی می‌دهد، خصوصاً مفید است.

پس، فرض‌کنیم V فضایی nبعدی باشد، و

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\} \quad \text{و} \quad \mathcal{B}'=\{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دوپایهٔ مرتب برای V باشند، دراین صورت، اسکالرهای یکتایی چون P_{ij} وجوددارندکه

$$\alpha'_j=\sum_{i=1}^{n}P_{ij}\alpha_i, \quad 1\leqslant j\leqslant n. \tag{۲-۱۳}$$

گیریم $x'_1,\ldots,x'_n$ مختصات بـردار مفروض α در (نسبت‌به) پایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ باشند. در این صورت

$$\begin{aligned}\alpha&=x'_1\alpha'_1+\cdots+x'_n\alpha'_n\\&=\sum_{j=1}^{n}x'_j\alpha'_j\\&=\sum_{j=1}^{n}x'_j\sum_{i=1}^{n}P_{ij}\alpha_i\\&=\sum_{j=1}^{n}\sum_{i=1}^{n}(P_{ij}x'_j)\alpha_i\\&=\sum_{i=1}^{n}\Big(\sum_{j=1}^{n}P_{ij}x'_j\Big)\alpha_i.\end{aligned}$$

پس، رابطهٔ

$$\alpha=\sum_{i=1}^{n}\Big(\sum_{j=1}^{n}P_{ij}x'_j\Big)\alpha_i \tag{۲-۱۴}$$

به دست می‌آید. چون $x_1,x_2,\ldots,x_n$ مختصات بردار α درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ ، به طوریکتا تعیین می‌شوند، از (۲-۱۴) نتیجه می‌شودکه

$$x_i=\sum_{j=1}^{n}P_{ij}x'_j, \quad 1\leqslant i\leqslant n. \tag{۲-۱۵}$$

گیریم P ماتریس $n\times n$ ی باشدکه درایهٔ i,j آن اسکالر P_{ij} است وگیریـم X و X' ماتریسهای مختصات بردار α درپایه‌های مرتب $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ باشند. در این صورت (۲-۱۵) را می‌توان به صورت فرمول

$$X=PX' \tag{۲-۱۶}$$

نیز نوشت. چون $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ دومجموعهٔ مستقل خطی هستند، $X=0$ اگر وتنها اگر $X'=0$. لذا از (۲-۱۶) و قضیهٔ ۷ ازفصل ۱، نتیجه می‌گیریم‌که P معکوس‌پذیر است. ازاین‌رو،

$$X'=P^{-1}X. \tag{۲-۱۷}$$

اگرنماد معرفی شدهٔ فوق را برای ماتریس مختصات یك بردار نسبت به پـایه‌ای مرتب به کارگیریم، آنگاه (۲-۱۶) و (۲-۱۷) بیان می‌کنندکه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$[\alpha]_{\mathcal{B}} = P[\alpha]_{\mathcal{B}'}$$
$$[\alpha]_{\mathcal{B}'} = P^{-1}[\alpha]_{\mathcal{B}}$$

پس، این بحث را می‌توان به‌شرح زیر خلاصه کرد.

قضیهٔ ۷. فرض کنیم V یك فضای برداری n بعدی بر روی هیأت F باشد، و $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ دو پایهٔ مرتب برای V باشند. آنگاه یك ماتریس $n \times n$ یکتا ولزوماً معکوس‌پذیر مانند P که درایه‌هایش در F هستند وجود دارد به طوری‌که به ازای هربردار α در V

$$[\alpha]_{\mathcal{B}} = P[\alpha]_{\mathcal{B}'} \qquad (۱)$$
$$[\alpha]_{\mathcal{B}'} = P^{-1}[\alpha]_{\mathcal{B}'} \qquad (۲)$$

ستونهای P با روابط

$$P_j = [\alpha'_j]_{\mathcal{B}}, \quad j = ۱, ۲, \cdots, n$$

تعیین می‌شوند.

برای تکمیل تحلیل بالا، نتیجهٔ زیر را نیز اثبات می‌کنیم.

قضیهٔ ۸. فرض کنیم P ماتریسی معکوس‌پذیر و $n \times n$ بر روی هیأت F ، V یك فضای برداری n بعدی بر روی F ، و $\mathcal{B}$ پایه‌ای مرتب برای V باشد. دراین صورت، پایهٔ مرتب یکتایی چون $\mathcal{B}'$ برای V وجود داردکه به ازای هربردار α در V

$$[\alpha]_{\mathcal{B}} = P[\alpha]_{\mathcal{B}'} \qquad (۱)$$
$$[\alpha]_{\mathcal{B}'} = P^{-1}[\alpha]_{\mathcal{B}} \qquad (۲)$$

اثبات. گیریم $\mathcal{B}$ متشکل از بردارهای $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ باشد. اگر $\mathcal{B}' = \{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V ودرموردآن (۱) معتبر باشد، واضح است که

$$\alpha'_j = \sum_{j=1}^{n} P_{ij}\alpha_i.$$

پس، کافی است نشان دهیم بردارهای α'_j که با این معادلات تعریف می‌شوند، تشکیل یك پایه می‌دهند. فرض کنیم $Q = P^{-1}$. دراین‌صورت،

$$\begin{aligned}\sum_j Q_{jk}\alpha'_j &= \sum_j Q_{jk}\sum_i P_{ij}\alpha_i \\ &= \sum_j \sum_i P_{ij}Q_{jk}\alpha_i \\ &= \sum_i (\sum_j P_{ij}Q_{jk})\alpha_i \\ &= \alpha_k.\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بنابراین، زیرفضای پدیدآمدهٔ توسط مجموعهٔ

$$\mathcal{B}'=\{\alpha'_1,\cdots,\alpha'_n\}$$

شامل $\mathcal{B}$ ونتیجتاً مساوی با V است. پس، $\mathcal{B}'$ یك پایه است، وبنابر تعریف پایه وقضیهٔ ۷ واضح است که (۱) معتبر وازآنجا (۲) نیزمعتبر می باشد. □

مثال۱۸. گیریم F یك هیأت، و

$$\alpha=(x_1,x_2,\cdots x_n)$$

برداری از F^n باشد. اگر $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتب استانده F^n باشد:

$$\mathcal{B}=\{\epsilon_1,\cdots,\epsilon_n\}$$

آنگاه ماتریس مختصات بردار α درپایهٔ $\mathcal{B}$ به وسیلهٔ

$$[\alpha]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

تعیین می‌شود.

مثال۱۹. فرض‌کنیم R هیأت اعداد حقیقی و θ عدد حقیقی ثابتی باشد. ماتریس

$$P=\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}.$$

معکوس‌پذیر است ومعکوس آن عبارت است از

$$P^{-1}=\begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}.$$

پس ، بـه ازای هـر θ ، مجمـوعـهٔ $\mathcal{B}'$ متشـکل از بـردارهای $(\cos\theta\,,\sin\theta)$ و $(-\sin\theta\,,\cos\theta)$ پایه‌ای‌برای R^2 است. این پایه را به طور شهودی‌می‌توان به‌عنوان پایه‌ای‌که از دوران پایهٔ استانده به اندازهٔ زاویهٔ θ حاصل می‌شود، توصیف کرد. اگر α بردار (x_1,x_2) باشد،آنگاه

$$[\alpha]_{\mathcal{B}'}=\begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یا

$$x'_1 = x_1 \cos\theta + x_2 \sin\theta$$
$$x'_2 = -x_1 \sin\theta + x_2 \cos\theta.$$

مثال ۲۰. گیریم F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط باشد. ماتریس

$$P = \begin{bmatrix} -1 & 4 & 5 \\ 0 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 8 \end{bmatrix}$$

معکوس‌پذیر است و معکوس آن عبارت است از

$$P^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 2 & \frac{11}{8} \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{3}{16} \\ 0 & 0 & \frac{1}{8} \end{bmatrix}.$$

بنابراین، بردارهای

$$\alpha'_1 = (-1, \quad 0, 0)$$
$$\alpha'_2 = (\quad 4, \quad 2, 0)$$
$$\alpha'_3 = (\quad 5, -3, 8)$$

پایه‌ای چون $\mathcal{B}'$ را برای F^3 تشکیل می‌دهند. مختصات x'_1، x'_2، x'_3 از بردار $\alpha = (x_1, x_2, x_3)$ درپایهٔ $\mathcal{B}'$ به وسیلهٔ

$$\begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -x_1 + 2x_2 + \frac{11}{8}x_3 \\ \frac{1}{2}x_2 + \frac{3}{16}x_3 \\ \frac{1}{8}x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 2 & \frac{11}{8} \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{3}{16} \\ 0 & 0 & \frac{1}{8} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تعیین می‌شوند. در حالت خاص

$$(۳, ۲, -۸) = -۱۰\alpha'_۱ - \frac{۱}{۲}\alpha'_۲ - \alpha'_۳.$$

تمرین

۱. نشان دهید که بردارهای

$$\alpha_۱ = (۱, ۱, ۰, ۰), \qquad \alpha_۲ = (۰, ۰, ۱, ۱)$$
$$\alpha_۳ = (۱, ۰, ۰, ۴), \qquad \alpha_۴ = (۰, ۰, ۰, ۲)$$

پایه‌ای برای $R^۴$ تشکیل می‌دهند. مختصات هریك از بردارهای پایهٔ استانده را نسبت به‌پایهٔ مرتب $\{\alpha_۱, \alpha_۲, \alpha_۳, \alpha_۴\}$ بیابید.

۲. ماتریس مختصات بردار $(۱, ۰, ۱)$ در پایه‌ای از $C^۳$ را که بترتیب متشکل است از بردارهای $(۰, ۱, ۲i)$، $(۱, -۱, ۲)$، و $(۰, ۱+i, ۱-i)$ بیابید.

۳. فرض کنید $\mathcal{B} = \{\alpha_۱, \alpha_۲, \alpha_۳\}$ پایه‌ای مرتب برای $R^۳$ متشکل از

$$\alpha_۱ = (۱, ۰, -۱), \qquad \alpha_۲ = (۱, ۱, ۱) \qquad \alpha_۳ = (۱, ۰, ۰)$$

باشد. مختصات بردار (a, b, c) در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ چیست؟

۴. فرض کنید W زیر فضایی از $C^۳$ باشد که توسط $\alpha_۱ = (۱, ۰, i)$ و $\alpha_۲ = (۱+i, ۱, -۱)$ پدید می‌آید.

(الف) نشان دهید که $\alpha_۱$ و $\alpha_۲$ پایه‌ای برای W تشکیل می‌دهند.

(ب) نشان دهید که بردارهای $\beta_۱ = (۱, ۱, ۰)$ و $\beta_۲ = (۱, i, ۱+i)$ در W قرار دارند و پایهٔ دیگری برای W تشکیل می‌دهند.

(پ) مختصات $\alpha_۱$ و $\alpha_۲$ در پایهٔ مرتب $\{\beta_۱, \beta_۲\}$ از W چه هستند؟

۵. فرض کنید $\alpha = (x_۱, x_۲)$ و $\beta = (y_۱, y_۲)$ دو بردار در $R^۲$ باشند که

$$x_۱y_۱ + x_۲y_۲ = ۰, \quad x_۱^۲ + x_۲^۲ = y_۱^۲ + y_۲^۲ = ۱.$$

ثابت کنید که $\mathcal{B} = \{\alpha, \beta\}$ پایه‌ای برای $R^۲$ است. مختصات بردار (a, b) را در پایهٔ مرتب $\mathcal{B} = \{\alpha, \beta\}$ بیابید. (از نظر هندسی، شرایط روی α و β بیان می‌کنند که α و β متعامدند و هر یك طول ۱ دارند.)

۶. فرض کنید فضای برداری V بر روی اعداد مختلط، متشکل از همهٔ توابع از R در C باشد؛ یعنی، فضای همهٔ توابع (با مقدار) مختلط روی خط حقیقی باشد. فرض کنید

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$f_1(x)=1$، $f_2(x)=e^{ix}$، و $f_3(x)=e^{-ix}$.

(الف) ثابت کنید که f_1، f_2، و f_3 مستقل خطی هستند.

(ب) فرض کنید $g_1(x)=1$، $g_2(x)=\cos x$، و $g_3(x)=\sin x$. ماتریس 3×3 معکوس‌پذیری چون P بیابید به‌طوری که

$$g_j=\sum_{i=1}^{3}P_{ij}f_i$$

۷. فرض کنید V فضای برداری (حقیقی) همهٔ توابع چندجمله‌ای از R در R ازدرجهٔ ۲ یا کمتر باشد؛ یعنی، فضای همهٔ توابع f به‌صورت

$$f(x)=c_0+c_1x+c_2x^2$$

باشد. فرض کنید t عدد حقیقی ثابتی باشد، و توابع زیر را تعریف کنید:

$$g_1(x)=1,\quad g_2(x)=x+t,\quad g_3(x)=(x+t)^2.$$

ثابت کنید $\mathcal{B}=\{g_1, g_2, g_3\}$ پایه‌ای برای V است. اگر

$$f(x)=c_0+C_1x+C_2x^2,$$

مختصات f در پایه مرتب $\mathcal{B}$ چه هستند؟

۵.۲. خلاصهٔ هم ارزی سطری

در این بخش برای تکمیل بحث هم ارزی سطری ماتریسها، چند حکم مقدماتی در مورد پایه وبعد فضاهای برداری با بعد متناهی را مورد استفاده قرارمی‌دهیم. یادآوری‌می کنیم که اگر A ماتریس $m\times n$ی بر روی هیأت F باشد، بردارهای سطری A عبارتند از بردارهای $\alpha_1,\cdots,\alpha_m$ از F^n که توسط

$$\alpha_i=(A_{i1},\cdots,A_{in})$$

تعریف می‌شوند؛ و نیز یادآور می‌شویم که فضای سطری A زیر فضایی است از F^n که توسط این بردارها پدید می‌آید. **رتبهٔ سطری** A عبارت است از بعد فضای سطری A.

اگر P ماتریسی $k\times m$ بر روی F باشد، آنگاه حاصل‌ضرب $B=PA$ ماتریسی $k\times n$ است که بردارهای سطری‌آن $\beta_1,\cdots,\beta_k$ ترکیبات خطی

$$\beta_i=P_{i1}\alpha_1+\cdots+P_{im}\alpha_m$$

از بردارهای سطری A هستند. بدین نحو، فضای سطری B زیر فضایی از فضای سطری A است. اگر P ماتریس $m\times m$ معکوس‌پذیری باشد، آنگاه B هم ارز سطری A است، و نتیجتاً تقارن هم‌ارزی سطری، یا معادلهٔ $A=P^{-1}B$، ایجاب می‌کند که فضای سطری A نیز زیر فضایی از فضای سطری B باشد.

قضیهٔ ۹. فضاهای سطری ماتریسهای هم ارز سطری یکی هستند.

از این‌رو، می‌بینیم که برای مطالعهٔ فضای سطری A کافی است به‌مطالعهٔ فضای

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

سطری یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی که هم‌ارز سطری A باشد بپردازیم؛ واین، همان چیزی است که قصد انجام آن را داریم.

قضیهٔ ۱۰. فرض کنیم R یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی غیر صفر باشد. دراین صورت بردارهای سطری غیرصفر R برای فضای سطری R یك‌پایه تشکیل می‌دهند.

اثبات. گیریم $\rho_1, \cdots, \rho_r$ بردارهای سطری غیر صفر ماتریس R باشند:

$$\rho_i = (R_{i1}, \cdots, R_{in}).$$

مطمئناً این بردارها فضای سطری R را پدید می‌آورند؛ پس تنها لازم است ثابت کنیم که این بردارها مستقل خطی‌اند. چون R یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی است، اعداد صحیح و مثبتی چون $k_1, \cdots, k_r$ وجود دارند که به‌ازای $i \leqslant r$

$$\begin{aligned} &\text{(الف)}\quad R(i, j) = 0 \quad \text{هرگاه} \quad j < k_i \\ &\text{(ب)}\quad R(i, k_j) = \delta_{ij} \\ &\text{(پ)}\quad k_1 < \cdots < k_r. \end{aligned} \tag{۱۸-۲}$$

فرض کنیم $\beta = (b_1, \cdots, b_n)$ برداری در فضای سطری R باشد:

$$\beta = c_1\rho_1 + \cdots + c_r\rho_r. \tag{۱۹-۲}$$

در این صورت، ادعا می‌کنیم که $c_j = b_{k_j}$. زیرا، بنابر (۱۸-۲)

$$\begin{aligned} b_{k_j} &= \sum_{i=1}^{r} c_i R(i, k_j) \\ &= \sum_{i=1}^{r} c_i \delta_{ij} \\ &= c_j. \end{aligned} \tag{۲۰-۲}$$

درحالت خاص، اگر $\beta = 0$، یعنی $c_1\rho_1 + \cdots + c_r\rho_r = 0$، آنگاه c_j باید مختص k_jم بردار صفر باشد، و بنابراین، $c_j = 0$، $j = 1, \cdots, r$. پس، $\rho_1, \cdots, \rho_r$ مستقل خطی هستند. □

قضیهٔ ۱۱. گیریم m و n دو عدد صحیح مثبت و F یك هیأت باشد. فرض کنیم W زیرفضایی از F^n باشد و $\dim W \leqslant m$. دراین صورت، تنها یك ماتریس $m \times n$ تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی بر روی F وجود دارد که فضای سطری آن W باشد.

اثبات. حداقل یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی $m \times n$ که فضای سطری آن W باشد وجود دارد. چون $\dim W \leqslant m$، می‌توان m بردار $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ در W انتخاب کرد که W را پدید آورند. گیریم A ماتریس $m \times n$ با بردارهای سطری $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ و R یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی که هم ارزسطری A است باشد. دراین صورت، فضای سطری R همان W است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

حال فرض می‌کنیم R ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی دلخواهی باشد که فضای سطری آن W است. گیریم $\rho_1, \cdots, \rho_r$ بردارهای سطری غیرصفر R باشند، و درایهٔ غیر صفر مقدم ρ_i در ستون k_i، $i = 1, \cdots, r$، واقع شود. بردارهای $\rho_1, \cdots, \rho_r$ پایه‌ای برای W تشکیل می‌دهند. در اثبات قضیهٔ ۱۰ مشاهده کردیم که اگر $\beta = (b_1, \cdots, b_n)$ در W باشد، آنگاه

$$\beta = c_1\rho_1 + \cdots + c_r\rho_r,$$

و $c_i = b_{k_i}$؛ به‌بیان دیگر، عبارت یکتای β به‌صورت ترکیبی خطی از بردارهای $\rho_1, \cdots, \rho_r$ عبارت است از

$$\beta = \sum_{i=1}^{r} b_{k_i}\rho_i. \qquad (۲۱\text{-}۲)$$

بنابراین، هر بردار β با در دست بودن مختصات b_{k_i} آن، $i = 1, \cdots, r$، معین می‌شود. مثلاً ρ_s، تنها بردار واقع در W است که مختص k_sم آن ۱ و به‌ازای $i \neq s$ مختص k_iم آن ۰ است.

فرض کنیم β در W باشد و $\beta \neq 0$. ادعا می‌کنیم که اولین مختص غیرصفر β در یکی از ستونهای k_s واقع می‌شود. چون

$$\beta = \sum_{i=1}^{r} b_{k_i}\rho_i,$$

و $\beta \neq 0$، می‌توان نوشت

$$\beta = \sum_{i=s}^{r} b_{k_i}\rho_i, \quad b_{k_s} \neq 0. \qquad (۲۲\text{-}۲)$$

اگر $i > s$ و $j \leqslant k_s$، بنابر شرایط (۲-۱۸) داریم $R_{ij} = 0$. بنابراین

$$\beta = (0, \cdots, 0, b_{k_s}, \cdots b_n), \quad b_{k_s} \neq 0$$

و اولین مختص غیر صفر β در ستون k_s قرار می‌گیرد. همچنین توجه باید داشت که به ازای هر k_s، $S = 1, \cdots, r$، برداری در W وجود دارد که مختص k_sم آن غیر صفر است؛ این بردار همان ρ_s است.

اکنون روشن است که R به‌طور یکتا توسط W تعیین می‌شود. توصیف R برحسب W به‌شرح زیر است. همهٔ بردارهای $\beta = (b_1, \cdots, b_n)$ واقع در W را درنظر می‌گیریم. اگر $\beta \neq 0$، اولین مختص غیر صفر β باید در ستونی چون t قرار گیرد:

$$\beta = (0, \cdots, 0, b_t, \cdots, b_n), \quad b_t \neq 0.$$

گیریم $k_1, \cdots, k_r$ آن اعداد صحیح مثبت t باشند که به‌ازای هر یك برداری چون $\beta \neq 0$ در W وجود داشته باشد به‌طوری که اولین مختص غیرصفرش در ستون t واقع

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

شود. اعداد $k_1, \cdots, k_r$ را با ترتیب $k_1 < k_2 < \cdots < k_r$ مرتب می‌کنیم. به‌ازای هر یك از اعداد صحیح مثبت k_s، یك و تنها یك بردار ρ_s در W وجود دارد بـه‌طوری که مختص k_sم بردار ρ_s برابر ۱، و به‌ازای $i \neq s$ مختص k_iم آن صفر باشد. دراین‌صورت R ماتریسی است $m \times n$ با بردارهای‌سطری $\rho_1, \cdots, \rho_r, 0, \cdots, 0$. □

نتیجه. هـر ماتریس $m \times n$ مانند A هم ارز سطری یك وتنها یك ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی است.

اثبات. می‌دانیم که A حداقل با یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی R هم‌ارز سطری است. اگـر A هم‌ارز سطری یکی دیگر از این‌گونه مـاتریسها، مثلاً R'، باشد؛ آنگاه R هم‌ارز سطری R' است؛ و از این‌رو، R و R' دارای فضاهای سطری‌مساوی‌اند و باید یکی باشند. □

نتیجه. فرض‌کنیم A و B دو ماتریس $m \times n$ بر روی هیأت F باشند. در این‌صورت A و B هم‌ارز سطری‌اند اگر و تنها اگر دارای فضاهای سطری مساوی باشند.

اثبات. می‌دانیم که اگر A و B هم‌ارز سطری باشند، آنگاه دارای فضاهای سطری مساوی هستند. لذا فرض می‌کنیم که A و B دارای فضاهای سطری مساوی باشند، در این صورت، A هم‌ارز سطری یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی R، و B هم‌ارز سطری یك‌ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری‌پلکانی R' است. چون A و B دارای‌فضاهای سطری‌مساویند، R و R' نیزفضای سطری مساوی‌دارند. بنابراین، $R = R'$، و A هم‌ارزسطری B است. □

خلاصه آنکه: اگر A و B دو ماتـریس $m \times n$ بر روی هیأت F باشند، احکام زیر هم ارزند:

۱. A و B هم ارز سطری‌اند.

۲. A و B دارای فضاهای سطری مساوی‌اند.

۳. $B = PA$، که درآن P یك ماتریس $m \times m$ معکوس‌پذیر است.

یك‌حکم‌هم‌ارزچهارم هم‌این‌است که دودستگاه همگن $AX = 0$ و $BX = 0$ دارای جوابهای مساوی‌اند؛ اما، با اینکه می‌دانیم هم‌ارزی سطری A و B ایجاب می‌کندکه این دو دستگاه دارای جوابهای مساوی باشند، به‌نظر می‌رسد بهتر است اثبات عکس آن را به بعد موکول کنیم.

۶.۲. محاسبات مربوط به‌زیر فضاها

اکنون می‌خواهیم نشان دهیم کـه چگونـه اعمال سطری مقدماتی روشی استانده شده را برای پاسخگویی بـه‌پرسشهای واقعی معینی در رابطه با زیرفضاهای F^n به‌دست می‌دهند. قبلاً احکام مورد نیاز را فراهم کرده‌ایـم و برای راحتی خواننده آنها را در اینجا گرد می‌آوریم. این بحث در مـورد هر فضای برداری n بعدی بر روی هیأت F در صورتی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

صادق است که یك پایهٔ مرتب ثابت $\mathcal{B}$ انتخاب شود وهر بردار α از V به‌وسیلهٔ یك nتایی $(x_1, \cdots, x_n)$ که مختصات α را در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ به‌دست می‌دهد، توصیف شود.

فرض کنیم m بردار $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ از F^n مفروض باشند. پرسشهای زیر را مورد مطالعه قرار می‌دهیم.

۱. چگونه معلوم می‌شود که بردارهای $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ مستقل خطی‌اند؟ یا به‌طور کلی، چگونه می‌توان بعد W، زیر فضای پدیدآمده توسط این بردارها، را یافت؟

۲. با مفروض بودن β در F^n، چگونه می‌توان معلوم کرد که آیا β ترکیبی خطی از بردارهای $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ هست یا نه؛ یعنی، β در زیرفضای W قرار دارد یا نه؟

۳. چگونه می‌توان توصیفی صریح از زیرفضای W به‌دست داد؟

سومین سؤال قدری مبهم است، زیرا مشخص نیست که منظور از «توصیف صریح» چیست؛ به‌هرحال، ابتدا نوع توصیفی را که درذهن داریم ارائه می‌دهیم. بااین توصیف، فوراً می‌توان به‌پرسشهای (۱) و (۲) پاسخ داد.

گیریم A ماتریسی $m \times n$ با بردارهای سطری α_i باشد:

$$\alpha_i = (A_{i1}, \cdots, A_{in}).$$

دنباله‌ای از اعمال سطری مقدماتی را به‌کار گیرید که از A آغاز و به‌یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی R ختم شود. قبلاً چگونگی انجام این‌کار را توضیح داده‌ایم. در این مرحله، بعد W (فضای سطری A) مشخص است، چراکه این بعد چیزی نیست جز تعداد بردارهای سطری غیر صفر R. اگر $\rho_1, \cdots, \rho_r$ بردارهای سطری غیر صفر R باشند، آنگاه $\mathcal{B} = \{\rho_1, \cdots, \rho_r\}$ پایه‌ای برای W است. اگر اولین مختص غیرصفر ρ_i، مختص k_iم باشد، آنگاه به‌ازای $i \leqslant r$ داریم

(الف) $R(i, j) = 0$، هرگاه $j < k_i$.

(ب) $R(i, k_j) = \delta_{ij}$

(پ) $k_1 < \cdots < k_r$.

زیرفضای W متشکل است از همهٔ بردارهای

$$\beta = c_1\rho_1 + \cdots + c_r\rho_r$$
$$= \sum_{i=1}^{r} c_i(R_{i1}, \cdots, R_{in}).$$

در این صورت، مختصات $b_1, \cdots, b_n$ یك چنین بردار β عبارتند از

$$b_j = \sum_{i=1}^{r} c_i R_{ij}. \qquad (۲-۲۳)$$

بخصوص $b_k = c_j$، و از این‌رو اگر $\beta = (b_1, \cdots, b_n)$ ترکیبی خطی از ρ_iها باشد، باید به‌صورت ترکیب خطی خاص

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\beta=\sum_{i=1}^{r} b_{k_i}\rho_i \qquad (۲۴-۲)$$

باشد. شرایط روی β برای برقراری (۲-۲۴) عبارتند از

$$b_j=\sum_{i=1}^{r} b_{k_i}R_{ij}, \quad j=1, \cdots, n. \qquad (۲۵-۲)$$

حال (۲-۲۵) توصیف صریح W، زیرفضای پدیدآمده توسط α_1، ...، α_m است؛ یعنی این زیرفضا متشکل است ازهمهٔ بردارهای β در F^n که مختصاتشان در (۲-۲۵) صدق می‌کنند. (۲-۲۵)چه نوع توصیفی است؟ عمدتاً این توصیف W را به‌عنوان همهٔجوابهای $\beta=(b_1, \cdots, b_n)$ از دستگاه معادلات خطی همگن (۲-۲۵) بیان می‌کند. این دستگاه معادلات، از طبیعت بسیار ویژه‌ای برخوردار است؛ زیرا، $(n-r)$ مختص را به‌صورت ترکیبات خطی r مختص مشخص b_{k_1}، ...، b_{k_r} به‌دست می‌دهد. در انتخاب مختصات b_{k_i} آزادی کامل وجود دارد؛ یعنی اگر c_1، ...، c_r اسکالرهایی دلخواه باشند، یك وتنها یك بردار β در W وجود دارد که c_i مختص k_iم آن است.

نکتهٔ قابل توجه در اینجا این است: با مفروض بودن بردارهای α_i، تحویل سطری روشی است سرراست برای تعیین اعداد صحیح r، k_1، ...، k_r واسکالرهای R_{ij} که توصیف (۲-۲۵) از زیرفضای پدید آمده توسط α_1، ...، α_m را به‌دست می‌دهند. همان‌طورکه در قضیهٔ ۱۱ نشان دادیم، مشاهده می‌شودکه هرزیرفضای W از F^n دارای توصیفی از نوع (۲-۲۵) است. دربارهٔ سؤال (۲) نیز به‌نکاتی اشاره می‌کنیم. قبلا، در بخش ۴.۱، بیان‌کرده‌ایم که چگونه می‌توان یك ماتریس معکوس‌پذیر $m\times m$ مانند P یافت به‌طوری‌که $R=PA$. با اطلاع از P درصورت امکان می‌توان اسکالرهایی مانند x_1، ...، x_n را یافت به‌طوری‌که

$$\beta=x_1\alpha_1+\cdots+x_m\alpha_m.$$

زیرا، بردارهای سطری R از معادلهٔ

$$\rho_i=\sum_{j=1}^{m} P_{ij}\alpha_j$$

به‌دست می‌آیند وبنابراین، اگر β ترکیبی خطی از α_jها باشد، داریم

$$\begin{aligned}\beta&=\sum_{i=1}^{r} b_{k_i}\rho_i\\&=\sum_{i=1}^{r} b_{k_i}\sum_{j=1}^{m} P_{ij}\alpha_j\\&=\sum_{j=1}^{m}\sum_{i=1}^{r} b_{k_i}P_{ij}\alpha_j\end{aligned}$$

و از این‌رو

$$x_j=\sum_{i=1}^{r} b_{k_i}P_{ij}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یکی از انتخابهای ممکن برای x_j است (ممکن است امکانات دیگری هم باشد).

همچنین این سؤال راکه آیا $\beta=(b_1, \cdots, b_n)$ ترکیبی خطی از α_iهـا هست یا نه، و اگر هست، اسکالرهای x_i چه هستند، می‌توان به‌صورت این پرسش که آیادستگاه معادلات

$$\sum_{i=1}^{m} A_{ij}x_i=b_j, \qquad j=1, \cdots, n$$

جواب دارد ودرصورت وجود،جوابها چه هستند، مطرح کرد. ماتریس ضرایب این‌دستگاه معادلات،ماتریسی $n\times m$ مانند B با بردارهای ستونی α_1، ...، α_m است. در فصل ۱ کاربرداعمال سطری مقدماتی درحل دستگاه معادلات $BX=Y$ را مورد بحث قراردادیم. اکنون مثالی را مطرح می‌کنیم که درآن در پاسخگویی به‌سؤالات مربوط به زیرفضاهای F^n هردو نقطه‌نظر اعمال می‌شود.

مثال ۲۱. دراین مثال مسئلهٔ زیررا مطرح می‌کنیم. فرض‌کنیم W زیرفضایی از R^4 باشدکه توسط بردارهای

$$\alpha_1=(1, 2, 2, 1)$$
$$\alpha_2=(0, 2, 0, 1)$$
$$\alpha_3=(-2, 0, -4, 3)$$

پدید آید.

(الف) ثابت‌کنیدکه α_1، α_2، α_3 پایه‌ای برای Wتشکیل می‌دهند؛ یعنی، ثابت‌کنید این بردارها مستقل خطی هستند.

(ب) گیریم $\beta=(b_1, b_2, b_3, b_4)$ برداری در W باشد. مختصات β نسبت‌به‌پایهٔ مرتب $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ چیست؟

(پ) فرض کنید

$$\alpha'_1=(1, 0, 2, 0)$$
$$\alpha'_2=(0, 2, 0, 1)$$
$$\alpha'_3=(0, 0, 0, 3)$$

نشان دهید α'_1، α'_2، α'_3 پایه‌ای برای W تشکیل می‌دهند.

(ت) اگر β در W باشد، فرض کنید X ماتریس مختصات β در α ـ پـایه و X' ماتریس مختصات β در α' ـ پـایه را نشان دهد. ماتریسی 3×3 مانند P راکه به‌ازای هرچنین β، $X=PX'$ بیابید.

برای پاسخگویی به‌این سؤالات بـا روش اول، ماتریس A بـا بردارهای سطری

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

α_1، α_2، α_3 را تشکیل می‌دهیم، ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی R را که هم‌ارز سطری A است، می‌یابیم، و همزمان همان اعمال را روی ماتریس همانی به‌کار می‌بریم تا به‌ماتریس معکوس‌پذیر Q که $R=QA$ دست یابیم:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & -4 & 3 \end{bmatrix} \rightarrow R=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow Q=\frac{1}{6}\begin{bmatrix} 6 & -6 & 0 \\ -2 & 5 & -1 \\ 4 & -4 & 2 \end{bmatrix}$$

(الف) واضح است که R دارای رتبهٔ ۳ است، و لذا α_1، α_2، و α_3 مستقل خطی هستند.

(ب) از بردارهای $\beta=(b_1, b_2, b_3, b_4)$ کدام در W قراردارند؟ پایه‌ای برای W داریم که توسط ρ_1، ρ_2، و ρ_3، یعنی بردارهای سطری R، معین می‌شود. با یک‌نظر می‌توان دید که زیرفضای پدید آمده توسط بردارهای ρ_1، ρ_2، ρ_3 متشکل است از بردارهایی چون β که به‌ازای آنها $b_3=2b_1$. برای چنین بردار β داریم

$$\begin{aligned}\beta &= b_1\rho_1+b_2\rho_2+b_4\rho_3 \\ &= [b_1 b_2 b_4]R \\ &= [b_1 b_2 b_4]QA \\ &= x_1\alpha_1+x_2\alpha_2+x_3\alpha_3\end{aligned}$$

که در آن $x_i=[b_1\ b_2\ b_4]Q_i$:

$$\begin{aligned} x_1 &= b_1-\frac{1}{3}b_2+\frac{2}{3}b_4 \\ x_2 &= -b_1+\frac{5}{6}b_2-\frac{2}{3}b_4 \\ x_3 &= -\frac{1}{6}b_2+\frac{1}{3}b_4 . \end{aligned} \qquad (۲۶-۲)$$

(پ) بردارهای α'_1، α'_2، و α'_3 همگی به‌شکل $(y_1, y_2\ y_3, y_4)$ باشرط $y_3=2y_1$ هستند، و از این‌رو در W قرار دارند. با یک نظر می‌توان دید که این بردارها مستقل خطی هستند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ت) ماتریس P دارای ستونهای

$$P_j=[\alpha'_j]_{\mathcal{B}}$$

است که در آن $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$. معادلات (۲-۲۶) به‌ما نشان می‌دهند که ماتریسهای مختصات α'_1، α'_2، α'_3 را چگونه پیدا کنیم. مثلاً، به‌ازای $\beta=\alpha'_1$ داریم $b_1=1$، $b_2=0$، $b_3=2$، $b_4=0$، و

$$x_1=\quad 1-\frac{1}{3}(0)+\frac{2}{3}(0)=1$$

$$x_2=-1+\frac{5}{6}(0)-\frac{2}{3}(0)=-1$$

$$x_3=\quad -\frac{1}{6}(0)+\frac{1}{3}(0)=0.$$

پس، $\alpha'_1=\alpha_1-\alpha_2$. به‌طورمشابه به‌دست‌می‌آوریم $\alpha'_2=\alpha_2$ و $\alpha'_3=2\alpha_1-2\alpha_2+\alpha_3$. بنابراین

$$P=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

اکنون ببینیم با روش دومی که تشریح کردیم چگونه به‌این پرسشها پاسخ می‌دهیم. ماتریسی 3×4 مانند B را با بردارهای ستونی α_1، α_2، و α_3 تشکیل می‌دهیم:

$$B=\begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 2 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & -4 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix}.$$

تحقیق می‌کنیم که به‌ازای کدام اسکالرهای y_1، y_2، y_3، y_4 دستگاه $BX=Y$ دارای جواب است.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & y_1 \\ 2 & 2 & 0 & y_2 \\ 2 & 0 & -4 & y_3 \\ 1 & 1 & 3 & y_4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & y_1 \\ 0 & 2 & 4 & y_2-2y_1 \\ 0 & 0 & 0 & y_3-2y_1 \\ 0 & 1 & 5 & y_4-y_1 \end{bmatrix} \rightarrow$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & y_1 \\ 0 & 0 & -6 & y_2-2y_4 \\ 0 & 1 & 5 & y_4-y_1 \\ 0 & 0 & 0 & y_3-2y_1 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & y_1-\frac{1}{3}y_2+\frac{2}{3}y_4 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{6}(2y_4-y_2) \\ 0 & 1 & 0 & -y_1+\frac{5}{6}y_2-\frac{2}{3}y_4 \\ 0 & 0 & 0 & y_3-2y_1 \end{bmatrix}.$$

بنابراین، شرط جواب داشتن دستگاه $BX=Y$، این است که $y_3=2y_1$. لذا $\beta=(b_1, b_2, b_3, b_4)$ در W قرار دارد اگر و تنها اگر $b_3=2b_1$. اگر β در W باشد، آنگاه مختصات (x_1, x_2, x_3) درپایهٔ مرتب $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ را می‌توان ازآخرین ماتریس بالاخواند ویك‌باردیگر، فرمولهای (۲-۲۶) را برای این مختصات به‌دست‌آورد.

اکنون به‌پرسشهای (پ) و (ت) مثل قبل پاسخ می‌دهیم.

مثال ۲۲. ماتریس 5×5

$$A=\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 \\ 2 & 4 & 1 & 10 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

و مسائل زیر دربارهٔ آن را درنظر می‌گیریم.

(الف) یك ماتریس معکوس‌پذیر P بیابید به‌طوری که PA یك ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی‌مانند R باشد.

(ب) پایه‌ای برای W، فضای سطری A، بیابید.

(پ) تعیین‌کنیدکدام یك از بردارهای $(b_1, b_2, b_3, b_4, b_5)$ در W قراردارند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ت) ماتریس مختصات هر بردار $(b_1, b_2, b_3, b_4, b_5)$ از W را در پایهٔ مرتب انتخاب شده در (ب) بیابید.

(ث) هر بردار $(b_1, b_2, b_3, b_4, b_5)$ از W را به‌صورت ترکیبی‌خطی ازسطرهای A بنویسید.

(ج) توصیف صریحی از V، فضای برداری همهٔ ماتریسهای ستونی 5×1 مانند X با شرط $AX = 0$ را به‌دست دهید.

(چ) پایه‌ای برای V بیابید.

(ح) به‌ازای کدام یك از ماتریسهای ستونی 5×1 مانند Y، معادله $AX = Y$، دارای جواب X است؟

برای حل این مسائل ماتریس افزودهٔ A' از دستگاه $AX = Y$ را تشکیل می‌دهیم و دنباله‌ای مناسب از اعمال سطری روی A' به‌کار می‌بندیم.

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 & y_1 \\ 1 & 2 & -1 & -1 & 0 & y_2 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 & y_3 \\ 2 & 4 & 1 & 10 & 1 & y_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & y_5 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 & y_1 \\ 0 & 0 & -1 & -4 & 0 & -y_1 + y_2 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 & y_3 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 1 & -2y_1 + y_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & y_5 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 & y_1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 & y_1 - y_2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -y_1 + y_2 + y_3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -3y_1 + y_2 + y_4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & y_5 \end{bmatrix} \rightarrow$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 & y_1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 & y_1 - y_2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & y_5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -y_1 + y_2 + y_3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -3y_1 + y_2 + y_4 - y_5 \end{bmatrix}$$

(الف) اگر به‌ازای هر Y

$$PY = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_1 - y_2 \\ y_5 \\ -y_1 + y_2 + y_3 \\ -3y_1 + y_2 + y_4 - y_5 \end{bmatrix}$$

آنگاه

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

و از این‌رو، PA ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی

$$R = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

است. باید تأکید کرد که ماتریس P یکتا نیست. در واقع، تعداد زیادی ماتریس معکوس‌پذیر P (که از انتخابهای گوناگون اعمال مورد استفاده جهت تحویل A' ناشی می‌شوند) وجود دارند که $PA = R$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) به‌عنوان پایه‌ای برای W، می‌توان بردارهای سطری غیرصفر

$$\rho_1=(1, 2, 0, 3, 0)$$
$$\rho_2=(0, 0, 1, 4, 0)$$
$$\rho_3=(0, 0, 0, 0, 1)$$

از ماتریس R را انتخاب کرد.

(پ) فضای سطری W متشکل ازهمهٔ بردارهای به‌صورت

$$\beta=c_1\rho_1+c_2\rho_2+c_3\rho_3$$
$$=(c_1, 2c_1, c_2, 3c_1+4c_2, c_3)$$

است که در آن c_1، c_2، c_3 اسکالرهای دلخواهی هستند. پس، $(b_1, b_2, b_3, b_4, b_5)$ در W است اگر وتنها اگر

$$(b_1, b_2, b_3, b_4, b_5)=b_1\rho_1+b_3\rho_2+b_5\rho_3$$

و این تساوی برقرار است اگر و تنها اگر

$$b_2=2b_1$$
$$b_4=3b_1+4b_3.$$

این معادلات نمونه‌هایی از دستگاه عمومی (۲-۲۵) هستند که با استفاده ازآنها با یك نگاه می‌توان گفت که آیا برداری مفروض در W هست یا خیر. بنابراین، $(1, 2, 3, 4, 5)$ ترکیبی‌خطی‌ازسطرهای A هست، اما $(25, -11, 1, -10, -5)$ چنین نیست.

(ت) ماتریس مختصات بردار $(b_1, 2b_1, b_3, 3b_1+4b_3, b_5)$ در پایهٔ $\{\rho_1, \rho_2, \rho_3\}$، مسلماً عبارت است از

$$\begin{bmatrix} b_1 \\ b_3 \\ b_5 \end{bmatrix}.$$

(ث) طرق بسیاری برای نوشتن بردارهای W به صورت ترکیبات خطی سطرهای A وجود دارد. شاید آسانترین راه‌آن باشدکه ازنخستین شیوهٔ بیان شدهٔ قبل ازمثال ۲۱ پیروی کنیم:

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\beta=(b_1,\ 2b_1,\ b_3,\ 3b_1+4b_3,\ b_5)$$
$$=[b_1,\ b_3,\ b_5,\ 0,\ 0]\cdot R$$
$$=[\cancel{b_2},\ b_3,\ b_5,\ 0,\ 0]\cdot PA$$

$$=[b_1,\ b_3,\ b_5,\ 0,\ 0]\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}\cdot A$$

$$=[b_1+b_3,\ -b_3,\ 0,\ 0,\ b_5]\cdot A.$$

درحالت خاص، در ازای $\beta=(-5,-10,1,-11,20)$ داریم

$$\beta=[-4,-1,0,0,20]\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 \\ 2 & 4 & 1 & 10 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

(ج) معادلات دستگاه $RX=0$ عبارتند از

$$x_1+2x_2+3x_4=0$$
$$x_3+4x_4=0$$
$$x_5=0.$$

از این‌رو، V متشکل از همهٔ ستونهای به‌شکل

$$X=\begin{bmatrix} -2x_2-3x_4 \\ x_2 \\ -4x_4 \\ x_4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

است که در آن x_2 و x_4 دلخواه هستند.

(ج) دوستون

$$\begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ -4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

پایه‌ای برای V تشکیل می‌دهند. این پایه مثالی است از پایهٔ توصیف شده در مثال ۱۵.

(ح) معادلهٔ $AX=Y$ دارای جوابهای X است اگر وتنها اگر

$$\begin{aligned} -y_1+y_2+y_3 &= 0 \\ -3y_1+y_2+y_4-y_5 &= 0. \end{aligned}$$

تمرین

۱. فرض کنید $s<n$ و A ماتریسی $s\times n$ باشد که درایه‌هایش متعلق به‌هیأت F هستند. ازقضیهٔ ۴ (و نه‌اثبات آن) استفاده کنید تا نشان‌دهید که یك X غیرصفر در $F^{n\times 1}$ وجود دارد که $AX=0$.

۲. فرض کنید

$$\alpha_1=(1,1,-2,1), \quad \alpha_2=(3,0,4,-1), \quad \alpha_3=(-1,2,5,2)$$

و

$$\alpha=(4,-5,9,-7), \quad \beta=(3,1,-4,4), \quad \gamma=(-1,1,0,1).$$

(الف) کدام یك از بردارهای α، β، γ در زیرفضایی از R^4 که توسط α_iها پدید می‌آید قرار دارد؟

(ب) کدام یك از بردارهای α، β، γ در زیرفضایی از C^4 پدید آمده توسط α_iها قرار دارد؟

(پ) آیا این مطلب قضیه‌ای را به‌یاد نمی‌آورد؟

۳. بردارهای

$$\alpha_1=(-1,0,1,2), \quad \alpha_2=(3,4,-2,5), \quad \alpha_3=(1,4,0,9)$$

از R^4 را درنظر بگیرید. دستگاهی از معادلات خطی همگن بیابید که فضای جواب آن

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دقیقاً زیرفضای پدیدآمده توسط این سه‌بردار از R^4 باشد.

۴. فرض کنید

$$\alpha_1=(1,0,-i),\quad \alpha_2=(1+i,1-i,1)\quad \alpha_3=(i,i,i)$$

از C^3 باشند. ثابت کنید که این بردارها پایه‌ای برای C^3 تشکیل می‌دهند. مختصات بردار (a,b,c) دراین پایه کدامند؟

۵. توصیفی صریح از نوع (۲-۲۵) برای بردارهای

$$\beta=(b_1,b_2,b_3,b_4,b_5)$$

در R^5، که ترکیبهای خطی بردارهای

$$\alpha_1=(1,0,2,1,-1),\qquad \alpha_2=(-1,2,-4,2,0)$$
$$\alpha_3=(2,-1,5,2,1),\qquad \alpha_4=(2,1,3,5,2)$$

هستند ارائه کنید.

۶. فرض کنید V فضای برداری حقیقی پدیدآمده توسط سطرهای ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 3 & 21 & 0 & 9 & 0 \\ 1 & 7 & -1 & -2 & -1 \\ 2 & 14 & 0 & 6 & 1 \\ 6 & 42 & -1 & 13 & 0 \end{bmatrix}$$

باشد.

(الف) پایه‌ای برای V بیابید.

(ب) کدام‌یك از بردارهای (x_1,x_2,x_3,x_4,x_5) عناصری از V هستند؟

(پ) اگر (x_1,x_2,x_3,x_4,x_5) در V باشد، مختصات آن در پایهٔ مطلوب بند (الف) چیست؟

۷. A را ماتریسی $m\times n$ برروی هیأت F فرض کنید و دستگاه معادلات $AX=Y$ رادر نظربگیرید. ثابت کنید این دستگاه معادلات دارای جواب است. اگر و تنها اگر رتبهٔ سطری ماتریس A با رتبهٔ سطری ماتریس افزودهٔ دستگاه برابر باشد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۳

تبدیلهای خطی

۱.۳. تبدیلهای خطی

اکنون به معرفی تبدیل خطی، یعنی مفهومی که در اکثر مطالب باقیماندهٔ این کتاب مورد مطالعه است، می‌پردازیم. چون ازاین پس اصطلاحات مبحث توابع مندرج درضمیمه را آزادانه به‌کار می‌بریم، مطالعه (یا مطالعهٔ مجدد) این مبحث را به‌خواننده توصیه می‌کنیم.

تعریف. فرض کنیم V و W دوفضای برداری برروی هیأت F باشند. یك **تبدیل خطی از V در W** تابعی از V در W است‌که به ازای همهٔ α ها و β ها از V و همهٔ اسکالرهای c از F

$$T(c\alpha+\beta)=c(T\alpha)+T\beta.$$

مثال۱. اگر V فضای برداری دلخواهی باشد، **تبدیل همانی** I که با $I\alpha=\alpha$ تعریف می شود تبدیلی خطی از V در V است. **تبدیل صفر** 0 که با $0\alpha=0$ تعریف می‌شود نیز تبدیلی خطی از V در V است.

مثال۲. فرض‌کنیم F یك هیأت و V فضای توابع چندجمله‌ای f از F در F باشدکه به‌صورت

$$f(x)=c_0+c_1x+\cdots+c_kx^k$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هستند. بنا بر تعریف قرار می‌دهیم

$$(Df)(x)=c_1+2c_2x+\cdots+kc_kx^{k-1}.$$

دراین صورت، D تبدیلی خطی از V در V ـ به‌نام تبدیل مشتق‌گیری ـ است.

مثال۳. فرض کنیم A یك ماتریس $m\times n$ ثابت با درایه های متعلق به هیأت F باشد. تابع T که با $T(X)=AX$ تعریف می‌شود تبدیلی خطی از $F^{n\times 1}$ در $F^{m\times 1}$، و تابع U که با $U(\alpha)=\alpha A$ تعریف می‌شود تبدیلی خطی از F^m در F^n است.

مثال۴. فرض کنیم ماتریس $m\times m$ ثابت P با درایه‌های متعلق به هیأت F وماتریس $n\times n$ ثابت Q بر روی F داده شده باشند. تابع T ازفضای $F^{m\times n}$ درخودش را با $T(A)=PAQ$ تعریف می کنیم. دراین صورت، T تبدیلی خطی از $F^{m\times n}$ در $F^{m\times n}$ است، زیرا

$$\begin{aligned}T(cA+B)&=P(cA+B)Q\\&=(cPA+PB)Q\\&=cPAQ+PBQ\\&=cT(A)+T(B).\end{aligned}$$

مثال۵. فرض کنیم R هیأت اعداد حقیقی، و V فضای همهٔ توابع پیوسته از R در R باشد. اگر T را با

$$(Tf)(x)=\int_0^x f(t)dt$$

تعریف کنیم، آنگاه T تبدیلی خطی از V در V است. تابع Tf نه تنها پیوسته است بلکه دارای مشتق اول پیوسته نیزهست. خطی بودن انتگرال یکی ازخواص اساسی آن به شمار می آید.

خواننده درنشان دادن این حکم که تبدیلهای تعریف شده درمثالهای ۱،۲،۳، و۵ تبدیلهایی خطی هستند، به مشکلی برنخواهد خورد. همچنان که مطالب بیشتری دربارهٔ تبدیلهای خطی می‌آموزیم. فهرست مثالها را نیز به طورقابل ملاحظه‌ای گسترش می‌دهیم.

تذکر این نکته مهم است که اگر T تبدیلی خطی از V در W باشد، آنگاه $T(0)=0$؛ این مطلب را می‌توان ازتعریف فهمید، زیرا

$$T(0)=T(0+0)=T(0)+T(0).$$

این نکته برای کسی که برای اولین بار جبرخطی را مطالعه می کند، غالباً گیج کننده است، زیرا، احتمالا وی قبلا اصطلاح «تابع‌خطی» را به طورمتفاوتی به‌کار برده است. توضیحی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

کوتاه سبب رفع این گیجی می‌شود. فرض کنیم V فضای برداری R^1 باشد. دراین‌صورت، یك تبدیل خطی از V در V نوع خاصی تابع (با مقدار) حقیقی روی خط حقیقی R است. در درس حساب دیفرانسیل و انتگرال، چنین تابعی احتمالاً خطی نامیده می‌شود هرگاه نمودار آن یك خط راست باشد. حال آنکه بنابر تعریف ما، یك تبدیل خطی از R^1 در R^1، تابعی است از R در R که نمودار آن یك خط راست مار بر مبدأ باشد.

تبدیل خطی عمومی T علاوه بر خاصیت $T(0)=0$ خاصیت دیگری هم دارد. چنین تبدیلی، ترکیبات خطی را «حفظ» می‌کند؛ یعنی، اگر $\alpha_1,\cdots,\alpha_n$ بردارهایی از V و $c_1,\cdots,c_n$ اسکالرهای داده شده‌ای باشند، آنگاه

$$T(c_1\alpha_1+\cdots+c_n\alpha_n)=c_1(T\alpha_1)+\cdots+c_n(T\alpha_n).$$

این رابطه فوراً از تعریف نتیجه می‌شود. مثلاً،

$$\begin{aligned}T(c_1\alpha_1+c_2\alpha_2)&=c_1(T\alpha_1)+T(c_2\alpha_2)\\&=c_1(T\alpha_1)+c_2(T\alpha_2).\end{aligned}$$

قضیهٔ ۱. فرض کنیم V یك فضای برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F، و $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایه‌ای مرتب برای V باشد. همچنین فرض کنیم W فضایی برداری بر روی همان هیأت F و $\beta_1,\cdots,\beta_n$ بردارهای دلخواهی از W باشند. دراین صورت، تنها یك تبدیل خطی T از V در W وجود دارد که

$$T\alpha_j=\beta_j,\quad j=1,\cdots,n.$$

اثبات. برای اثبات وجود تبدیلی خطی مانند T با شرط $T\alpha_j=\beta_j$، به‌صورت زیر عمل می‌کنیم. به‌ازای هر α در V، یك n تایی $(x_1,\cdots,x_n)$ وجود دارد به طوری که

$$\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n.$$

به‌ازای این بردار α، چنین تعریف می‌کنیم

$$T\alpha=x_1\beta_1+\cdots+x_n\beta_n.$$

دراین صورت، T قاعده‌ای است خوش تعریف برای مربوط ساختن هر بردار α از V با بردار $T\alpha$ از W. بنا به‌تعریف، روشن است که به‌ازای هر j، $T\alpha_j=\beta_j$. برای اینکه ببینیم T خطی است، فرض می‌کنیم

$$\beta=y_1\alpha_1+\cdots+y_n\alpha_n$$

برداری در V و c اسکالر دلخواهی باشد. حال

$$c\alpha+\beta=(cx_1+y_1)\alpha_1+\cdots+(cx_n+y_n)\alpha_n$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و لذا بنا بر تعریف

$$T(c\alpha+\beta)=(cx_1-y_1)\beta_1+\cdots+(cx_n+y_n)\beta_n.$$

از سوی دیگر

$$c(T\alpha)+T\beta=c\sum_{i=1}^{n}x_i\beta_i+\sum_{i=1}^{n}y_i\beta_i$$
$$=\sum_{i=1}^{n}(cx_i+y_i)\beta_i$$

و از این‌رو

$$T(c\alpha+\beta)=c(T\alpha)+T\beta.$$

اگر U تبدیلی خطی از V در W با خاصیت $U\alpha_j=\beta_j$، $j=1,\cdots,n$، باشد آنگاه به‌ازای بردار $\alpha=\sum_{i=1}^{n}x_i\alpha_i$ داریم

$$U\alpha=U\left(\sum_{i=1}^{n}x_i\alpha_i\right)$$
$$=\sum_{i=1}^{n}x_i(U\alpha_i)$$
$$=\sum_{i=1}^{n}x_i\beta_i$$

وبنابراین U دقیقاً همان قاعدهٔ T است که در بالا تعریف کردیم. این‌مطلب نشان می‌دهد که تبدیل خطی T، با خاصیت $T\alpha_j=\beta_j$، یکتاست. □

گرچه قضیهٔ ۱ بسیار ابتدایی است، اما چنان اساسی است که لازم دیدیم آن را به طور رسمی بیان کنیم. مفهوم تابع بسیار عمومی است. اگر V و W دو فضای برداری (غیر صفر) باشند، تعداد زیادی تابع از V در W وجود دارد. قضیهٔ ۱ در تأکید براین واقعیت که توابع خطی بیش از حد، خاص هستند به‌ما کمك می‌کند.

مثال ۶. بردارهای

$$\alpha_1=(1,2)$$
$$\alpha_2=(3,4)$$

مستقل‌خطی‌اند وبنابراین پایه‌ای‌برای R^2 تشکیل می‌دهند. بنابرقضیهٔ ۱ تبدیل‌خطی یکتایی از R^2 در R^3 وجود دارد که

$$T\alpha_1=(3,2,1)$$
$$T\alpha_2=(6,5,4).$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

درچنین حالتی باید بتوانیم $T(\epsilon_1)$ را بیابیم. اسکالرهای c_1 و c_2 راکه $\epsilon_1=c_1\alpha_1+c_2\alpha_2$ می‌یابیم و سپس از این مطلب استفاده می‌کنیم که $T\epsilon_1=c_1T\alpha_1+c_2T\alpha_2$. اگر $(1,0)=c_1(1,2)+c_2(3,4)$، آنگاه $c_1=-2$ و $c_2=1$. از این‌رو

$$T(1,0)=-2(3,2,1)+(6,5,4)$$
$$=(0,1,2).$$

مثال ۷. فرض کنیم T تبدیل خطی ازفضای m تاییهای F^m درفضای n تاییهای F^n باشد. قضیهٔ ۱ می‌گویدکه T به‌طور یکتا توسط دنبالهٔ بردارهای $\beta_1,\cdots,\beta_m$ با خاصیت

$$\beta_i=T\epsilon_i,\quad i=1,\cdots,m$$

تعیین می‌شود. به‌طور خلاصه، T توسط نگاره‌های بردارهای پایهٔ استانده به‌طور یکتا تعیین می‌شود. روش کار چنین است:

$$\alpha=(x_1,\cdots,x_m)$$
$$T\alpha=x_1\beta_1+\cdots+x_m\beta_m.$$

اگر B ماتریس $m\times n$ی باشدکه بردارهای سطری آن $\beta_1,\cdots,\beta_m$ هستند، این رابطه بیان می‌کندکه

$$T\alpha=\alpha B.$$

به‌بیان دیگر، اگر $\beta_i=(B_{i1},\cdots,B_{in})$، آنگاه

$$T(x_1,\cdots,x_n)=[x_1\cdots x_m]\begin{bmatrix}B_{11} & \cdots & B_{1n}\\ \vdots & & \\ B_{m1} & \cdots & B_{mn}\end{bmatrix}.$$

این توصیفی بسیار صریح ازتبدیل خطی است. در بخش ۴.۳ به‌مطالعه‌ای عمیق در مورد رابطهٔ بین تبدیلهای خطی و ماتریسها می‌پردازیم و از این توصیف خاص $T\alpha=\alpha B$ هم استفاده نمی‌کنیم، زیرا در این رابطه ماتریس B در سمت راست بردار α واقع است و این مطلب ممکن است به‌اشتباه‌کاریهایی بینجامد. نکتهٔ اصلی در این مثال این است‌که می‌توانیم توصیفی صریح و نسبتاً ساده ازهمهٔ تبدیلهای خطی از F^m در F^n به‌دست‌دهیم.

اگر T تبدیلی خطی از V در W باشد، آنگاه برد T نه تنها زیر مجموعه‌ای از W بلکه زیرفضایی ازآن است. گیریم R_T برد T، یعنی مجموعهٔ همهٔ بردارهای β در W باشدکه به‌ازای آن عنصری مانند α در V هست‌که $\beta=T\alpha$. فرض‌کنیم β_1 و β_2 در R_T باشند و c یك اسکالر. بردارهایی مانند α_1 و α_2 در V وجود دارند به‌طوری‌که $T\alpha_1=\beta_1$ و $T\alpha_2=\beta_2$. به علت خطی بودن T

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T(c\alpha_1+\alpha_2)=cT\alpha_1+T\alpha_2$$
$$=c\beta_1+\beta_2$$

که نشان می‌دهد $c\beta_1+\beta_2$ نیز در R_T است.

زیرفضای جالب دیگر وابسته به‌تبدیل خطی T، مجموعهٔ N متشکل از بردارهای α در V با شرط $T\alpha=0$ است. این مجموعه زیرفضایی از V است، زیرا

(الف) $T(0)=0$، بنابراین N غیرتهی است؛

(ب) اگر $T\alpha_1=T\alpha_2=0$، آنگاه

$$T(c\alpha_1+\alpha_2)=cT\alpha_1+T\alpha_2$$
$$=c0+0$$
$$=0$$

و بنابراین $c\alpha_1+\alpha_2$ در N قرار دارد.

تعریف. فرض کنیم V و W دو فضای برداری بر روی هیأت F، و T تبدیلی خطی از V در W باشد. **فضای پوچ**[1] T عبارت است از مجموعهٔ همهٔ بردارهای α از V با شرط $T\alpha=0$.

هرگاه بعد V متناهی باشد، **رتبهٔ** T بعد برد T است و **پوچی**[2] T بعد فضای پوچ T.

قضیهٔ زیر یکی از مهمترین قضایای جبر خطی است.

قضیهٔ ۲. فرض کنیم V و W دو فضای برداری بر روی هیأت F، و T تبدیلی خطی از V در W باشد. اگر بعد V متناهی باشد، آنگاه

$$\text{بعد } (V)=\text{پوچی } (T)+\text{رتبهٔ } (T).$$

اثبات. گیریم $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_k\}$ پایه‌ای برای N، فضای پوچ T، باشد. بردارهایی چون $\alpha_{k+1},\cdots,\alpha_n$ در V وجود دارند به‌طوری که $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد. اکنون ثابت می‌کنیم $\{T\alpha_{k+1},\cdots,T\alpha_n\}$ پایه‌ای برای برد T است. بردارهای $T\alpha_1,\cdots,T\alpha_n$ یقیناً برد T را پدید می‌آورند؛ و چون به‌ازای هر $j\leqslant k$، $T\alpha_j=0$، می‌بینیم که پدیدآورنده برد $T\alpha_{k+1},\cdots,T\alpha_n$ هستند. برای اثبات استقلال خطی این بردارها، فرض کنیم اسکالرهایی چون c_i وجود دارند که

$$\sum_{i=k+1}^{n} c_i(T\alpha_i)=0.$$

این رابطه بیان می‌کند که

---

۱. این فضا را هسته‌ی T هم می‌نامند.ـــم.

۲. پوچی را بعد هسته هم می‌نامند.ـــم.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T\left(\sum_{i=k+1}^{n} c_i\alpha_i\right)=0,$$

ودرنتیجه بردار $\alpha=\sum_{i=k+1}^{n} c_i\alpha_i$ درفضای پوچ T است. چون α_1، ...، α_k پایه‌ای برای N تشکیل می‌دهند، باید اسکالرهایی مانند b_1، ...، b_k وجود داشته باشند به‌طوری‌که

$$\alpha=\sum_{i=1}^{k} b_i\alpha_i .$$

پس

$$\sum_{i=1}^{k} b_i\alpha_i-\sum_{j=k+1}^{n} c_j\alpha_j=0$$

وچون α_1، ...، α_n مستقل خطی هستند، باید داشته باشیم

$$b_1=\cdots=b_k=c_{k+1}=\cdots=c_n=0 .$$

اگر r رتبهٔ T باشد، این واقعیت که $T\alpha_{k+1}$، ...، $T\alpha_n$ پایه‌ای برای برد T تشکیل می‌دهند، تصریح می‌کندکه $r=n-k$. حال چون k پوچی T، و n بعد V است، اثبات تمام است. □

قضیهٔ ۳. اگر A ماتریسی $m\times n$ با درایه‌های متعلق به‌هیأت F باشد، آنگاه

$$\text{رتبهٔ سطری}(A)=\text{رتبهٔ ستونی}(A) .$$

اثبات. فرض‌کنیم T تبدیل‌خطی از $F^{n\times 1}$ در $F^{m\times 1}$ تعریف‌شده با $T(X)=AX$ باشد. فضای پوچ T عبارت است از فضای جواب دستگاه $AX=0$؛ یعنی مجموعه همهٔ ماتریسهای ستونی X به‌طوری‌که $AX=0$. برد T مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای ستونی $m\times 1$، مانند Y، است که $AX=Y$ جوابی برای مجهول X داشته باشد. اگر A_1، ...، A_n ستونهای ماتریس A باشند، آنگاه

$$AX=x_1A_1+\cdots+x_nA_n .$$

بنابراین، برد T عبارت است از زیرفضای پدید آمده توسط ستونهای A. به‌بیان‌دیگر، برد T فضای ستونی A است. بنابراین،

$$\text{رتبهٔ ستونی}(A)=\text{رتبهٔ}(T) .$$

قضیهٔ ۲ بیان می‌کندکه اگر S فضای جواب دستگاه $AX=0$، باشد آنگاه

$$\text{رتبهٔ ستونی}(A)+\text{بعد}(S)=n .$$

اکنون به‌مثال ۱۵ از فصل ۲ رجوع می‌کنیم. درآنجا بررسی‌مان نشان داد که اگر r بعد فضای سطری A باشد، آنگاه فضای جواب S پایه‌ای متشکل از $n-r$ بردار دارد:

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\text{بعد } (S) = n - \text{رتبهٔ سطری } (A) \,.$$

اکنون واضح است که

$$\text{رتبهٔ سطری } (A) = \text{رتبهٔ ستونی } (A) \,. \quad \square$$

اثبات قضیهٔ ۳ که هم‌اکنون ارائه شد، بستگی به‌محاسباتی صریح در بارهٔ دستگاههای معادلات خطی دارد. اثباتی بیشتر ادراکی هم وجود دارد که براین‌گونه محاسبات متکی نیست. چنین اثباتی را در بخش ۷.۳ عرضه می‌کنیم.

تمرین

۱. کدام‌یك از توابع T از R^2 در R^2 که درزیر آمده‌اند تبدیلی خطی است؟

(الف) $T(x_1, x_2) = (1 + x_1, x_2)$؛

(ب) $T(x_1, x_2) = (x_2, x_1)$؛

(پ) $T(x_1, x_2) = (x_1^2, x_2)$؛

(ت) $T(x_1, x_2) = (\sin x_1, x_2)$؛

(ث) $T(x_1, x_2) = (x_1 - x_2, 0)$.

۲. برد، رتبه، فضای پوچ، وپوچی تبدیل صفر وهمچنین تبدیل همانی روی فضای برداری با بعد متناهی V را بیابید.

۳. برد وفضای پوچ تبدیل مشتق‌گیری در مثال ۲ را توصیف کنید. همین‌کار را برای تبدیل انتگرال‌گیری درمثال ۵ انجام دهید.

۴. آیا تبدیلی خطی‌مانند T از R^3 در R^2 وجود داردکه $T(1, -1, 1) = (1, 0)$ و $T(1, 1, 1) = (0, 1)$؟

۵. اگر

$$\alpha_1 = (1, -1), \qquad \beta_1 = (1, 0)$$
$$\alpha_2 = (2, -1), \qquad \beta_2 = (0, 1)$$
$$\alpha_3 = (-3, 2), \qquad \beta_3 = (1, 1)$$

آیا تبدیلی خطی مانند T از R^2 در R^2 وجود دارد به‌طوری که به‌ازای $i = 1, 2, 3$، $T\alpha_i = \beta_i$؟

۶. تبدیل خطی T از F^2 در F^2 را که توسط $T\epsilon_1 = (a, b)$ و $T\epsilon_2 = (c, d)$ تعریف

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌شود به‌طور صریح (نظیر تمرینهای ۱ و ۲) توصیف کنید.

۷. فرض کنیم F زیرهیأتی ازاعداد مختلط و T تابعی از F^3 در F^3 باشدکه توسط

$$T(x_1, x_2, x_3)=(x_1-x_2+2x_3,\ 2x_1+x_2,\ -x_1-2x_2+2x_3)$$

تعریف می‌شود.

(الف) نشان دهیدکه T تبدیلی خطی است.

(ب) اگر (a, b, c) برداری در F^3 باشد، تحت چه شرایطی روی a، b، و c این بردار در برد T قرار دارد؟ رتبهٔ T چیست؟

(پ) a، b، و c چه شرایطی داشته باشند تا بردار (a, b, c) در فضای پوچ T قرار گیرد؟ پوچی T چیست؟

۸. تبدیلی خطی از R^3 در R^3 را که زیرفضای پدید آمده توسط $(1, 0, -1)$ و $(1, 2, 2)$ بردش باشد، به‌طور صریح توصیف کنید.

۹. فرض کنید V فضای برداری همهٔ ماتریسهای $n\times n$ برروی هیأت F، و B ماتریس $n\times n$ ثابتی باشد. اگر

$$T(A)=AB-BA,$$

نشان دهید T تبدیلی خطی از V در V است.

۱۰. فرض کنید V مجموعهٔ همهٔ اعداد مختلط باشد و به‌عنوان یك فضای برداری برروی هیأت اعداد حقیقی (با اعمال معمولی) درنظر گرفته شود. تابعی از V در V بیابید که یك تبدیل خطی روی این فضای برداری باشد، اما تبدیلی خطی روی C^1 نباشد، یعنی خطی مختلط نباشد.

۱۱. فرض کنید V فضای ماتریسهای $n\times 1$ برروی هیأت F، و W فضای ماتریسهای $m\times 1$ برروی همین هیأت باشد. فرض کنید A ماتریس $m\times n$ ثابتی برروی F، و T تبدیل خطی از V در W تعریف شده توسط $T(X)=AX$ باشد. ثابت کنید T تبدیل صفراست اگر و تنها اگر A ماتریس صفر باشد.

۱۲. فرض کنید V یك فضای برداری nبعدی برروی هیأت F باشد و T یك تبدیل خطی از V در V با برد وفضای پوچ مساوی. ثابت کنید n زوج است. (آیا می‌توانید مثالی ازچنین تبدیل خطی بیاورید؟)

۱۳. فرض کنید V فضایی برداری و T تبدیلی خطی از V در V باشد. ثابت کنید دوحکم زیر دربارهٔ T هم‌ارزند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(الف) اشتراك برد T وفضای پوچ T زیرفضای صفر V است.
(ب) اگر $T(T\alpha)=0$، آنگاه $T\alpha=0$.

۲.۳. جبر تبدیلهای خطی

درمطالعهٔ تبدیلهای خطی از V در W، این مطلب اهمیت اساسی داردکه مجموعهٔ این تبدیلها ساختارعادی یك فضای برداری را به‌ارث می‌برد. ساختار جبری مجموعهٔ تبدیلهای خطی از فضای V درخودش، از این هم غنی‌تر است؛ زیرا ترکیب عادی توابع، عمل «ضربی» هم برای این‌گونه تبدیلها فراهم می‌آورد. در این بخش، به‌تجسس این مفاهیم می‌پردازیم.

قضیهٔ ۴. فرض‌کنیم V و W دوفضای برداری بر روی هیأت F، و T و U دو تبدیل خطی از V در W باشند. تابع $(T+U)$ که با

$$(T+U)(\alpha)=T\alpha+U\alpha$$

تعریف می‌شود تبدیلی خطی از V در W است. اگر c عنصری دلخواه از F باشد، تابع (cT) که با

$$(cT)(\alpha)=c(T\alpha)$$

تعریف می‌شود نیز تبدیلی خطی از V در W است. مجموعهٔ همهٔ تبدیلهای خطی از V در W همراه با اعمال جمع وضرب اسکالری که در بالا تعریف شد، فضایی برداری‌برروی هیأت F تشکیل می‌دهند.

اثبات. فرض می‌کنیم T و U دو تبدیل خطی از V در W باشند، و $(T+U)$ مانند بالا تعریف شده باشد. دراین صورت

$$\begin{aligned}(T+U)(c\alpha+\beta)&=T(c\alpha+\beta)+U(c\alpha+\beta)\\&=c(T\alpha)+T\beta+c(U\alpha)+U\beta\\&=c(T\alpha+U\alpha)+(T\beta+U\beta)\\&=c(T+U)(\alpha)+(T+U)(\beta)\end{aligned}$$

که نشان می‌دهد $(T+U)$ تبدیلی خطی است. به‌طور مشابه

$$\begin{aligned}(cT)(d\alpha+\beta)&=c[T(d\alpha+\beta)]\\&=c[d(T\alpha)+T\beta]\\&=cd(T\alpha)+c(T\beta)\\&=d[c(T\alpha)]+c(T\beta)\\&=d[(cT)\alpha]+(cT)\beta\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

که نشان می‌دهد (cT) نیز تبدیلی خطی است.

برای این‌که نشان دهیم مجموعهٔ تبدیلهای خطی از V در W (همراه با دوعمل مذکور) فضایی برداری است، باید هریك از شرایط جمع برداری وضرب اسکالری را مستقیماً بررسی کنیم. این‌کار را به‌خواننده واگذار می‌کنیم، وخود به‌این توضیح بسنده می‌کنیم که: بردار صفردراین فضا تبدیل صفراست‌که هربردار V را به‌بردارصفر W می‌فرستد؛ بعلاوه، هریك ازخواص این دوعمل از خاصیت متناظرمربوط به‌اعمال فضای W نتیجه می‌شود. □

شاید بهتر باشد راه دیگرنگرش به‌این قضیه را هم ذکرکنیم. اگر جمع وضرب اسکالری را مانند بالا تعریف کنیم، آنگاه مجموعهٔ همهٔ توابع از V در W فضایی است برداری برروی هیأت F. این مطلب ربطی به‌این‌که V فضای برداری است ندارد؛کافی است V مجموعه‌ای غیرتهی باشد. هرگاه V فضایی برداری باشد، می‌توانیم تبدیلهایی خطی از V در W را هم تعریف کنیم، و در این صورت قضیهٔ ۴ حکم می‌کند که تبدیلهای خطی زیرفضایی از فضای همهٔ توابع از V در W هستند.

فضای تبدیلهای خطی از V در W را با $L(V, W)$ نشان می‌دهیم. یادآوری می‌کنیم که $L(V, W)$ تنها زمانی تعریف می‌شودکه V و W فضاهایی برداری برروی هیأتی واحد باشند.

قضیهٔ ۵. فرض کنیم V و W دو فضای برداری برروی هیأت F، بترتیب، با ابعاد n و m باشند. در این صورت بعد فضای $L(V,W)$ متناهی و برابر mn است.

اثبات. فرض کنیم

$$\mathcal{B}'=\{\beta_1, \cdots, \beta_m\} \quad \text{و} \quad \mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$$

بترتیب، پایه‌های مرتبی برای V و W باشند. به‌ازای هرجفت از اعداد صحیح $(p\ ,\ q)$ با شرایط $1 \leqslant p \leqslant m$ و $1 \leqslant q \leqslant n$، تبدیل خطی $E^{p,q}$ از V در W را با

$$E^{p,q}(\alpha_i)=\begin{cases} 0 & \text{هرگاه } i\neq q \\ \beta_p & \text{هرگاه } i=q \end{cases}$$
$$=\delta_{iq}\beta_p$$

تعریف می‌کنیم. بنابرقضیهٔ ۱، تبدیل خطی یکتایی از V در W هست که دراین‌شرایط‌صدق می‌کند. ادعا این است‌که mn تبدیل E^{pq} پایه‌ای را برای $L(V, W)$ تشکیل می‌دهند.

فرض کنیم T تبدیلی خطی از V در W باشد. به‌ازای هر j که $1 \leqslant j \leqslant n$، گیریم A_{1j}، ...، A_{mj} مختصات بردار $T\alpha_j$ درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ باشند؛ یعنی

$$T\alpha_j=\sum_{p=1}^{m} A_{pj}\beta_p \cdot \qquad (۱-۳)$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌خواهیم نشان دهیم

$$T=\sum_{p=1}^{m}\sum_{q=1}^{n}A_{pq}E^{p,q}\ . \qquad (۳-۲)$$

فرض کنیم U تبدیل خطی موجود درسمت راست تساوی (۳-۲) باشد. آنگاه، به‌ازای هر j

$$\begin{aligned}U\alpha_j&=\sum_p\sum_q A_{pq}E^{p,q}(\alpha_j)\\&=\sum_p\sum_q A_{pq}\delta_{jq}\beta_p\\&=\sum_{p=1}^{m}A_{pj}\beta_p\\&=T\alpha_j\end{aligned}$$

و از اینجا $U=T$. حال (۳-۲) نشان می‌دهد که $E^{p,q}$ها $L(V,W)$ را پدید می‌آورند. باید ثابت کنیم که اینها مستقل خطی نیزهستند. اما، این مطلب ازآنچه در بالا انجام شد روشن است؛ زیرا، اگر تبدیل

$$U=\sum_p\sum_q A_{pq}E^{p,q}$$

تبدیل صفر باشد، آنگاه به‌ازای همهٔ jها، $U\alpha_j=0$، پس

$$\sum_{p=1}^{m}A_{pj}\beta_p=0\ .$$

حال استقلال β_pها ایجاب می‌کندکه به‌ازای هر p و j، $A_{pj}=0$. □

قضیهٔ ۶. فرض کنیم V، W، و Z سه‌فضای برداری بر روی هیأت F باشند. اگر T تبدیلی‌خطی از V در W و U تبدیلی خطی از W در Z باشد،آنگاه تابع مرکب UTکه با $(UT)(\alpha)=U(T(\alpha))$ تعریف می‌شود، تبدیلی خطی از V در Z است.

اثبات.

$$\begin{aligned}(UT)(c\alpha+\beta)&=U[T(c\alpha+\beta)]\\&=U(cT\alpha+T\beta)\\&=c[U(T\alpha)]+U(T\beta)\\&=c(UT)(\alpha)+(UT)(\beta)\ .\ \square\end{aligned}$$

درآنچه‌که به‌دنبال می‌آید عمدتاً سروکار ما با تبدیلهای خطی از فضایی برداری

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

درخودش است. چون مکرراً ناگزیر از نوشتن «T تبدیلی خطی از V در V است» هستیم، به‌جای آن عبارت «T عملگری خطی روی V است» را می‌نویسیم.

تعریف. اگر V فضایی برداری بر روی هیأتی چون F باشد، یك **عملگر خطی روی** V عبارت است از تبدیلی خطی از V در V.

درمورد قضیهٔ ۶، درحالتی که $V=W=Z$ ودر نتیجه U و T دوعملگر خطی روی فضای V هستند، دیده می‌شود که ترکیب UT هم عملگری خطی روی V است. بنابراین فضای $L(V, V)$ یك «عمل ضرب» هم دارد که توسط عمل ترکیب روی آن تعریف می‌شود. دراین حالت، عملگر TU نیز تعریف می‌شود، ولی باید توجه داشت که عموماً $UT\neq TU$؛ یعنی، $UT-TU\neq 0$. این نکته هم باید مورد توجه خاص قرار بگیرد که اگر T عملگری خطی روی V باشد، آنگاه می‌توان T را با T ترکیب کرد. لذا نماد $T^2=TT$، و در حالت کلی به‌ازای $n=1, 2, 3, \ldots$، نماد: $T^n=T\cdots T$ (n بار) را به‌کار خواهیم برد و اگر $T\neq 0$، بنابر تعریف قرار می‌دهیم $T^0=I$.

لم. فرض کنیم V فضایی برداری بر روی هیأت F باشد. اگر U، T_1، و T_2 عملگرهایی خطی روی V و c عضوی از F باشد، آنگاه

(الف) $IU=UI=U$؛

(ب) $U(T_1+T_2)=UT_1+UT_2$؛ $(T_1+T_2)U=T_1U+T_2U$؛

(پ) $c(UT_1)=(cU)T_1=U(cT_1)$.

اثبات. (الف) این خاصیت تابع همانی، بدیهی است و بیان آن در اینجا صرفاً برای تأکید است.

(ب)
$$\begin{aligned}[U(T_1+T_2)](\alpha)&=U[(T_1+T_2)(\alpha)]\\&=U(T_1\alpha+T_2\alpha)\\&=U(T_1\alpha)+U(T_2\alpha)\\&=(UT_1)(\alpha)+(UT_2)(\alpha)\end{aligned}$$

و بنابراین $U(T_1+T_2)=UT_1+UT_2$. همچنین

$$\begin{aligned}[(T_1+T_2)U](\alpha)&=(T_1+T_2)(U\alpha)\\&=T_1(U\alpha)+T_2(U\alpha)\\&=(T_1U)(\alpha)+(T_2U)(\alpha).\end{aligned}$$

پس، $(T_1+T_2)U=T_1U+T_2U$. (خواننده ممکن است توجه کرده باشد که در اثبات این دو قانون پخش‌پذیری، از خطی بودن T_1 و T_2 استفاده نشد؛ دراثبات (پ) هم خطی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بودن U به‌کار نمی‌رود.)

(پ) اثبات این قسمت به‌خواننده واگذار می‌شود. □

مضمون این لم‌ومضمون قسمتی ازقضیهٔ ۵ نشان می‌دهندکه فضای‌برداری $L(V, V)$ همراه با عمل ترکیب همان چیزی است‌که به‌جبرخطی بـا عنصرهمانی مشهور است. این مطلب را درفصل ۴ مورد بحث قرارخواهیم داد.

مثال ۸. اگر A ماتریسی $m \times n$ با درایه‌های متعلق به F باشد، تبدیلی خطـی T از $F^{n\times 1}$ در $F^{m\times 1}$ را داریم‌که بـا $T(X)=AX$ تعریف می‌شود؛ و اگـر B ماتریسی $p\times m$ باشد، تبدیل خطی U از $F^{m\times 1}$ در $F^{p\times 1}$ را هم داریم که توسط $U(Y)=BY$ تعریف می‌شود. ترکیب UT بسادگی قابل توصیف است:

$$\begin{aligned}(UT)(X)&=U(T(X))\\&=U(AX)\\&=B(AX)\\&=(BA)X.\end{aligned}$$

پس، UT عبارت است از «عمل ضرب چپ درماتریس حاصل‌ضرب BA».

مثال ۹. فرض‌کنیم F یك هیأت و V فضای برداری همهٔ توابع چندجمله‌ای از F در F باشد. گیریـم D عملگـر مشتق‌گیـری تعریف شده در مثال ۲ و T عملگـر خطی «ضرب در x»:

$$(Tf)(x)=xf(x)$$

باشد. دراین‌صورت، $DT\neq TD$. درواقع، اگر I عملگرهمانی باشد، خواننده بایدبتواند $DT-TD=I$ را بآسانی اثبات‌کند.

هرچند «ضرب» تعریف شده روی $L(V, V)$ جابجایی نیست، اما با اعمال فضای برداری $L(V, V)$ رابطهٔ زیبایی دارد.

مثال ۱۰. فرض‌کنیم $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای فضـای برداری V باشد. عملگرهای خطی $E^{p,q}$ راکه دراثبات قضیهٔ ۵ پدید آمدند، درنظرمی‌گیریم:

$$E^{p,q}(\alpha_i)=\delta_{iq}\alpha_p\,.$$

این n^2 عملگـرخطـی پایه‌ای بـرای فضای عملگرهای خطـی روی V تشکیل می‌دهند. $E^{p,q}E^{r,s}$ چیست؟ داریم

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(E^{p,q}E^{r,s})(\alpha_i)=E^{p,q}(\delta_{is}\alpha_r)$$
$$=\delta_{is}E^{p,q}(\alpha_r)$$
$$=\delta_{is}\delta_{rq}\alpha_p\ .$$

بنابراین،

$$E^{p,q}E^{r,s}=\begin{cases}0 & \text{هرگاه } r\neq q\\ E^{p,s} & \text{هرگاه } r=q\end{cases}$$

گیریم T عملگری خطی روی V باشد. دراثبات قضیهٔ ۵ نشان دادیم که اگر

$$A_j=[T\alpha_j]_{\mathcal{B}}$$
$$A=[A_1,\cdots,A_n]$$

آنگاه

$$T=\sum_p\sum_q A_{pq}E^{p,q}\ .$$

اگر

$$U=\sum_r\sum_s B_{rs}E^{r,s}$$

عملگرخطی دیگری روی V باشد، آنگاه آخرین لم ایجاب می‌کند که

$$TU=(\sum_p\sum_q A_{pq}E^{p,q})\ (\sum_r\sum_s B_{rs}E^{r,s})$$
$$=\sum_p\sum_q\sum_r\sum_s A_{pq}B_{rs}E^{p,q}E^{r,s}\ .$$

همچنان که مشاهده کرده‌ایم، تنها جملاتی که در این مجموع بسیار بزرگ باقی می‌مانند جملاتی هستند که برای آنها $q=r$، که در این صورت چون $E^{p,r}E^{r,s}=E^{p,s}$ داریم

$$TU=\sum_p\sum_s(\sum_r A_{pr}B_{rs})E^{p,s}$$
$$=\sum_p\sum_s(AB)_{ps}E^{p,s}\ .$$

پس، نتیجهٔ عمل ترکیب T و U ضرب ماتریسهای A و B است.

در بحث راجع به‌اعمال جبری روی تبدیلهای خطی، تاکنون چیزی درمورد معکوس‌پذیری نگفته‌ایم. دراین مورد یك پرسش مشخص وجالب این است: برای کدام عملگر خطی T روی فضای V، عملگری خطی چون T^{-1} وجود دارد که $TT^{-1}=T^{-1}T=I$؟

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تابع T از V در W **معکوس‌پذیر** نامیده می‌شود، هرگاه یک تابع U از W در V یافت شود به طوری که UT تابع همانی روی V، و TU تابع همانی روی W باشد. اگر T معکوس‌پذیر باشد، تابع U یکتا است و با T^{-1} نشان داده می‌شود. (ر. ك. ضمیمه.) بعلاوه، T معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر

۱. T یك به‌یك باشد؛ یعنی از $T\alpha = T\beta$ نتیجه بشود که $\alpha = \beta$؛
۲. T پوشا باشد؛ یعنی برد T (تمام) W باشد.

قضیهٔ ۷. فرض کنیم V و W دو فضای برداری بر روی هیأت F و T تبدیلی خطی از V در W باشد. اگر T معکوس‌پذیر باشد، آنگاه تابع معکوس آن، T^{-1}، تبدیلی خطی از W بروی V است.

اثبات. حرفهایمان را برای تأکید بر یك نکته تکرار می‌کنیم. وقتی T یك به‌یك و پوشا باشد، یك تابع معکوس T^{-1} وجود دارد که به‌طور یکتا تعیین می‌شود و W را بروی V چنان می‌نگارد که $T^{-1}T$ تابع همانی روی V، و TT^{-1} تابع همانی روی W باشد. مطلبی که در اینجا باید ثابت کنیم این است که اگر تابع خطی T معکوس‌پذیر باشد، آنگاه معکوسش T^{-1} نیز خطی است.

گیریم β_1 و β_2 بردارهایی از W، و c یك اسکالر باشد. می‌خواهیم نشان دهیم که

$$T^{-1}(c\beta_1+\beta_2)=cT^{-1}\beta_1+T^{-1}\beta_2.$$

فرض کنیم به‌ازای $i=1, 2$، $\alpha_i = T^{-1}\beta_i$؛ یعنی، α_i یکتا بردار در V باشد که $T\alpha_i=\beta_i$. چون T خطی است

$$\begin{aligned} T(c\alpha_1+\alpha_2) &= cT\alpha_1+T\alpha_2 \\ &= c\beta_1+\beta_2 . \end{aligned}$$

پس، $c\alpha_1+\alpha_2$ یکتا بردار در V است که توسط T به $c\beta_1+\beta_2$ فرستاده می‌شود، لذا

$$\begin{aligned} T^{-1}(c\beta_1+\beta_2) &= c\alpha_1+\alpha_2 \\ &= c(T^{-1}\beta_1)+T^{-1}\beta_2 \end{aligned}$$

و T^{-1} خطی است. □

فرض کنیم تبدیل خطی معکوس‌پذیر T از V بروی W و تبدیل خطی معکوس‌پذیر U از W بروی Z داده شده‌اند. آنگاه، UT معکوس‌پذیر است و $(UT)^{-1}=T^{-1}U^{-1}$. این حکم، نه‌نیازی به‌خطی بودن UT دارد و نه مستلزم بررسی جداگانهٔ یك به‌یك و پوشا بودن آن است. فقط لازم است نشان دهیم که $T^{-1}U^{-1}$ هم معکوس چپ و هم معکوس راست UT است.

اگر T خطی باشد، آنگاه $T(\alpha-\beta)=T\alpha-T\beta$؛ از این‌رو، $T\alpha=T\beta$ اگر و

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تنها اگر $T(\alpha-\beta)=0$. این مطلب، تحقیق یك به‌یك بودن T را بسیار ساده می‌کند. تبدیل‌خطی T را **نامنفرد** نامیم، هرگاه $T\gamma=0$ ایجاب کند که $\gamma=0$؛ یعنی هرگاه‌فضای پوچ T برابر با $\{0\}$ باشد. بدیهی است که T، یك به‌یك است اگر وتنها اگر T نامنفرد باشد. تعمیم این تذکر این است که تبدیلهای خطی نامنفرد، آنهایی هستند که استقلال خطی را حفظ می‌کنند.

قضیهٔ ۸. فرض کنیم T تبدیلی خطی از V در W باشد. آنگاه، T نامنفرد است اگر و تنها اگر T هرزیر مجموعهٔ مستقل خطی از V را بروی یك زیرمجموعهٔ مستقل خطی از W ببرد.

اثبات. ابتدا فرض می‌کنیم T نامنفرد باشد و S را یك زیرمجموعهٔ مستقل خطی‌از V می‌گیریم. اگر α_1، ...، α_k بردارهایی از S باشند، آنگاه $T\alpha_1$، ...، $T\alpha_k$ مستقل خطی هستند؛ زیرا اگر

$$c_1(T\alpha_1)+\cdots+c_k(T\alpha_k)=0$$

آنگاه

$$T(c_1\alpha_1+\cdots+c_k\alpha_k)=0$$

وچون T نامنفرد است،

$$c_1\alpha_1+\cdots+c_k\alpha_k=0$$

که ازآن به‌علت مستقل بودن مجموعهٔ S نتیجه می‌شود هر c_i برابرصفراست. این استدلال نشان می‌دهد که نگارهٔ S تحت T مجموعه‌ای است مستقل خطی.

فرض کنیم T هرزیرمجموعهٔ مستقل خطی را بروی یك زیرمجموعهٔ مستقل خطی ببرد. گیریم α برداری غیرصفر از V باشد. آنگاه، مجموعهٔ S متشکل از بردار α مستقل است. نگارهٔ S مجموعه‌ای است متشکل از بردار $T\alpha$ و این مجموعه نیزمستقل است. بنابراین، $T\alpha\neq 0$، زیرا مجموعهٔ تك‌عنصری بردار صفر وابسته است. این مطلب نشان می‌دهد که فضای پوچ T همان زیرفضای صفراست؛ یعنی، T نامنفرد است. □

مثال ۱۱. فرض کنیم F زیرهیأتی ازاعداد مختلط (یا هیأتی با سرشت‌نمای‌صفر)، و V فضای توابع چندجمله‌ای برروی F باشد. دوعملگرمشتق‌گیری، D، و «ضرب در x»، T، درمثال ۹ را درنظرمی‌گیریم. چون D همهٔ ثابتها را به ۰ می‌فرستد، منفرد است. گرچه بعد V متناهی نیست، اما برد D تمام V است، واین امکان هست که معکوسی راست‌برای D تعریف شود. مثلاً، اگر E عملگرانتگرال‌گیری نامعین باشد:

$$E(c_0+c_1x+\cdots+c_nx^n)=c_0x+\frac{1}{2}c_1x^2+\cdots+\frac{1}{n+1}c_nx^{n+1}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

آنگاه E عملگری خطی روی V است و $DE=I$. از طرف دیگر $ED\neq I$، زیرا ED همهٔ ثابتها را به ۰ می‌فرستد. عملگر T حالتی شبیه به عکس این حالت را دارد. اگر به‌ازای همهٔ xها $xf(x)=0$، آنگاه $f=0$. ازاین‌رو، T نامنفرد است، و یافتن معکوسی چپ برای T ممکن. مثلاً، اگر U عملگر «حذف جملهٔ ثابت وتقسیم آن بر x» باشد:

$$U(c_0+c_1x+\cdots+c_nx^n)=c_1+c_2x+\cdots c_nx^{n-1}$$

آنگاه، U عملگری خطی روی V است و $UT=I$. ولی $TU\neq I$، زیرا هر تابع واقع در برد TU، در برد T یعنی درفضای توابع چندجمله‌ای f با شرط $f(0)=0$ نیزهست.

مثال ۱۲. فرض کنیم F یك هیأت و T عملگرخطی روی F^2 تعریف شده با

$$T(x_1, x_2)=(x_1+x_2, x_1)$$

باشد. دراین صورت، T نامنفرد است، زیرا اگر $T(x_1, x_2)=0$ داریم

$$x_1+x_2=0$$

$$x_1=0$$

وبنابراین $x_1=x_2=0$. همچنین مشاهده می‌شود که T پوشاست؛ زیرا، فرض کنیم (z_1, z_2) بردار دلخواهی از F^2 باشد. برای اینکه نشان دهیم (z_1, z_2) در برد T است، باید اسکالرهایی چون x_1 و x_2 بیابیم که

$$x_1+x_2=z_1$$

$$x_1=z_2\,.$$

واضح است که جواب عبارت است از $x_1=z_2$ و $x_2=z_1-z_2$. محاسبهٔ اخیرفرمول صریحی برای T^{-1} به‌دست می‌دهد، که چنین است:

$$T^{-1}(z_1, z_2)=(z_2, z_1-z_2).$$

درمثال ۱۱ دیدیم که یك تبدیل خطی ممکن است بدون پوشا بودن نامنفرد، و نیز بدون نامنفرد بودن پوشا باشد. مثال اخیرحالت مهمی را نشان می‌دهد که در آن این‌واقعه نمی‌تواند روی دهد.

قضیهٔ ۹. فرض کنیم V و W دو فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F باشند و $\dim V=\dim W$. اگر T تبدیلی خطی از V در W باشد، احکام زیرهم‌ارزند:

(۱) T معکوس‌پذیر است.

(۲) T نامنفرد است.

(۳) T پوشا است؛ یعنی برد T برابر با W است.

اثبات. گیریم بعد $(W)=$ بعد$(V)=n$. بنابرقضیهٔ ۲

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(T)\text{ رتبهٔ } + (T)\text{ پوچی} = n.$$

اکنون T نامنفرد است اگر وتنها اگر (T) پوچی $= 0$، و (چون $n = \dim W$) برد T برابر با W است اگروتنها اگر (T) رتبهٔ $= n$. چون مجموع رتبه وپوچی برابر n است، پوچی دقیقاً وقتی 0 است که رتبه برابر n باشد. بنابراین، T نامنفرد است اگر و تنها اگر $T(V) = W$. لذا، اگریکی ازشرایط (۲) یا (۳) برقرار باشد، دیگری هم برقرار و T معکوس‌پذیر است. □

به‌خواننده هشدار می‌دهیم که قضیهٔ ۹ را جزدرحالت متناهی بودن بعد و جز با شرط $\dim V = \dim W$ به‌کار نبندد. تحت فرضهای قضیهٔ ۹، شرایط (۱)، (۲) و(۳) با احکام زیرنیز هم‌ارزند:

(۴) اگر $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد، آنگاه $\{T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n\}$ پایه‌ای برای W است.

(۵) پایه‌ای چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V وجود دارد که $\{T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n\}$ پایه‌ای برای W است.

ذیلاً اثباتی برای هم‌ارز بودن این پنج شرط ارائه می‌کنیم. این اثبات شامل اثبات تازه‌ای از هم‌ارز بودن (۱) و (۲) و (۳) هم هست.

(۲) $\rightarrow$ (۱). اگر T معکوس‌پذیر باشد، T نامنفرد است. (۳) $\rightarrow$ (۲). فرض کنیم T نامنفرد و $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد. بنابرقضیهٔ ۸، $\{T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n\}$ یك مجموعهٔ مستقل خطی از بردارهای W است؛ وچون بعد W نیز n است، این‌مجموعه از بردارها پایه‌ای برای Wاست. حال گیریم β برداری دلخواه از W باشد. اسکالرهایی چون $c_1, \cdots, c_n$ وجود دارند که

$$\beta = c_1(T\alpha_1) + \cdots + c_n(T\alpha_n)$$
$$= T(c_1\alpha_1 + \cdots + c_n\alpha_n)$$

واین خود نشان می‌دهد که β در برد T است. (۴) $\rightarrow$ (۳). اکنون فرض می‌کنیم T پوشا باشد. اگر $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد، بردارهای $T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n$ برد T را، که بنا به‌فرض تمام W است، پدید می‌آورند. چون بعد W برابر n است، این n بردار باید مستقل خطی باشند؛ یعنی، باید پایه‌ای را برای W تشکیل بدهند. (۵) $\rightarrow$ (۴)، این حکم نیازی به‌توضیح ندارد. (۱) $\rightarrow$ (۵). فرض‌کنیم پایه‌ای چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V وجود داشته باشد که $\{T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n\}$، هم پایه‌ای برای W باشد. چون $T\alpha_i$ها W را پدید می‌آورند، واضح است که برد T تمام W است. اگر $\alpha = c_1\alpha_1 + \cdots + c_n\alpha_n$ درفضای پوچ T باشد، آنگاه

$$T(c_1\alpha_1 + \cdots + c_n\alpha_n) = 0$$

یا

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$c_1(T\alpha_1)+\cdots+c_n(T\alpha_n)=0$$

وچون $T\alpha_i$ها مستقل هستند، هر c_i برابرصفراست، ولذا $\alpha=0$. تا اینجا نشان داده‌ایم که برد T برابر با W است و T نامنفرد؛ بنابراین، T معکوس‌پذیراست.

مجموعهٔ عملگرهای خطی معکوس‌پذیرروی یك فضای V همراه با عمل ترکیب، مثال‌خوبی برای چیزی که درجبر به «گروه» معروف است، به‌دست می‌دهد. گرچه‌فرصت آن را نداریم که بتفصیل درموردگروهها به‌بحث بپردازیم، مع‌هذا تعریف آن را ذیلاً ارائه می‌کنیم.

تعریف. یك **گروه** متشکل است از

۱. یك مجموعهٔ G؛

۲. یك قاعده (یا عمل) که به‌هر جفت x و y از عناصر G، عنصر xy از G را با شرایط زیر وابسته می‌سازد:

(الف) به‌ازای هر x، y، و z از G، $x(yz)=(xy)z$ (شرکت‌پذیری)؛

(ب) یك عنصر e در G وجود دارد، به‌طوری‌که به‌ازای هر x از G، $ex=xe=x$؛

(پ) به هر عنصر x از G، عنصری چون x^{-1} از G متناظراست به‌طوری که $xx^{-1}=x^{-1}x=e$.

قبلاً دیده‌ایم که ترکیب $(U, T)\to UT$ به‌هرجفت عملگرخطی معکوس‌پذیرروی فضای V، عملگرمعکوس‌پذیردیگری روی V را متناظر می‌سازد. ترکیب، یك عمل شرکت‌پذیراست. به‌ازای هر T، عملگرهمانی I در $IT=TI$ صدق می‌کند، و به‌ازای هرعملگرمعکوس‌پذیر T (بنابر قضیهٔ ۷) عملگرخطی معکوس‌پذیر T^{-1} وجود داردکه $TT^{-1}=T^{-1}T=I$. ازاین‌رو، مجموعهٔ عملگرهای خطی معکوس‌پذیرروی V همراه با این‌عمل یك‌گروه است. مجموعهٔ ماتریسهای $n\times n$ معکوس‌پذیر، همراه با ضرب‌ماتریسی به‌عنوان عمل، مثال دیگری ازیك‌گروه است. یك‌گروه **جابجایی** نامیده می‌شود، هرگاه شرط $xy=yx$ به‌ازای هر x و y برقرار باشد. هیچ‌یك از دومثالی راکه دربالا ذکر کردیم درحالت‌کلی گروه جابجایی نیست. عمل یك‌گروه جابجایی غالباً به‌صورت $(x, y)\to x+y$ نوشته می‌شود ونه به‌صورت $(x, y)\to xy$، ودراین‌حالت به‌جای عنصر«همانی» e ازنماد 0 استفاده می‌شود. مجموعهٔ بردارهای یك فضای برداری همراه با عمل‌جمع برداری، یك‌گروه‌جابجایی است. یك هیأت رامی‌توان به‌صورت مجموعه‌ای با دوعمل به‌نامهای جمع وضرب توصیف کردکه تحت عمل جمع، گروهی جابجایی است، عناصرغیرصفرش تحت عمل ضرب، گروهی جابجایی تشکیل می‌دهند، و قانون پخش‌پذیری $x(y+z)=xy+xz$ نیز درآن برقرار است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تمرین

۱. فرض کنید T و U دوعملگرخطی روی R^2 باشندکه با

$$T(x_1, x_2)=(x_2, x_1) \quad \text{و} \quad U(x_1, x_2)=(x_1, 0)$$

تعریف می‌شوند.

(الف) T و U به‌طور هندسی چگونه توصیف می‌شوند؟

(ب) برای هـریك از تبدیلهای $(U+T)$، UT، TU، T^2 و U^2 قواعدی شبیه به‌تعریف T و U به‌دست آورید.

۲. فرض کنید T (یکتا) عملگرخطی روی C^3 باشدکه برای آن

$$T\epsilon_1=(1, 0, i), \qquad T\epsilon_2=(0, 1, 1), \qquad T\epsilon_3=(i, 1, 0).$$

آیا T معکوس‌پذیراست؟

۳. عملگرخطی T روی R^3 با

$$T(x_1, x_2, x_3)=(3x_1, x_1-x_2, 2x_1+x_2+x_3)$$

تعریف می‌شود. آیا T معکوس‌پذیراست؟ اگرچنین باشد، قاعده‌ای برای T^{-1}، شبیه به آنکه T را تعریف می‌کند، بیابید.

۴. برای عملگرخطی T تمرین ۳ ثابت کنید

$$(T^2-I)(T-3I)=0.$$

۵. فرض کنید $C^{2\times 2}$ فضای برداری مختلط ماتریسهای 2×2 با درایه‌های مختلط باشد. با فرض

$$B=\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -4 & 4 \end{bmatrix}$$

T را عملگر خطی روی $C^{2\times 2}$ بگیریدکه با $T(A)=BA$ تعریف می‌شود. رتبـهٔ T چیست؟ آیا می‌توانید T^2 را توصیف کنید؟

۶. فرض کنید T تبدیلی خطی از R^3 در R^2 و U تبدیلی خطی از R^2 در R^3 باشد. ثابت کنید تبدیل UT معکوس‌پذیرنیست. این قضیه را تعمیم بدهید.

۷. دوعملگر خطی T و U روی R^2 بیابیدکه $TU=0$ ولی $UT\neq 0$.

۸. فرض کنید V فضایی برداری برروی هیأت F و T عملگری خطی روی V باشد. اگر $T^2=0$ دربارهٔ رابطهٔ بـرد T وفضای پوچ T چه می‌توانید بگویید؟ یـك عملگر

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

خطی T روی R^2 مثال بزنید که $T^2=0$ ولی $T\neq 0$.

۹. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای V با بعد متناهی باشد وفرض کنید عملگری خطی چون U روی V وجود داشته باشد که $TU=I$. ثابت کنید T معکوس‌پذیر است و $U=T^{-1}$. مثالی بیاورید که نشان دهد وقتی V با بعد متناهی نباشد این مطلب صحیح نیست. (راهنمایی: فرض کنید $D=T$. D عملگر مشتق‌گیری روی فضای توابع چندجمله‌ای است.)

۱۰. فرض کنید A ماتریسی $m\times n$ با درایه‌های متعلق به‌هیأت F و T تبدیلی خطی از $F^{n\times 1}$ در $F^{m\times 1}$ باشد که با $T(X)=AX$ تعریف می‌شود. هرگاه $m<n$ نشان دهید ممکن است T پوشا باشد ودرعین‌حال نامنفرد نباشد. به‌طور مشابه، نشان دهید که اگر $m>n$، ممکن است T نامنفرد باشد ولی پوشا نباشد.

۱۱. فرض کنید V یك فضای برداری با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد. اگر رتبهٔ $(T^2)=$ رتبهٔ (T)، ثابت کنید برد وفضای پوچ T مجزا هستند؛ یعنی، تنها در بردار صفر مشترکند.

۱۲. فرض کنید p، m، و n اعدادی صحیح ومثبت باشند و F یك‌هیأت باشد. فرض کنید V فضای ماتریسهای $m\times n$ برروی F و W فضای ماتریسهای $p\times n$ برروی F باشد. اگر B ماتریسی $p\times m$ و ثابت و T تبدیلی خطی از V در W تعریف شده توسط $T(A)=BA$ باشد، ثابت کنید T معکوس‌پذیر است اگر وتنها اگر $m=p$ و B ماتریسی $m\times m$ ومعکوس‌پذیر باشد.

۳.۳. یکریختی[1]

اگر V و W دوفضای برداری برروی هیأت F باشند، هرتبدیل خطی یك به‌یك T، از V بروی W، یك **یکریختی** از V **بروی** W نامیده می‌شود. هرگاه یك یکریختی از V بروی W موجود باشد، گوییم V با W **یکریخت** است.

واضح است که V با V یکریخت است، زیرا عملگر همانی یك یکریختی از V بروی V است. همچنین، اگر V تحت یکریختی T با W یکریخت باشد، آنگاه W نیز با V یکریخت است، زیرا T^{-1} یك یکریختی از W بروی V است. خواننده باید بآسانی بتواند نشان دهد که اگر V با W و W با Z یکریخت باشد، آنگاه V با Z هم یکریخت‌است. به‌طور خلاصه، یکریختی یك‌رابطهٔ هم‌ارزی روی ردهٔ فضاهای برداری است. اگر یك یکریختی از V بروی W موجود باشد، گاهی به‌جای اینکه بگوییم V با W

---

۱ این اصطلاح را ایزومورفیسم هم می‌نامند.ـم.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یکریخت است، می‌گوییم، V و W یکریخت‌اند. این موضوع اشکالی ایجاد نمی‌کند، زیرا V با W یکریخت است اگر وتنها اگر W با V یکریخت باشد.

قضیهٔ ۱۰. هرفضای برداری n بعدی برروی هیأت F با فضای F^n یکریخت است.

اثبات. فرض کنیم V یک فضای برداری nبعدی برروی هیأت F، و $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای آن باشد. تابع T از V در F^n را به‌صورت زیر تعریف می‌کنیم: اگر α در V باشد، $T\alpha$ را n تایی مختصات $(x_1, \cdots, x_n)$ بردار α نسبت به‌پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ می‌گیریم؛ یعنی، nتایی‌ای که

$$\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n .$$

درمبحث مختصات ازفصل ۲ نشان دادیم که این T خطی ویک‌به‌یک است و V را بروی F^n می‌نگارد. □

با وجودی که بردارها و اعمال درفضاهای برداری یکریخت ممکن است کاملاً متفاوت باشند، به‌منظورهای گوناگون، غالباً آنها را «یکی» تلقی می‌کنیم؛ یعنی، فضاهای یکریخت راغالباً یکی می‌گیریم. درحال‌حاضر دربارهٔ این‌ایده به‌بحثی طولانی نمی‌پردازیم، زیرا مایلیم درك مفهوم یکریختی واحساس «یکی» بودن فضاهای یکریخت پا به‌پای تداوم مطالعهٔ فضاهای برداری تقویت شوند.

اکنون به‌چند توضیح کوتاه می‌پردازیم. فرض کنیم T یك یکریختی از V بروی W باشد. اگر S زیرمجموعه‌ای از V باشد، آنگاه بنابرقضیهٔ ۸، S مستقل خطی است اگر و تنها اگر زیرمجموعهٔ $T(S)$ از W مستقل باشد. ازاین‌رو، در تصمیم‌گیری راجع به‌مستقل بودن S می‌توان به‌جای S به‌بررسی $T(S)$ پرداخت. ازاین مطلب مشهود است که یکریختی، «حافظ بعد» است؛ بدین معنی که بعدهر زیرفضای با بعد متناهی ازفضای V با بعدنگاره‌اش تحت T مساوی است. به‌تشریحی ساده ازاین ایده توجه کنید. فرض کنیم A ماتریسی $m\times n$ برروی هیأت F باشد. درواقع ما تاکنون دوتعریف برای فضای جواب ماتریس A ارائه کرده‌ایم. اولی عبارت است ازمجموعهٔ همهٔ nتاییهای $(x_1, \cdots, x_n)$ از F^n که درهریك ازمعادلات دستگاه $AX=0$ صدق کنند. دومی مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای ستونی $n\times 1$ مانند X است که $AX=0$. بدین لحاظ، اولین فضای جواب زیرفضایی از F^n است، درحالی که دومی زیرفضایی از فضای همهٔ ماتریسهای $n\times 1$ برروی هیأت F. اما یك یکریختی کاملاً واضح بین F^n و $F^{n\times 1}$ دیده می‌شود و آن

$$(x_1, \cdots, x_n) \longrightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

است. تحت این‌یکریختی، اولین فضای جواب A بروی دومین فضای‌جواب برده می‌شود.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بعد این فضاها مساوی است، وازاین‌رو اگر بخواهیم قضیه‌ای در بارهٔ بعد فضای جواب اثبات کنیم، اهمیتی ندارد که کدام فضا را برای بحث انتخاب کنیم. درواقع، اگر تصمیم می‌گرفتیم F^n وفضای ماتریسهای $n \times 1$ را یکی بگیریم، محتملاً خواننده مانع نمی‌شد. این‌کاررا جزدرمواردی که مناسب باشد انجام نخواهیم داد.

تمرین

۱. فرض کنید V مجموعهٔ اعداد مختلط و F هیأت اعداد حقیقی باشد. مجموعهٔ V با اعمال معمولی فضایی برداری برروی F است. یك یکریختی ازاین فضا بروی R^2 را به‌طور صریح توصیف کنید.

۲. V را فضایی برداری برروی هیأت اعداد مختلط بگیرید، وفرض کنید یك یکریختی T از V بروی C^3 وجود داشته باشد. فرض کنید α_1، α_2، α_3، و α_4 بردارهایی از V باشند که

$$T\alpha_1 = (1, 0, i), \qquad T\alpha_2 = (-2, 1+i, 0),$$

$$T\alpha_3 = (-1, 1, 1), \qquad T\alpha_4 = (\sqrt{2}, i, 3).$$

(الف) آیا α_1 درزیرفضای پدیدآمده توسط α_2 و α_3 قراردارد؟

(ب) اگر W_1 زیرفضای پدید آمده توسط α_1 و α_2، و W_2 زیرفضای پدیدآمده توسط α_3 و α_4 باشد، اشتراك W_1 و W_2 را به‌دست آورید.

(پ) پایه‌ای برای زیرفضایی از V که توسط چهار بردار α_j پدید می‌آید، بیابید.

۳. فرض کنید W مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای هرمیتی مختلط 2×2. یعنی مجموعهٔ ماتریسهای مختلط 2×2 چون A، باشرط $A_{ij} = \bar{A}_{ji}$ باشد (خط زبر نمایشگر مزدوج عددی مختلط است). همان‌طورکه درمثال ۶ از فصل ۲ اشاره شد، W با اعمال معمولی، فضایی است برداری برروی هیأت اعداد حقیقی. نشان دهید

$$(x, y, z, t) \to \begin{bmatrix} t+x & y+iz \\ y-iz & t-x \end{bmatrix}$$

یك یکریختی از R^4 بروی W است.

۴. نشان دهید $F^{m \times n}$ با F^{mn} یکریخت است.

۵. فرض کنید مجموعهٔ اعداد مختلط V به‌عنوان یك فضای برداری برروی هیأت اعداد حقیقی درنظر گرفته شده باشد (تمرین ۱). تابع T از V در فضای ماتریسهای حقیقی 2×2 را به‌صورت زیر تعریف می‌کنیم: اگر $z = x+iy$ و x و y حقیقی باشند،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

آنگاه

$$T(z)=\begin{bmatrix} x+7y & 5y \\ -10y & x-7y \end{bmatrix}.$$

(الف) نشان دهید T یك تبدیل خطـی (حقیقی) یك به‌یك از V در فضای ماتریسهای حقیقی 2×2 است.

(ب) نشان دهید $T(z_1z_2)=T(z_1)T(z_2)$.

(پ) برد T را چگونه توصیف می‌کنید؟

۶. دوفضای برداری V و W با بعد متناهی برروی هیأت F را درنظر بگیرید وثابت کنید V و W یکریخت‌اند اگروتنها اگر $\dim V=\dim W$.

۷. فرض کنید V و W دوفضای برداری برروی هیأت F باشند، و U یك یکریختی از V بروی W باشد. ثابت کنید $T\to UTU^{-1}$ یك یکریختی از $L(V,V)$ بروی $L(W,W)$ است.

۴.۳. نمایش ماتریسی تبدیلها

فرض کنیم V یك فضای بردار nبعدی و W یك فضای برداری m بعدی برروی هیأت F باشند. همچنین فرض کنیم $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\ldots,\alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V و $\mathcal{B}'=\{\beta_1,\ldots,\beta_m\}$ پایهٔ مرتبی برای W باشد. اگر T تبدیل خطی دلخواهی از V در W باشد، آنگاه T با عملکردش روی بردارهای α_j تعیین می‌شود. هریك از n بردار $T\alpha_j$ به‌طوریکتا به‌صورت یك ترکیب خطی

$$T\alpha_j=\sum_{i=1}^{m}A_{ij}\beta_i \qquad (۳\text{-}۳)$$

از β_iها، که درآن اسکالرهای A_{1j}، ...، A_{mj} مختصات $T\alpha_j$ درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ می‌باشند، قابل بیان است. از این‌رو، تبدیل T ازطریق فرمولهای (۳-۳) با mn اسکالر A_{ij} تعیین می‌شود. ماتریس $m\times n$ A که با $A(i,j)=A_{ij}$ تعریف‌می‌شود، **ماتریس T نسبت به‌دو پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$** نامیده می‌شود. کاربعدی ما این است که به‌طور واضح بفهمیم چگونه ماتریس A تبدیل خطی T را تعیین می‌کند.

اگر $\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n$ برداری از V باشد، آنگاه

$$T\alpha=T\Big(\sum_{j=1}^{n}x_j\alpha_j\Big)$$

$$=\sum_{j=1}^{n}x_j(T\alpha_j)$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$= \sum_{j=1}^{n} x_j \sum_{i=1}^{m} A_{ij}\beta_i$$

$$= \sum_{i=1}^{m} \Big(\sum_{j=1}^{n} A_{ij}x_j \Big) \beta_i$$

و اگر X ماتریس مختصات α در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ باشد، محاسبهٔ بالا نشان می‌دهد که AX ماتریس مختصات بردار $T\alpha$ در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ است، زیرا اسکالر

$$\sum_{j=1}^{n} A_{ij}X_j$$

درایهٔ iمین سطر ماتریس ستونی AX است. همچنین مشاهده می‌شود که اگر A ماتریس $m \times n$ دلخواهی برروی هیأت F باشد، آنگاه

$$T\Big(\sum_{j=1}^{n} x_j\alpha_j\Big) = \sum_{i=1}^{m} \Big(\sum_{j=1}^{n} A_{ij}x_j \Big) \beta_i \qquad (۴\text{-}۳)$$

تبدیل خطی T از V در W را تعریف می‌کند که ماتریس آن نسبت به $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ عبارت است از A. این مطلب را به‌طور رسمی خلاصه می‌کنیم:

قضیهٔ ۱۱. فرض کنیم V یك فضای برداری nبعدی برروی هیأت F و W یك فضای برداری mبعدی برروی F باشد. و نیز فرض کنیم $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای V، و $\mathcal{B}'$ پایهٔ مرتبی برای W باشد. برای هر تبدیل خطی T از V در W یك ماتریس $m \times n$، مانند A، که درایه‌هایش در F هستند، یافت می‌شود به‌طوری که به‌ازای هربردار α از V،

$$[T\alpha]_{\mathcal{B}'} = A[\alpha]_{\mathcal{B}}.$$

بعلاوه، $T \longrightarrow A$ یك تناظر یك به‌یك بین مجموعهٔ همهٔ تبدیلهای خطی از V در W و مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $m \times n$ برروی هیأت F است.

ماتریس A، که بنابر قضیهٔ ۱۱ با T در تناظر است، **ماتریس T نسبت به‌پایه‌های مرتب $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$** نام دارد. به‌خاطرداشته باشیم تساوی (۳-۳) بیان می‌کند A ماتریسی است که ستونهایش A_1، ...، A_n توسط

$$A_j = [T\alpha_j]_{\mathcal{B}'}, \qquad j = 1, \cdots, n$$

تعیین می‌شوند. اگر U تبدیل خطی دیگری از V در W، و $B = [B_1, \cdots, B_n]$ ماتریس U نسبت به‌پایه‌های مرتب $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ باشد، آنگاه $cA+B$ ماتریس $cT+U$ نسبت به $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ است. این مطلب واضح است، زیرا

$$cA_j + B_j = c[T\alpha_j]_{\mathcal{B}'} + [U\alpha_j]_{\mathcal{B}'}$$

$$= [cT\alpha_j + U\alpha_j]_{\mathcal{B}'}$$

$$= [(cT+U]\alpha_j]_{\mathcal{B}'}.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیهٔ ۱۲. فرض کنیم V یك فضای برداری nبعدی و W یك فضای برداری mبعدی برروی هیأت F باشند. به‌ازای هرجفت پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$، بترتیب برای V و W، تابعی که به‌هر تبدیل خطی T، ماتریسش نسبت به $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ را تخصیص می‌دهد، یك یکریختی بین فضای $L(V, W)$ و فضای همهٔ ماتریسهای $m\times n$ برروی هیأت F است.

اثبات. قبلاً ملاحظه کردیم که تابع موردنظرخطی است؛ همچنان که درقضیهٔ ۱۱ بیان شد، این تابع یك به‌یك نیزهست و $L(V, W)$ را بروی مجموعهٔ ماتریسهای $m\times n$ می‌نگارد. □

دراین بررسی، بخصوص به‌نمایش ماتریسی تبدیلهای خطی ازیك فضا در خودش، یعنی به‌عملگرهای خطی روی یك فضای V، علاقه‌مند هستیم. دراین حالت بسیار مناسب است که در هرمورد از پایه‌های یکسان استفاده کنیم؛ یعنی، فرض کنیم که $\mathcal{B}=\mathcal{B}'$. دراین صورت، ماتریس نمایش را به‌طورساده **ماتریس T نسبت به‌پایه مرتب $\mathcal{B}$** می‌نامیم. چون این مفهوم برایمان بسیارمهم است، تعریف آن را دوباره بیان می‌کنیم. اگر T تبدیلی خطی روی فضای برداری با بعد متناهی V و $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد، ماتریس T نسبت به $\mathcal{B}$ (یا، ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$) عبارت است ازماتریس $n\times n$ ی مانند A که درایه‌هایش، A_{ij}، با معادلات

$$T\alpha_j=\sum_{i=1}^{n}A_{ij}\alpha_i, \qquad j=1, \cdots, n \tag{۵-۳}$$

تعریف می‌شوند. همواره باید به‌خاطرداشت که این ماتریس که T را نمایش می‌دهد به‌پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ وابسته است، وبعلاوه درهرپایهٔ مرتب V نمایشی ماتریسی برای T موجوداست. (برای تبدیلهای ازیك فضا درفضای دیگر، این ماتریس به‌دو پایهٔ مرتب، یکی برای V و دیگری از آن W، وابسته است.) برای آنکه این وابستگی را ازیاد نبریم، برای ماتریس عملگرخطی T درپایهٔ مرتب β ازنماد

$$[T]_{\mathcal{B}}$$

استفاده می‌کنیم. طریقه‌ای که با آن این ماتریس واین پایهٔ مرتب T را توصیف می‌کنند، این است که به‌ازای هر α در V

$$[T\alpha]_{\mathcal{B}}=[T]_{\mathcal{B}}[\alpha]_{\mathcal{B}}.$$

مثال ۱۳. فرض کنیم V فضای ماتریسهای ستونی $n\times 1$ برروی هیأت F، W فضای ماتریسهای $m\times 1$ برروی همین هیأت، و A ماتریس $m\times n$ ثابتی برروی F باشد. همچنین فرض کنیم T تبدیل خطی از V در W تعریف شده با $T(X)=AX$ باشد. $\mathcal{B}$ را پایهٔ مرتبی برای V می‌گیریم که نظیرپایهٔ استاندهٔ F^n باشد، یعنی iمین بردار در $\mathcal{B}$ همان ماتریس $n\times 1$، X_i باشد با درایهٔ ۱ درسطر iم و درایهٔ ۰ در سطرهای دیگر. فرض کنیم

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$\mathcal{B}'$ پایهٔ مرتب متناظر آن برای W باشد، یعنی jمین بردار $\mathcal{B}'$ ماتریس $m\times 1$، Y_j با درایهٔ ۱ در سطرjم و درایهٔ ۰ در سایر سطرها باشد. دراین صورت، ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$، خود ماتریس A است. این مطلب واضح است، زیرا ماتریس AX_j، jمین ستون ماتریس A است.

مثال ۱۴. گیریم F یك هیأت، و T عملگری روی F^2 باشد که با

$$T(x_1, x_2)=(x_1, 0)$$

تعریف می‌شود. بسهولت دیده می‌شود که T عملگری خطی روی F^2 است. فرض کنیم $\mathcal{B}=\{\epsilon_1, \epsilon_2\}$ پایهٔ مرتب استاندهٔ F^2 باشد. حال

$$T\epsilon_1=T(1, 0)=(1, 0)=1\epsilon_1+0\epsilon_2$$
$$T\epsilon_2=T(0, 1)=(0, 0)=0\epsilon_1+0\epsilon_2$$

ولذا ماتریس T درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ عبارت است از

$$[T]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix}1 & 0\\ 0 & 0\end{bmatrix}.$$

مثال ۱۵. فرض کنیم V فضای همهٔ توابع چندجمله‌ای از R در R به‌شکل

$$f(x)=c_0+c_1x+c_2x^2+c_3x^3$$

یعنی، فضای توابع چندجمله‌ای ازدرجهٔ سه یا کمتر باشد. عملگرمشتق‌گیری D در مثال ۲، V را در V می‌نگارد، زیرا D «کاهش‌دهندهٔ درجه» است. فرض کنیم پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ برای V متشکل از چهارتابع f_1، f_2، f_3، و f_4 باشد که با $f_j(x)=x^{j-1}$ تعریف می‌شوند. دراین صورت،

$$(Df_1)(x)=0, \qquad Df_1=0f_1+0f_2+0f_3+0f_4$$
$$(Df_2)(x)=1, \qquad Df_2=1f_1+0f_2+0f_3+0f_4$$
$$(Df_3)(x)=2x, \qquad Df_3=0f_1+2f_2+0f_3+0f_4$$
$$(Df_4)(x)=3x^2, \qquad Df_4=0f_1+0f_2+3f_3+0f_4$$

وبنابراین ماتریس D درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ عبارت است از

$$[D]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix}0 & 1 & 0 & 0\\ 0 & 0 & 2 & 0\\ 0 & 0 & 0 & 3\\ 0 & 0 & 0 & 0\end{bmatrix}.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قبلاً دیدیم که هنگام جمع تبدیلها، چیزی که برای ماتریسهای نمایش اتفاق می‌افتد این است که آنها هم جمع می‌شوند. اکنون می‌خواهیم بدانیم هنگام ترکیب تبدیلها چه اتفاق می‌افتد. به‌صورت دقیقتر، فرض کنید V، W، و Z فضاهایی برداری بر روی هیأت F، وبترتیب، با ابعاد n، m، و p باشند. T را تبدیلی خطی از V در W، و U را تبدیلی خطی از W در Z می گیریم. فرض کنیم پایه‌های مرتب

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}, \quad \mathcal{B}'=\{\beta_1, \cdots, \beta_m\}, \quad \mathcal{B}''=\{\gamma_1, \cdots, \gamma_p\}$$

بترتیب، برای فضاهای V، W، و Z داده شده‌اند و A ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$، و B ماتریس U نسبت به‌جفت $\mathcal{B}'$ و $\mathcal{B}''$ است. در این صورت، بسادگی دیده می‌شود که C، ماتریس تبدیل UT نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}''$ عبارت است ازحاصل‌ضرب A و B. زیرا، اگر α برداری دلخواه از V باشد، آنگاه

$$[T\alpha]_{\mathcal{B}'}=A[\alpha]_{\mathcal{B}}$$
$$[U(T\alpha)]_{\mathcal{B}''}=B[T\alpha]_{\mathcal{B}'}.$$

پس

$$[(UT)(\alpha)]_{\mathcal{B}''}=BA[\alpha]_{\mathcal{B}}$$

و از این‌رو، بنابرتعریف ویکتا بودن ماتریس نمایش، بایدداشته باشیم $C=BA$. باانجام محاسبهٔ ذیل نیزمی‌توان به‌این نتیجه دست یافت

$$\begin{aligned}(UT)(\alpha_j)&=U(T\alpha_j)\\&=U\Big(\sum_{k=1}^{m}A_{kj}\beta_k\Big)\\&=\sum_{k=1}^{m}A_{kj}(U\beta_k)\\&=\sum_{k=1}^{m}A_{kj}\sum_{i=1}^{p}B_{ik}\gamma_i\\&=\sum_{i=1}^{p}\Big(\sum_{k=1}^{m}B_{ik}A_{kj}\Big)\gamma_i\end{aligned}$$

وبنابراین باید داشته باشیم

$$C_{ij}=\sum_{k=1}^{m}B_{ik}A_{kj}. \qquad (۶\text{-}۳)$$

اعمال روی سطرهای ماتریسها موجب ایجاد انگیزه برای تعریف (۶-۳) ضرب ماتریسی شدند. دراینجا دیده می‌شود که ترکیب تبدیلهای خطی هم انگیزه‌ای بسیار قوی برای این تعریف است. خلاصهٔ این مطالب به‌طور رسمی چنین است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیهٔ ۱۳. فرض‌کنیم V، W، و Z سه فضای برداری با بعدمتناهی بر روی هیأت F، T تبدیلی خطی از V در W و U تبدیلی‌خطی از W در Z باشند. اگر $\mathcal{B}$، $\mathcal{B}'$، و $\mathcal{B}''$ پایه‌هایی مرتب، بترتیب، برای V، W، و Z باشند و اگر A ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$، و B ماتریس U نسبت به‌جفت $\mathcal{B}'$ و $\mathcal{B}''$ باشد، آنگاه ماتریس ترکیب UT نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}''$ عبارت است از ماتریس حاصل‌ضرب $C=BA$.

ملاحظه‌می‌کنیم که قضیهٔ ۱۳، اثباتی از شرکت‌پذیری ضرب‌ماتریسی به‌دست‌می‌دهد. اثباتی که نیازی به‌محاسبه ندارد، ومستقل از اثباتی است که درفصل ۱ ارائه شد. بعلاوه، خاطرنشان می‌کنیم که حالت خاصی ازقضیهٔ ۱۳ را درمثال ۱۲ هم اثبات کردیم.

تذکراین مطلب مهم است که اگر T و U عملگرهایی خطی روی فضای V باشند و نمایش ماتریسی را نسبت به‌پایهٔ واحدی چون $\mathcal{B}$ انجام دهیم، آنگاه قضیهٔ ۱۳ شکل سادهٔ $[UT]_{\mathcal{B}}=[U]_{\mathcal{B}}[T]_{\mathcal{B}}$ را به‌خود می‌گیرد. پس، دراین حالت، تناظری که $\mathcal{B}$ بین‌عملگرها وماتریسها برقرار می‌کند، نه‌تنها یك یکریختی فضای برداری است، بلکه ضربها را نیز حفظ‌می‌کند. نتیجه‌ای ساده ازاین مطلب این است که عملگرخطی T معکوس‌پذیراست‌اگر وتنها اگر $[T]_{\mathcal{B}}$ ماتریسی معکوس‌پذیرباشد. زیرا، عملگرهمانی I درهرپایهٔ مرتب‌دلخواه توسط ماتریس همانی نمایش داده می‌شود، وازاین‌رو

$$UT=TU=I$$

هم‌ارز است با

$$[U]_{\mathcal{B}}[T]_{\mathcal{B}}=[T]_{\mathcal{B}}[U]_{\mathcal{B}}=I.$$

البته، وقتی T معکوس‌پذیر باشد

$$[T^{-1}]_{\mathcal{B}}=[T]_{\mathcal{B}}^{-1}$$

اکنون می‌خواهیم بدانیم هنگامی که پایه تغییرکند، چه تغییری درماتریسهای نمایش رخ می‌دهد. به‌منظور سادگی، این پرسش را تنها برای عملگرهای خطی روی یك‌فضای V مطرح می‌کنیم تا بتوانیم از پایهٔ مرتب واحدی استفاده کنیم. سؤال به‌طور مشخص چنین است: فرض‌کنیم T عملگری خطی روی فضای V با بعد متناهی و

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}, \qquad \mathcal{B}'=\{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$$

دوپایهٔ مرتب برای V باشند. ارتباط ماتریسهای $[T]_{\mathcal{B}}$ و $[T]_{\mathcal{B}'}$ چیست؟ همان گونه که در فصل ۲ مشاهده‌کردیم، یك ماتریس $n\times n$ (معکوس‌پذیر) یکتای P وجود دارد، به‌طوری که به‌ازای هربردار α از V،

$$[\alpha]_{\mathcal{B}}=P[\alpha]_{\mathcal{B}'}. \qquad (۷-۳)$$

این ماتریس عبارت است از $P=[P_1, \cdots, P_n]$ که درآن $P_j=[\alpha'_j]_{\mathcal{B}}$. بنا به‌تعریف

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$[T\alpha]_{\mathcal{B}}=[T]_{\mathcal{B}}[\alpha]_{\mathcal{B}}. \qquad (۸\text{-}۳)$$

اگر (۳-۷) را بر بردار $T\alpha$ به‌کار بندیم، داریم

$$[T\alpha]_{\mathcal{B}}=P[T\alpha]_{\mathcal{B}'}. \qquad (۹\text{-}۳)$$

از ترکیب (۳-۷)، (۳-۸)، و (۳-۹) به‌دست می‌آوریم

$$[T]\ P[\alpha]_{\mathcal{B}'}=P[T\alpha]_{\mathcal{B}'}$$

یا

$$P^{-1}[T]_{\mathcal{B}}P[\alpha]_{\mathcal{B}'}=[T\alpha]_{\mathcal{B}'}$$

واز این‌رو باید داشته باشیم

$$[T]_{\mathcal{B}'}=P^{-1}[T]_{\mathcal{B}}P. \qquad (۱۰\text{-}۳)$$

این رابطه به‌پرسش ما پاسخ می‌گوید.

قبل از آنکه این نتیجه را رسماً بیان کنیم، به‌مشاهدهٔ مطلب زیر می‌پردازیم. عملگر خطی یکتایی چون U وجود دارد که با

$$U\alpha_j=\alpha'_j, \qquad j=1, \cdots, n$$

تعریف می‌شود و $\mathcal{B}$ را بروی $\mathcal{B}'$ انتقال می‌دهد. عملگر U معکوس‌پذیر است، زیرا پایه‌ای از V را بروی پایه‌ای از V می‌برد. ماتریس P (بالا) دقیقاً ماتریس عملگر U درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ است. زیرا P با

$$\alpha'_j=\sum_{i=1}^{n}P_{ij}\alpha_i$$

تعریف می‌شود وچون $U\alpha_j=\alpha'_j$، این تساوی می‌تواند به‌صورت

$$U\alpha_j=\sum_{i=1}^{n}P_{ij}\alpha_i$$

نیز نوشته شود. پس، طبق تعریف $P=[U]_{\mathcal{B}}$.

قضیه ۱۴. فرض‌کنیم V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F،

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}, \quad \mathcal{B}'=\{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$$

دو پایهٔ مرتب برای V و T عملگری خطی روی V باشد. اگر $P=[P_1, \cdots, P_n]$ ماتریس $n\times n$ با ستونهای $P_j=[\alpha'_j]_{\mathcal{B}}$ باشد، آنگاه

$$[T]_{\mathcal{B}'}=P^{-1}[T]_{\mathcal{B}}P.$$

درنتیجه، اگر U عملگر معکوس‌پذیر تعریف شده با $U\alpha_j=\alpha'_j$، $j=1, \cdots, n$، روی V

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد، آنگاه

$$[T]_{\mathcal{B}'}=[U]_{\mathcal{B}}^{-1}[T]_{\mathcal{B}}[U]_{\mathcal{B}}.$$

مثال ۱۶. فرض کنیم عملگر خطی T روی R^2 با $T(x_1, x_2)=(x_1, 0)$ تعریف بشود. در مثال ۱۴ نشان دادیم که ماتریس T در پایهٔ مرتب استاندهٔ $\mathcal{B}=\{\epsilon_1, \epsilon_2\}$ برابر

$$[T]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

است. اگر پایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ برای R^2 متشکل از بردارهای $\epsilon'_1=(1, 1)$ و $\epsilon'_2=(2, 1)$ باشد، آنگاه

$$\epsilon'_1=\epsilon_1+\epsilon_2$$
$$\epsilon'_2=2\epsilon_1+\epsilon_2$$

ولذا P عبارت است ازماتریس

$$P=\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

با محاسبهٔ کوتاهی نتیجه می‌شود

$$P^{-1}=\begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}.$$

از این‌رو

$$\begin{aligned}
[T]_{\mathcal{B}'}&=P^{-1}[T]_{\mathcal{B}}P \\
&=\begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \\
&=\begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \\
&=\begin{bmatrix} -1 & -2 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}.
\end{aligned}$$

بسادگی می‌توانیم صحت این نتیجه را بررسی کنیم، زیرا

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T\epsilon'_1=(1,0)=-\epsilon'_1+\epsilon'_2$$
$$T\epsilon'_2=(2,0)=-2\epsilon'_1+2\epsilon'_2$$

مثال. فرض کنیم V فضای توابع چندجمله‌ای از R در R با «درجهٔ» کمتر از ۳ یا مساوی با آن باشد. نظیر مثال ۱۵، D را عملگر مشتق‌گیری روی V می‌گیریم، و فرض می‌کنیم

$$\mathcal{B}=\{f_1, f_2, f_3, f_4\}$$

پایهٔ مرتب تعریف شده با $f_i(x)=x^{i-1}$ برای V باشد. عدد حقیقی t را درنظر می‌گیریم و تعریف می‌کنیم $g_i(x)=(x+t)^{i-1}$، به‌عبارت دیگر

$$g_1=f_1$$
$$g_2=tf_1+f_2$$
$$g_3=t^2f_1+2tf_2+f_3$$
$$g_4=t^3f_1+3t^2f_2+3tf_3+f_4.$$

همان‌گونه که بسادگی دیده می‌شود چون ماتریس

$$P=\begin{bmatrix}1 & t & t^2 & t^3\\ 0 & 1 & 2t & 3t^2\\ 0 & 0 & 1 & 3t\\ 0 & 0 & 0 & 1\end{bmatrix}$$

معکوس‌پذیر، ومعکوسش

$$P^{-1}=\begin{bmatrix}1 & -t & t^2 & -t^3\\ 0 & 1 & -2t & 3t^2\\ 0 & 0 & 1 & -3t\\ 0 & 0 & 0 & 1\end{bmatrix}$$

است، نتیجه می‌گیریم که $\mathcal{B}'=\{g_1, g_2, g_3, g_4\}$ پایهٔ مرتبی برای V است. در مثال ۱۵، معلوم شد که ماتریس D در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ عبارت است از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$[D]_{\mathcal{B}'}=\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

پس، ماتریس D در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ عبارت است از

$$P^{-1}[D]_{\mathcal{B}'}P=\begin{bmatrix} 1 & -t & t^2 & -t^3 \\ 0 & 1 & -2t & 3t^2 \\ 0 & 0 & 1 & -3t \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\times\begin{bmatrix} 1 & t & t^2 & t^3 \\ 0 & 1 & 2t & 3t^2 \\ 0 & 0 & 1 & 3t \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$=\begin{bmatrix} 1 & -t & t^2 & -t^3 \\ 0 & 1 & -2t & 3t^2 \\ 0 & 0 & 1 & -3t \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2t & 3t^2 \\ 0 & 0 & 2 & 6t \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$=\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

بنابراین، D در پایه‌های مرتب $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ با یك ماتریس نمایش داده می‌شود. البته این نتیجه را می‌توان به‌نحو مستقیم‌تری هم مشاهده کرد، زیرا

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$Dg_1 = 0$$
$$Dg_2 = g_1$$
$$Dg_3 = 2g_2$$
$$Dg_4 = 3g_3.$$

این مثال نکتهٔ خوبی را نشان می‌دهد. اگرماتریس عملگری‌خطی را دریك پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ بشناسیم وبخواهیم ماتریس‌آن را درپایهٔ مرتب دیگر $\mathcal{B}'$ بیابیم، هرچند ممکن است‌یافتن ماتریس نمایش با توسل مستقیم‌به‌تعریف‌کار بسیار ساده‌ای باشد، اما غالباً تغییر مختصات با استفاده ازماتریس معکوس‌پذیر P خیلی مناسب‌تراست.

تعریف. فرض کنیم A و B دوماتریس $n \times n$ (مربعی) برروی هیأت F باشند.گوییم B **متشابه با** A **برروی** F است، هرگاه یك ماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیر P یافت شود به‌طوری که $B = P^{-1}AP$.

بنا برقضیهٔ ۱۴، نتیجهٔ زیررا داریم: اگر V یك فضای برداری nبعدی برروی F و $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ دوپایهٔ مرتب برای V باشند، آنگاه به‌ازای هرعملگر خطی T روی V، ماتریس $B = [T]_{\mathcal{B}'}$ متشابه با ماتریس $A = [T]_{\mathcal{B}}$ است. عکس این حکم نیزصادق است. فرض کنیم A و B دو ماتریس $n \times n$، و B متشابه با A باشد. همچنین فرض‌کنیم V فضای nبعدی دلخواهی برروی F، و $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد. T را آن عملگرخطی روی V می‌گیریم‌که درپایهٔ $\mathcal{B}$ با A نمایش داده می‌شود. اگر $B = P^{-1}AP$، $\mathcal{B}'$ را پایهٔ‌مرتبی برای V می‌گیریم‌که از $\mathcal{B}$ توسط P حاصل می‌شود، یعنی

$$\alpha'_j = \sum_{i=1}^{n} P_{ij}\alpha_i.$$

دراین صورت، ماتریس T درپایهٔ $\mathcal{B}'$ همان B خواهد بود.

پس، این گفته‌که B متشابه با A است، بدین معنی است که روی هرفضای nبعدی برروی F، ماتریسهای A و B یك تبدیل خطی در دوپایهٔ مرتب (احیاناً) مختلف رانمایش می‌دهند.

توجه‌کنیدکه با به‌کار گرفتن $P = I$، هرماتریس $n \times n$ مانند A متشابه با خودش است. اگر B متشابه با A باشد،آنگاه A نیزمتشابه با B است، زیرا $B = P^{-1}AP$ ایجاب می‌کندکه $A = (P^{-1})^{-1}BP^{-1}$. اگر B متشابه با A و C متشابه با B باشد، آنگاه C متشابه با A است، چرا که $B = P^{-1}AP$ و $C = Q^{-1}BQ$ ایجاب می‌کنندکه $C = (PQ)^{-1}A(PQ)$. پس، تشابه رابطه‌ای هم‌ارزی روی مجموعهٔ ماتریسهای $n \times n$ برروی هیأت F است. همچنین توجه‌کنیدکه تنها ماتریس متشابه با ماتریس همانی I خود I است، وتنها ماتریس متشابه با ماتریس صفر، خود ماتریس صفراست.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تمرین

۱. فرض کنید T عملگرخطی روی C^2 تعریف شده با $T(x_1, x_2)=(x_1, 0)$ باشد. فرض کنید $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتب استانداردِ C^2، و $\mathcal{B}'=\{\alpha_1, \alpha_2\}$ پایهٔ مرتب تعریف شده با $\alpha_1=(1, i)$ و $\alpha_2=(-i, 2)$ باشد.

(الف) ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ چیست؟

(ب) ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}'$ و $\mathcal{B}$ کدام است؟

(پ) ماتریس T درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ چیست؟

(ت) ماتریس T درپایهٔ مرتب $\{\alpha_2, \alpha_1\}$ کدام است؟

۲. فرض کنید T تبدیل خطی از R^3 در R^2 تعریف شده با

$$T(x_1, x_2, x_3)=(x_1+x_2, 2x_3-x_1)$$

باشد.

(الف) اگر $\mathcal{B}$ پایهٔ‌مرتب‌استانداردِ R^3 و $\mathcal{B}'$ پایهٔ‌مرتب‌استانداردِ R^2 باشد، ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ کدام است؟

(ب) اگر $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ و $\mathcal{B}'=\{\beta_1, \beta_2\}$ ودر آنها

$$\alpha_1=(1, 0, -1),\ \alpha_2=(1, 1, 1),\ \alpha_3=(1, 0, 0),$$
$$\beta_1=(0, 1),\ \beta_2=(1, 0)$$

ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ کدام است؟

۳. فرض کنید T عملگری خطی روی F^n و A ماتریس T درپایهٔ مرتب استانداردِ F^n باشد. فرض کنید W زیرفضای F^n پدیدآمده با بردارهای ستونی A باشد. رابطهٔ W با T چیست؟

۴. فرض کنید V یك فضای برداری ۲ بعدی برروی هیأت F و $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد. اگر T عملگری خطی روی V باشد و

$$[T]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

ثابت کنید $T^2-(a+d)T+(ad-bc)I=0$.

۵. فرض کنید T عملگری‌خطی روی R^3 باشدکه ماتریسش درپایهٔ مرتب استانده برابر با

$$A=\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 3 & 4 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

است. پایه‌ای برای برد T و پایه‌ای برای فضای پوچ T بیابید.

۶. فرض کنید T عملگر خطی روی R^2 تعریف شده با

$$T(x_1, x_2) = (-x_2, x_1)$$

باشد.

(الف) ماتریس T در پایهٔ مرتب استاندهٔ R^2 چیست؟

(ب) ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \alpha_2\}$، که در آن $\alpha_1 = (1, 2)$ و $\alpha_2 = (1, -1)$ چیست؟

(پ) ثابت کنید به‌ازای هرعدد حقیقی c عملگر $(T - cI)$ معکوس‌پذیر است.

(ت) اگر $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتب دلخواهی برای R^2 باشد و $[T]_{\mathcal{B}} = A$، ثابت کنید که $A_{12}A_{21} \neq 0$.

۷. فرض کنید T عملگر خطی روی R^3 تعریف شده با

$$T(x_1, x_2, x_3) = (3x_1 + x_3, -2x_1 + x_2, -x_1 + 2x_2 + 4x_3)$$

باشد.

(الف) ماتریس T در پایهٔ مرتب استاندهٔ R^3 چیست؟

(ب) ماتریس T در پایهٔ مرتب

$$\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$$

که در آن $\alpha_1 = (1, 0, 1)$، $\alpha_2 = (-1, 2, 1)$، و $\alpha_3 = (2, 1, 1)$ چیست؟

(پ) ثابت کنید T معکوس‌پذیر است وقاعده‌ای شبیه آنکه T را تعریف می کند، برای T^{-1} به‌دست آورید.

۸. اگر θ عددی حقیقی باشد، ثابت کنید دوماتریس

$$\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} e^{i\theta} & 0 \\ 0 & e^{-i\theta} \end{bmatrix}$$

بر روی هیأت اعداد مختلط متشابه‌اند. (راهنمایی: فرض کنید T عملگر خطی روی C^2 باشد که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس اول نمایش داده می‌شود. آنگاه دو بردار α_1 و α_2 بیابید که $T\alpha_1 = e^{i\theta}\alpha_1$ و $T\alpha_2 = e^{-i\theta}\alpha_2$ و $\{\alpha_1, \alpha_2\}$ یك پایه باشد.)

۹. فرض کنید V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F و T و S عملگرهایی خطی روی V باشند. سؤال: چه‌وقت پایه‌های مرتب $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ برای V یافت می‌شوند که

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$[S]_{\mathcal{B}}=[T]_{\mathcal{B}}$؟ ثابت کنید چنین پایه‌هایی وجود دارند اگر و تنها اگر یك عملگر خطی معکوس‌پذیر U روی V یافت شود که $T=USU^{-1}$. (طرح اثبات: اگر، $[S]_{\mathcal{B}}=[T]_{\mathcal{B}}$، آنگاه U را عملگری بگیرید که $\mathcal{B}$ را بر روی $\mathcal{B}'$ ببرد و نشان دهید که $S=UTU^{-1}$. بعکس، اگر به‌ازای عملگر معکوس‌پذیری چون U داشته باشیم $T=USU^{-1}$، آنگاه $\mathcal{B}$ را پایهٔ مرتب دلخواهی برای V و $\mathcal{B}'$ را نگارهٔ آن تحت U فرض کنید. سپس نشان دهید $[S]_{\mathcal{B}}=[T]_{\mathcal{B}'}$.)

۱۰. قبلاً دیده‌ایم که عملگر خطی T روی R^2 تعریف شده با $T(x_1, x_2)=(x_1, 0)$ در پایهٔ مرتب استاندارد با ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. این عملگر در رابطهٔ $T^2=T$ صدق می‌کند. ثابت کنید اگر S عملگری خطی روی R^2 باشد به‌طوری که $S^2=S$، آنگاه یا $S=0$ یا $S=I$، و یا پایه‌ای مرتب چون $\mathcal{B}$ برای R^2 وجود دارد که $[S]_{\mathcal{B}}=A$ (منظور از A همان ماتریس فوق است).

۱۱. فرض کنید W فضای همهٔ ماتریسهای ستونی $n\times 1$ بر روی هیأت F باشد. اگر A ماتریسی $n\times n$ بر روی F باشد، آنگاه A واضرب از چپ، عملگر خطی L_A را روی W تعریف می‌کند: $L_A(X)=AX$. ثابت کنید هر عملگر خطی روی W، یك ضرب از چپ در ماتریسی $n\times n$ است؛ یعنی به‌ازای ماتریسی چون A یك L_A است.

حال فرض کنید V یك فضای برداری nبعدی بر روی هیأت F و $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد. به‌ازای هر α در V، تعریف می‌کنیم $U\alpha=[\alpha]_{\mathcal{B}}$. ثابت کنید U یك یکریختی از V بروی W است. اگر T عملگری خطی روی V باشد، آنگاه UTU^{-1} عملگری خطی روی W است. در نتیجه، UTU^{-1} ضرب از چپ در ماتریسی $n\times n$ مانند A است. A کدام ماتریس است؟

۱۲. فرض کنید V یك فضای برداری nبعدی بر روی هیأت F و $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد.

(الف) بنا بر قضیهٔ ۱ عملگر خطی یکتایی چون T روی V وجود دارد به طوری که

$$T\alpha_j=\alpha_{j+1}, \quad j=1, \cdots, n-1, \quad T\alpha_n=0.$$

ماتریس A مربوط به عملگر T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ چیست؟

(ب) ثابت کنید $T^n=0$ ولی $T^{n-1}\neq 0$.

(پ) فرض کنید S عملگری خطی روی V باشد که $S^n=0$ ولی $S^{n-1}\neq 0$.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ثابت کنید پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}'$ برای V وجود دارد که ماتریس S در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ همان ماتریس A درقسمت (الف) باشد.

(ت) ثابت کنید اگر M و N ماتریسهایی $n\times n$ برروی F باشند که $M^n=N^n=0$ ولی $M^{n-1}\neq 0\neq N^{n-1}$، آنگاه M و N متشابه‌اند.

۱۳. فرض کنید V و W دوفضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F و T تبدیلی خطی از V در W باشد.

اگر

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1,\ \cdots,\ \alpha_n\}\quad \text{و}\quad \mathcal{B}'=\{\beta_1,\ \cdots,\ \beta_m\},$$

بترتیب، دوپایهٔ مرتب برای V و W باشند، تبدیلهای $E^{p,q}$ را به‌صورتی که دراثبات قضیهٔ ۵ تعریف شدند در نظر بگیرید: $E^{p,q}(\alpha_i)=\delta_{iq}\beta_p$. آنگاه $E^{p,q}$ها، $1\leqslant p\leqslant m$، $1\leqslant q\leqslant n$، پایه‌ای برای $L(V,W)$ تشکیل می‌دهند و لذا به‌ازای اسکالرهای معین A_{pq} (مختصات T دراین پایه از $L(V;W)$)

$$T=\sum_{p=1}^{m}\sum_{q=1}^{n}A_{pq}E^{p,q}.$$

نشان دهید ماتریس A با درایه‌های $A(p,q)=A_{pq}$ دقیقاً همان ماتریس T نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ است.

۵.۳. تابعکهای خطی

اگر V فضایی برداری برروی هیأت F باشد، یك تبدیل خطی f از V درهیأت اسکالرهای F یك **تابعك خطی** روی V نامیده می‌شود. با توجه به‌مفهوم تبدیل خطی، این بدان معنی است که f تابعی است از V در F که به‌ازای همهٔ بردارهای α و β از V وهمهٔ اسکالرهای c از F

$$f(c\alpha+\beta)=cf(\alpha)+f(\beta).$$

مفهوم تابعك خطی در مطالعهٔ فضاهای با بعد متناهی مهم است، زیرا درسازمان دادن و روشن کردن مبحث زیرفضاها، معادلات خطی، ومختصات یاری‌دهنده است.

مثال ۱۸. گیریم F یك هیأت باشد و a_1، $\cdots$، a_n اسکالرهایی از F باشند. تابع f روی F^n را با

$$f(x_1,\ \cdots,\ x_n)=a_1x_1+\cdots+a_nx_n$$

تعریف می‌کنیم. در این صورت، f تابعکی خطی روی F^n است. این همان تابعك خطی است که توسط ماتریس $[a_1\ \cdots\ a_n]$ نسبت به‌پایهٔ مرتب استاندهٔ F^n وپایهٔ $\{1\}$ برای F

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نمایش داده می‌شود:

$$a_j = f(\epsilon_j), \quad j = 1, \cdots, n.$$

هر تابعك خطی دلخواه روی F^n نیز به‌ازای اسکالرهایی چون a_1، a_2، ...، a_n به‌همین شکل است. این مطلب بلافاصله از تعریف تابعك خطی نتیجه می‌شود، زیرا با تعریف $a_j = f(\epsilon_j)$ واستفاده ازخطی بودن، داریم

$$\begin{aligned} f(x_1, \cdots, x_n) &= f(\sum_j x_j \epsilon_j) \\ &= \sum_j x_j f(\epsilon_j) \\ &= \sum_j a_j x_j . \end{aligned}$$

مثال ۱۹. اینك به‌مثالی مهم از تابعکهای خطی می‌پردازیم. فرض کنیم n عددی صحیح مثبت و F یك هیأت باشد. اگر A ماتریسی $n \times n$ با درایه‌های متعلق به F باشد، رد A عبارت است ازاسکالر

$$trA = A_{11} + A_{22} + \cdots + A_{nn} .$$

تابع رد تابعکی خطی روی فضای ماتریسی $F^{n \times n}$ است، زیرا

$$\begin{aligned} tr(cA+B) &= \sum_{i=1}^{n} (cA_{ii} + B_{ii}) \\ &= c\sum_{i=1}^{n} A_{ii} + \sum_{i=1}^{n} B_{ii} \\ &= c\, tr(A) + trB. \end{aligned}$$

مثال ۲۰. فرض کنیم V فضای همهٔ توابع چندجمله‌ای ازهیأت F در خودش و t عنصری از F باشد. اگر تعریف کنیم

$$L_t(p) = p(t)$$

آنگاه، L_t تابعکی خطی روی V است. معمولاً این مطلب به‌این صورت توصیف می‌شود که به‌ازای هر t «تعیین مقدار در t» تابعکی خطی روی فضای توابع چندجمله‌ای است. لازم است این نکته را متذکرشویم که چندجمله‌ای بودن توابع، نقشی دراین مثال ندارد. تعیین مقدار در t، تابعکی خطی روی فضای همهٔ توابع از F در F است.

مثال ۲۱. تابعك زیر ممکن است مهمترین تابعك خطی در ریاضیات باشد. گیریم $[a, b]$ فاصله‌ای بسته روی خط حقیقی و $C([a, b])$ فضای توابع (با مقدار) حقیقی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پیوسته روی $[a,b]$ باشد. در این صورت،

$$L(g)=\int_a^b g(t)dt$$

تابعك خطی L روی $C[a,b]$ را تعریف می‌کند.

اگر V فضایی برداری باشد، دستهٔ همهٔ تابعکهای خطی روی V، به‌طریقی طبیعی فضایی برداری تشکیل می‌دهد. این فضا همان $L(V,F)$ است. ما این فضا را با V^* نشان می‌دهیم و آن را **فضای دوگان** V می‌نامیم:

$$V^*=L(V,F).$$

اگر بعد V متناهی باشد، مـی‌توانیم توصیفی نسبتاً صریح از V^* فضای دوگان V به‌دست آوریم. در مورد فضای V^* طبق قضیهٔ ۵ مطلبی می‌دانیم، وآن این است که

$$\text{بعد}(V^*)=\text{بعد}(V).$$

فرض کنیم $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد. بنابر قضیهٔ ۱ (به‌ازای هر i) یك تابعك خطی یکتای f_i روی V وجود دارد که

$$f_i(\alpha_j)=\delta_{ij}. \qquad (۱۱\text{-}۳)$$

بدین طریق، از $\mathcal{B}$ مجموعه‌ای از n تابعك خطی متمایـز $f_1,\cdots,f_n$ روی V بـه‌دست می‌آوریم. این تابعکها دارای استقلال خطی نیز هستند. زیرا، فرض کنیم

$$f=\sum_{i=1}^{n}c_if_i \qquad (۱۲\text{-}۳)$$

در این صورت

$$\begin{aligned}f(\alpha_j)&=\sum_{i=1}^{n}c_if_i(\alpha_j)\\&=\sum_{i=1}^{n}c_i\delta_{ij}\\&=c_j.\end{aligned}$$

بخصوص، اگر f تابعك صفر باشد، بـه‌ازای هر j داریم $f(\alpha_j)=0$، و لذا اسکالرهای c_j همگی 0 هستند. حال n تابعك $f_1,\cdots,f_n$ مستقل خطی هستند وچون می‌دانیم که بعد V^* برابر n است، مجموعهٔ $\mathcal{B}^*=\{f_1,\cdots,f_n\}$ لزوماً بایدپایه‌ای برای V^* باشد. این پایه، **پایهٔ دوگان** $\mathcal{B}$ نامیده می‌شود.

قضیهٔ ۱۵. فرض کنیـم V فضای بـرداری بـا بعد متناهـی بر روی هیأت F، و $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد. در ایـن صورت، یك پـایـهٔ دوگان یکتای

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$\mathcal{B}^*=\{f_1,\cdots,f_n\}$ برای V^* وجود دارد به‌طوری که $f_i(\alpha_j)=\delta_{ij}$. به‌ازای هرتابعک خطی f روی V داریم

$$f=\sum_{i=1}^{n} f(\alpha_i)f_i \qquad (۱۳\text{-}۳)$$

و به ازای هر بردار α از V داریم

$$\alpha=\sum_{i=1}^{n} f_i(\alpha)\alpha_i. \qquad (۱۴\text{-}۳)$$

اثبات. قبلاً نشان دادیم که پایه‌ای یکتا که «دوگان» $\mathcal{B}$ است وجود دارد. اگر f تابعکی خطی روی V باشد، آنگاه f ترکیبی خطی همچون (۳-۱۲) از f_iهاست، و همان طور که بعد از تساوی (۳-۱۲) ملاحظه کردیم اسکالرهای c_j باید از $c_j=f(\alpha_j)$ به‌دست آیند. به‌طور مشابه، اگر

$$\alpha=\sum_{i=1}^{n} x_i\alpha_i$$

برداری از V باشد، آنگاه

$$\begin{aligned} f_j(\alpha)&=\sum_{i=1}^{n} x_i f_j(\alpha_i)\\ &=\sum_{i=1}^{n} x_i\delta_{ij}\\ &=x_j\,. \end{aligned}$$

بدین‌نحو، عبارت یکتای α به‌عنوان ترکیبی خطی از α_iها

$$\alpha=\sum_{i=1}^{n} f_i(\alpha)\alpha_i$$

است. □

معادلهٔ (۳-۱۴) روش خوبی جهت توصیف ماهیت پایهٔ دوگان برایمان فراهم می‌کند. این معادله می‌گوید که اگر $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V و $\mathcal{B}^*=\{f_1,\cdots,f_n\}$ پایهٔ دوگان آن باشد، آنگاه f_i دقیقاً تابعی است که به‌هر بردار α از V، iمین مختص α نسبت به‌پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ را تخصیص می‌دهد. از این‌رو، می‌توانیم f_iها را توابع مختصی برای $\mathcal{B}$ نیز بنامیم. فرمول (۳-۱۳) وقتی با (۳-۱۴) ترکیب شود می‌گوید که: اگر f در V^* با فرض $f(\alpha_i)=a_i$ باشد، آنگاه وقتی

$$\alpha=\alpha_1x_1+\cdots+\alpha_nx_n$$

داریم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(\alpha)=a_1x_1+\cdots+a_nx_n. \qquad (۱۵\text{-}۳)$$

به بیان دیگر، هرگاه پایهٔ مرتبی برای V انتخاب کنیم، و هر بردار V را توسط nتایی مختصاتش نسبت به $\mathcal{B}$، یعنی $(x_1,\cdots,x_n)$، توصیف کنیم، آنگاه هر تابعك خطی روی V به‌صورت (۱۵-۳) است. این مطلب تعمیم طبیعی مثال ۱۸ است که حالت خاص $V=F^n$، $\mathcal{B}=\{\epsilon_1,\cdots,\epsilon_n\}$ است.

مثال ۲۲. فرض کنیم V فضای برداری همهٔ توابع چند جمله‌ای از R در R با درجهٔ ۲ یا کمتر باشد. گیریم t_1، t_2، و t_3 سه عدد حقیقی متمایز دلخواه باشند و

$$L_i(p)=p(t_i).$$

در این صورت، L_1، L_2، و L_3 تابعکهایی خطی روی V هستند. این تابعکها مستقل خطی هستند؛ زیرا، فرض کنیم

$$L=c_1L_1+c_2L_2+c_3L_3.$$

اگر $L=0$؛ یعنی، به ازای هر p از V، $L(p)=0$، آنگاه با به‌کار بستن L بر «توابع» چند جمله‌ای خاص ۱، x، و x^2 به‌دست می‌آوریم

$$c_1+c_2+c_3=0$$
$$t_1c_1+t_2c_2+t_3c_3=0$$
$$t_1^2c_1+t_2^2c_2+t_3^2c_3=0.$$

از این معادلات نتیجه می‌شود که $c_1=c_2=c_3=0$، زیرا (همان‌طور که محاسبهٔ کوتاهی نشان می‌دهد) ماتریس

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ t_1 & t_2 & t_3 \\ t_1^2 & t_2^2 & t_3^2 \end{bmatrix}$$

وقتی t_1، t_2، و t_3 متمایز باشند، معکوس‌پذیر است. پس L_iها مستقل‌اند و چون بعد V برابر ۳ است، این تابعکها پایه‌ای برای V^* تشکیل می‌دهند. این، پایهٔ دوگان کدام پایه از V است؟ یك چنین پایهٔ $\{p_1, p_2, p_3\}$ از V باید در شرط

$$L_i(p_j)=\delta_{ij}$$

یا

$$p_j(t_i)=\delta_{ij}$$

صدق کند. نسبتاً بسهولت دیده می‌شود که این توابع چندجمله‌ای عبارتند از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$p_1(x)=\frac{(x-t_2)(x-t_3)}{(t_1-t_2)(t_1-t_3)}$$

$$p_2(x)=\frac{(x-t_1)(x-t_3)}{(t_2-t_1)(t_2-t_3)}$$

$$p_3(x)=\frac{(x-t_1)(x-t_2)}{(t_3-t_1)(t_3-t_2)}\ .$$

پایهٔ $\{p_1, p_2, p_3\}$ از V جالب است، زیرا بنابر (۳-۱۴) به‌ازای هر p در V داریم

$$p=P(t_1)p_1+p(t_2)P_2+P(t_3)p_3.$$

از این‌رو، اگر c_1، c_2، و c_3 سه عدد حقیقی دلخواه باشند، دقیقاً یك تابع چندجمله‌ای p بر روی R وجود دارد که درجه‌اش حداکثر ۲ باشد ودرشرایط $p(t_j)=c_j$، $J=1,2,3$، صدق کند. این تابع چندجمله‌ای عبارت است از $p=c_1p_1+c_2p_2+c_3p_3$.

اکنون دربارهٔ رابطهٔ بین تابعکهای خطی و زیرفضاها به بحث می‌پردازیم. اگر f تابعك خطی غیر صفری باشد، آنگاه رتبهٔ f یك است، زیرا برد f زیرفضایی غیر صفر از هیأت اسکالرهاست و (بنابراین) بایدهمان هیأت اسکالرها باشد. اگر بعدفضای زمینه، V، متناهی باشد، قضیهٔ رتبه باضافهٔ پوچی (قضیهٔ ۲) به‌ما می‌گوید که بعد فضای پوچ N_f عبارت است از

$$(N_f)\ \text{بعد}=(V)\ \text{بعد}-1\ .$$

درهر فضای برداری با بعد n، زیرفضایی با بعد $n-1$ یك **ابر فضا** نامیده می‌شود. چنین زیر فضایی گاهی ابر صفحه یا زیرفضای با همبعد ۱ نیز نامیده می‌شود. آیا هر ابر فضا، فضای پوچ تابعکی خطی است؟ بسادگی دیده می‌شود که جواب مثبت است. نشان دادن این مطلب چندان مشکل نیست که هر زیرفضای d بعدی از فضایی n بعدی اشتراك فضاهای پوچ $(n-d)$ تابعك خطی است (قضیهٔ ۱۶ زیر).

تعریف. اگر V فضایی برداری بر روی هیأت F و S زیرمجموعه‌ای از V، باشد، **پوچساز** S عبارت است از مجموعهٔ S° متشکل از تابعکهای خطی f روی V که به‌ازای هر α در S، $f(\alpha)=0$.

این مطلب باید روشن باشد که خواه S زیر فضایی از V باشد خواه نباشد، S° همواره زیرفضایی از V^* است. اگر مجموعهٔ S تنها متشکل از بردار صفر باشد، آنگاه $S^\circ=V^*$، و اگر $S=V$ آنگاه S° زیرفضای صفر V^* است. (وقتی بعد V متناهی باشد، مشاهدهٔ این مطلب ساده است.)

قضیهٔ ۱۶. فرض کنیم V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F، و W زیر-فضایی از V باشد. در این صورت،

$$(W)\ \text{بعد}+(W^\circ)\ \text{بعد}=(V)\ \text{بعد}.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اثبات. گیریم k بعد W و $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_k\}$ پایه‌ای برای آن باشد. بردارهای $\alpha_{k+1},\cdots,\alpha_n$ از V را طوری انتخاب می‌کنیم که $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایه‌ای برای V گردد. فرض کنیم دوگان این پایه از V پایهٔ $\{f_1,\cdots,f_n\}$ برای V^* باشد. ادعا این است که $\{f_{k+1},\cdots,f_n\}$ پایه‌ای برای پوچساز W° است. مسلماً به‌ازای هر $i\geqslant k+1$، f_i به W° تعلق دارد، زیرا

$$f_i(\alpha_j)=\delta_{ij}$$

و هرگاه $i\geqslant k+1$ و $j\leqslant k$، $\delta_{ij}=0$. ازاین‌مطلب نتیجه می‌شود که به‌ازای $i\geqslant k+1$، $f_i(\alpha)=0$. البته با این شرط که α ترکیبی خطی از $\alpha_1,\cdots,\alpha_k$ باشد. تابعکهای $f_{k+1},\cdots,f_n$ مستقل خطی هستند، از این‌رو تنها چیزی که باید نشان دهیم این است که آنها W° را پدید می‌آورند. فرض کنیم f در V^* باشد. حال

$$f=\sum_{i=1}^{n}f(\alpha_i)f_i$$

و اگر f در W° باشد، به‌ازای $i\leqslant k$ داریم $f(\alpha_i)=0$ و

$$f=\sum_{i=k+1}^{n}f(\alpha_i)f_i.$$

پس نشان داده‌ایم که اگر $\dim W=k$ و $\dim V=n$، آنگاه $\dim W^\circ=n-k$. □

نتیجه. اگر W زیرفضایی k بعدی از یك فضای برداری n بعدی V باشد، آنگاه W اشتراك $(n-k)$ ابر فضا از V است.

اثبات. این مطلب بیشتر نتیجه‌ای از اثبات قضیهٔ ۱۶ است تا از صورت آن. در نمادگذاری اثبات، W دقیقاً مجموعهٔ بردارهای α است که $f_i(\alpha)=0$، $i=k+1,\cdots,n$. در حالت $k=n-1$، W فضای پوچ f_n است. □

نتیجه. اگر W_1 و W_2 زیرفضاهای یك فضای برداری با بعد متناهی باشند، آنگاه $W_1=W_2$ اگر و تنها اگر $W_1^\circ=W_2^\circ$.

اثبات. اگر $W_1=W_2$، آنگاه مسلماً $W_1^\circ=W_2^\circ$. اما اگر $W_1\neq W_2$، آنگاه یکی از این دو زیر فضا شامل برداری است که در زیرفضای دیگر نیست. فرض کنیم برداری چون α در W_2 هست که در W_1 نیست. بنا بر نتیجهٔ قبل (یا اثبات قضیهٔ ۱۶) تابعکی خطی چون f موجود است که به‌ازای هر بردار β از W_1، $f(\beta)=0$، اما $f(\alpha)\neq 0$. در این صورت f در W_1° هست ولی در W_2° نیست و لذا $W_2^\circ\neq W_1^\circ$. □

در بخش بعد اثباتهای مختلفی برای این‌دو نتیجه خواهیم‌آورد. نتیجهٔ اول می‌گوید که: اگر پایهٔ مرتبی برای فضا انتخاب کنیم، هر زیرفضای k بعدی می‌تواند با وضع $(n-k)$ شرط خطی همگن روی مختصات نسبت به‌آن پایه توصیف شود.

اکنون به‌طور اجمال، ازدیدگاه تابعکهای خطی، نظری به‌دستگاههای معادلات خطی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

همگن می‌افکنیم. فرض کنیم دستگاه معادلات خطی

$$A_{11}x_1+\cdots+A_{1n}x_n=0$$
$$\vdots$$
$$A_{m1}x_1+\cdots+A_{mn}x_n=0$$

داده شده و بخواهیم جوابهای آن را بیابیم. اگر فرض کنیم f_iها، $i=1,\cdots,m$، تابعکهایی خطی روی F^n باشند که با

$$f_i(x_1,\cdots,x_n)=A_{i1}x_1+\cdots+A_{in}x_n$$

تعریف می‌شوند، آنگاه زیرفضایی از F^n متشکل ازهمهٔ αهایی را می‌جوییم که

$$f_i(\alpha)=0,\quad i=1,\cdots,m.$$

به‌بیان دیگر، زیرفضایی را جستجومی‌کنیم که توسط f_1، ...، f_m پوچ می‌شود. عمل تحویل سطری ماتریس ضرایب، روشی با نظام جهت یافتن این زیرفضا دراختیار ما می‌گذارد. nتایی $(A_{i1},\cdots,A_{in})$، مختصات تابعك خطی f_i نسبت به‌پایه‌ای که‌دوگان پایهٔ استاندهٔ F^n است‌را به‌دست می‌دهد. لذا، فضای سطری ماتریس ضرایب را می‌توان به‌عنوان فضای تابعکهای خطی پدید آمده توسط f_1، ...، fm به‌حساب آورد. فضای جواب، زیرفضای پوچ شده توسط این فضا از تابعکها است.

اکنون می‌توان ازدیدگاه «دوگان» به‌دستگاه معادلات نظر کرد. به‌این‌معنی که فرض کنیم m بردار

$$\alpha_i=(A_{i1},\cdots,A_{in})$$

از F^n به‌ما داده شده باشند وبخواهیم پوچساز زیرفضای پدیدآمده توسط این بردارهارا بیابیم. چون هرتابعك خطی روی F^n نوعاً به‌صورت

$$f(x_1,\cdots,x_n)=c_1x_1+\cdots+c_nx_n$$

است، شرط بودن f دراین پوچساز این است که

$$\sum_{j=1}^{n}A_{ij}c_j=0,\quad i=1,\cdots,m$$

یعنی، این است که $(c_1,\cdots,c_n)$ جوابی از دستگاه $AX=0$ باشد. با این دید، عمل تحویل سطری ، روشی بانظام برای یافتن پوچساز زیرفضای پدید آمده توسط مجموعهٔ متناهی مفروضی ازبردارهای F^n به‌دست می‌دهد.

مثال ۲۳. ذیلاً سه تابعك خطی روی R^4 داده شده است:

$$f_1(x_1,x_2,x_3,x_4)=x_1+2x_2+2x_3+x_4$$
$$f_2(x_1,x_2,x_3,x_4)=2x_2+x_4$$
$$f_3(x_1,x_2,x_3,x_4)=-2x_1-4x_3+3x_4.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

زیرفضایی که توسط این تابعکها پوچ می‌شود، با یافتن شکل تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & -4 & 3 \end{bmatrix}$$

به‌طور صریح به‌دست می‌آید. محاسبه‌ای کوتاه یا نظری به‌مثال ۲۱ از فصل ۲ نشان می‌دهد که

$$R=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

بنابراین، تابعکهای خطی

$$g_1(x_1, x_2, x_3, x_4)=x_1+2x_3$$
$$g_2(x_1, x_2, x_3, x_4)=x_2$$
$$g_3(x_1, x_2, x_3, x_4)=x_4$$

همان زیرفضایی از $(R^4)^*$ را پدید می‌آورند که تابعکهای f_1، f_2، و f_3؛ و همان زیرفضایی از R^4 را پوچ می‌سازند که f_1، f_2، و f_3. زیرفضای پوچ‌شده، متشکل از بردارهایی است که در شرایط

$$x_1=-2x_3$$
$$x_2=x_4=0$$

صدق می‌کنند.

مثال ۲۴. فرض کنیم W زیرفضایی از R^5 باشد که توسط بردارهای

$$\alpha_1=(2, -2, 3, 4, -1) \qquad \alpha_3=(0, 0, -1, -2, 3)$$
$$\alpha_2=(-1, 1, 2, 5, 2) \qquad \alpha_4=(1, -1, 2, 3, 0)$$

پدید می‌آید. چگونه می‌توان W°، پوچساز W را توصیف کرد؟ ماتریسی 4×5، مانند A، با بردارهای سطری α_1، α_2، α_3، و α_4 را تشکیل می‌دهیم و ماتریس تحویل شده‌سطری پلکانی R را که هم‌ارز سطری A است می‌یابیم:

$$A=\begin{bmatrix} 2 & -2 & 3 & 4 & -1 \\ -1 & 1 & 2 & 5 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & 3 \\ 1 & -1 & 2 & 3 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow R=\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر f تابعکی خطی روی R^5 باشد:

$$f(x_1, \cdots, x_5)=\sum_{j=1}^{5} c_j x_j$$

آنگاه f در W° قرار دارد اگروتنها اگر $f(\alpha_i)=0$، به‌ازای $i=1, 2, 3, 4$؛ یعنی، اگروتنها اگر

$$\sum_{j=1}^{5} A_{ij}c_j=0, \quad 1\leqslant i\leqslant 4.$$

واین خود هم‌ارز است با

$$\sum_{j=1}^{5} R_{ij}c_j=0, \quad 1\leqslant i\leqslant 3$$

یا

$$c_1-c_2-c_4=0$$
$$c_3+2c_4=0$$
$$c_5=0.$$

همهٔ این‌گونه تابعکهای‌خطی f را با تخصیص‌مقادیری دلخواه به c_2 و c_4، مثلاً $c_2=a$ و $c_4=b$، وسپس‌یافتن‌مقادیرمتناظر $c_1=a+b$، $c_3=-2b$، و $c_5=0$ به‌دست‌می‌آوریم. بنا براین W° متشکل ازهمهٔ تابعکهای خطی f به‌صورت

$$f(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)=(a+b)x_1+ax_2-2bx_3+bx_4$$

است. بعد W°دواست وپایهٔ $\{f_1, f_2\}$ برای W° ازقراردادن $a=1$ و $b=0$ درابتدا، وسپس $a=0$ و $b=1$ به‌دست می‌آید:

$$f_1(x_1, \cdots, x_5)=x_1+x_2$$
$$f_2(x_1, \cdots, x_5)=x_1-2x_3+x_4.$$

تابعك نوعی f از W° عبارت است از: $f=af_1+bf_2$.

تمرین

۱. در R^3 بـردارهای $\alpha_1=(1, 0, 1)$، $\alpha_2=(0, 1, -2)$، و $\alpha_3=(-1, -1, 0)$ را انتخاب می‌کنیم

(الف) هرگاه تابعك خطی f روی R^3 با شرایط

$$f(\alpha_1)=1, \quad f(\alpha_2)=-1, \quad f(\alpha_3)=3$$

باشد و $\alpha=(a, b, c)$، دراین صورت $f(\alpha)$ را بیابید.

(ب) تابعك خطي f روی R^3 راکه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(\alpha_1)=f(\alpha_2)=0 \qquad \text{ولی} \quad f(\alpha_3)\neq 0$$

به‌طورصریح توصیف کنید.

(پ) فرض کنید تابعك خطی f با خواص

$$f(\alpha_1)=f(\alpha_2)=0, \quad f(\alpha_3)\neq 0$$

باشد و $\alpha=(2, 3, -1)$. نشان دهید $f(\alpha)\neq 0$.

۲. فرض کنید پایهٔ $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \alpha_2\ \alpha_3\}$ برای C^3 به‌صورت

$$\alpha_1=(1, 0, -1), \quad \alpha_2=(1, 1, 1), \quad \alpha_3=(2, 2, 0)$$

تعریف شده است. پایهٔ دوگان $\mathcal{B}$ را بیابید.

۳. اگر A و B دوماتریس $n\times n$ برروی هیأت F باشند، نشان دهید $tr(AB)=tr(BA)$. سپس نشان دهید ماتریسهای متشابه، ردهای متساوی دارند.

۴. فرض کنید V فضای برداری همهٔ توابع چند جمله‌ای p از R در R با درجهٔ ۲ یا کمتر باشد:

$$p(x)=c_0+c_1x+c_2x^2.$$

سه تبدیل خطی توسط

$$f_1(p)=\int_0^1 p(x)dx, \quad f_2(p)=\int_0^2 p(x)dx,$$

$$f_3(p)=\int_0^{-1} p(x)dx$$

روی V تعریف می‌کنیم. با ارائه پایه‌ای برای V که $\{f_1, f_2, f_3\}$ دوگان آن باشد، نشان دهید $\{f_1, f_2, f_3\}$ پایه‌ای برای V^* است.

۵. اگر A و B دوماتریس مختلط $n\times n$ باشند، نشان دهید که تساوی $AB-BA=I$ غیر ممکن است.

۶. فرض کنید m و n دوعدد صحیح مثبت و F یك هیأت باشد، و f_1، ...، f_m تابعکهایی خطی روی F^n باشند. به‌ازای هر α در F^n تعریف می‌کنیم

$$T\alpha=(f_1(\alpha), \cdots, f_m(\alpha)).$$

نشان‌دهید T تبدیلی خطی از F^n در F^m است. سپس نشان‌دهید هر تبدیل خطی از F^n در F^m، به‌ازای f_1، ...، f_mهایی، به‌شکل بالاست.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۷ . فرض کنید $\alpha_1=(1,0,-1,2)$ و $\alpha_2=(2,3,1,1)$، و W زیرفضای پدیدآمده توسط α_1 و α_2 از R^4 باشد. از تابعکهایی خطی مانند f به‌صورت

$$f(x_1,x_2,x_3,x_4)=c_1x_1+c_2x_2+c_3x_3+c_4x_4$$

کدام در پوچساز W قراردارد؟

۸ . فرض کنید W زیرفضایی از R^5 باشد که توسط بردارهای

$$\alpha_1=\epsilon_1+2\epsilon_2+\epsilon_3, \qquad \alpha_2=\epsilon_2+3\epsilon_3+3\epsilon_4+\epsilon_5$$

$$\alpha_3=\epsilon_1+4\epsilon_2+6\epsilon_3+4\epsilon_4+\epsilon_5$$

پدید می‌آید. پایه‌ای برای W° بیابید.

۹ . فرض کنید V فضای برداری همهٔ ماتریسهای 2×2 برروی هیأت اعداد حقیقی باشد، و

$$B=\begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}.$$

فرض کنید W زیرفضای متشکل از همهٔ Aهای با شرط $AB=0$ از V، و تابعك خطی f روی V متعلق به پوچساز W باشد. اگر $f(I)=0$، $f(C)=3$، I ماتریس همانی 2×2 و

$$C=\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

باشند، $f(B)$ را بیابید.

۱۰. فرض کنید F زیرهیأتی از اعداد مختلط باشد. n تابعك خطی روی F^n $(n\geqslant 2)$ توسط

$$f_k(x_1,\cdots,x_n)=\sum_{j=1}^{n}(k-j)x_j, \qquad 1\leqslant k\leqslant n$$

تعریف می‌کنیم. بعد زیرفضای پوچ شده توسط f_1، ...، f_n چیست؟

۱۱. فرض کنید W_1 و W_2 دو زیرفضا از یك فضای برداری با بعد متناهی V باشند.

(الف) ثابت کنید $(W_1+W_2)^\circ=W_1^\circ\cap W_2^\circ$.

(ب) ثابت کنید $(W_1\cap W_2)^\circ=W_1^\circ+W_2^\circ$.

۱۲. فرض کنید V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F و W زیرفضایی از V باشد. اگر f تابعکی خطی روی W باشد، ثابت کنید یك تابعك خطی g روی V

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یافت می‌شود به‌طوری‌که به‌ازای هر α درزیرفضای W، $g(\alpha)=f(\alpha)$.

۱۳. فرض‌کنید F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط و V فضای برداری دلخواهی برروی F باشد. f و g را تابعکهایی خطی روی V می‌گیریم به‌قسمی‌که تابع h تعریف شده توسط $h(\alpha)=f(\alpha)g(\alpha)$ نیز تابعکی خطی روی V شود. ثابت‌کنید $f=0$ یا $g=0$.

۱۴. فرض‌کنید F هیأتی با سرشت‌نمای صفر و V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی F باشد. اگر α_1، ...، α_m تعدادی متناهی بردار از V باشند، و همه مخالف بردار صفر، ثابت‌کنید یك تابعك f روی V یافت می‌شود به‌طوری‌که

$$f(\alpha_i)\neq 0, \quad i=1, \cdots, m.$$

۱۵. بنابرتمرین ۳، ماتریسهای متشابه دارای ردهای متساوی‌اند. از این‌رو، می‌توانیم رد یك عملگرخطی روی یك فضای با بعد متناهی را رد هرماتریسی‌که آن عملگررا در یك پایهٔ مرتب نمایش دهد تعریف‌کنیم. این مفهوم خوش تعریف است، چرا که همهٔ این‌گونه ماتریسهای نمایش برای یك عملگربا هم متشابه‌اند.

حال فرض کنید V فضای همهٔ ماتریسهای 2×2 برروی هیأت F و P ماتریس 2×2 ثابتی‌باشد. فرض‌کنید T عملگرخطی تعریف شده توسط $T(A)=PA$ روی V باشد. ثابت‌کنید $tr(A)=2tr(P)$.

۱۶. نشان دهید تابعك رد روی ماتریسهای $n\times n$، به‌مفهوم زیر، یکتاست. اگر W فضای ماتریسهای $n\times n$ برروی هیأت F، و f تابعکی خطی روی W باشدکه به‌ازای هر A و B از W، $f(AB)=f(BA)$، آنگاه f مضربی اسکالری از تابع رد است. اگرعلاوه براین $f(I)=n$، آنگاه f خود تابع رد می‌باشد.

۱۷. فرض‌کنید W فضای ماتریسهای $n\times n$ برروی هیأت F و W_0 زیرفضای پدیدآمده توسط‌ماتریسهای C به‌صورت $C=AB-BA$ باشد. ثابت‌کنید W_0 دقیقاًزیرفضای متشکل ازماتریسهایی‌است‌که دارای رد صفرهستند. (راهنمایی: بعدفضای ماتریسهای با رد صفر چیست؟ از «واحدهای» ماتریسی، یعنی از ماتریسهایی‌که تنها یك درایهٔ غیرصفردارند برای ساختن تعداد کافی ماتریس مستقل خطی به‌صورت $AB-BA$ استفاده‌کنید.)

۶.۳. دوگان مضاعف

یك پرسش دربارهٔ پایه‌های دوگان‌که در بخش قبل بدان پاسخ ندادیم، این بودکه آیا هرپایه برای V^* دوگان پایه‌ای برای V هست یا نه. روشی برای پاسخگویی به‌این

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پرسش این است که V^{**}، فضای دوگان V را بررسی کنیم.

اگر α برداری از V باشد، آنگاه α تبدیل خطی L_α را که با

$$L_\alpha(f)=f(\alpha)\text{،}\quad \text{به‌ازای هر } f \text{ در } V^*$$

تعریف می‌شود، روی V^* القا می‌کند. اثبات این‌که L_α خطی است، چیزی نیست جز فرمولبندی مجدد تعریف اعمال خطی در V^*:

$$\begin{aligned} L_\alpha(cf+g) &= (cf+g)(\alpha) \\ &= (cf)(\alpha)+g(\alpha) \\ &= cf(\alpha)+g(\alpha) \\ &= cL_\alpha(f)+L_\alpha(g). \end{aligned}$$

اگر V با بعد متناهی باشد و $\alpha\neq 0$، آنگاه $L_\alpha\neq 0$؛ به بیان دیگر، یک تابعک خطی f وجود دارد که $f(\alpha)\neq 0$. اثبات این مطلب بسیار ساده است و در بخش ۵.۳ آمده است: پایهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ با شرط $\alpha_1=\alpha$ را برای V انتخاب کنید و f را تابعکی خطی بگیرید که به‌هر بردار V، اولین مختصش در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ را نسبت دهد.

قضیهٔ ۱۷. فرض کنیم V یک فضای برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F باشد. به‌ازای هر بردار α از V تعریف می‌کنیم

$$L_\alpha(f)=f(\alpha)\text{،}\quad \text{به‌ازای هر } f \text{ در } V^*.$$

در این صورت، نگاشت $\alpha\to L_\alpha$ یک یکریختی از V بروی V^{**} است.

اثبات. نشان دادیم که به‌ازای هر α تابع L_α خطی است. فرض کنیم α و β در V و c در F باشد، و همچنین $\gamma=c\alpha+\beta$. در این صورت، به‌ازای هر f در V^*،

$$\begin{aligned} L_\gamma(f) &= f(\gamma) \\ &= f(c\alpha+\beta) \\ &= cf(\alpha)+f(\beta) \\ &= cL_\alpha(f)+L_\beta(f) \end{aligned}$$

و از این‌رو

$$L_\gamma=cL_\alpha+L_\beta\,.$$

این نشان می‌دهد که نگاشت $\alpha\to L_\alpha$، تبدیلی خطی از V در V^{**} است. این تبدیل نامنفرد است؛ زیرا، بنابر ملاحظات فوق، $L_\alpha=0$ اگر و تنها اگر $\alpha=0$. پس $\alpha\to L_\alpha$ تبدیل خطی نامنفردی از V در V^{**} است و چون

$$\text{بعد } (V^{**}) = \text{بعد } (V^*) = \text{بعد } (V)$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیهٔ ۹ بیان می‌کند که این تبدیل معکوس‌پذیر، وبنابراین یك یکریختی از V بروی V^{**} است. □

نتیجه. فرض کنیم V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F باشد. اگر L تابعکی خطی روی V^*، فضای دوگان V، باشد، آنگاه یك بردار یکتای α در V موجود است به‌طوری که به‌ازای هر f در V^*

$$L(f)=f(\alpha)\,.$$

نتیجه. فرض‌کنیم V یك فضای برداری بابعد متناهی برروی هیأت F باشد.هرپایه از V^* دوگان پایه‌ای از V است.

اثبات. گیریم $\mathcal{B}^*=\{f_1,\cdots,f_n\}$ پایه‌ای برای V^* باشد. بنابر قضیهٔ ۱۵، پایه‌ای چون $\{L_1,\cdots,L_n\}$ برای V^{**} با این خاصیت یافت می‌شود که

$$L_i(f_j)=\delta_{ij}\,.$$

با استفاده از نتیجهٔ قبل، به‌ازای هر i یك بردار α_i در V وجود دارد به‌طوری‌که به‌ازای هر f در V^*

$$L_i(f)=f(\alpha_i)$$

یعنی، $L_i=L_{\alpha_i}$. ازاینجا بلافاصله نتیجه می‌شود که $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایه‌ای برای V است و $\mathcal{B}^*$ دوگان این پایه است. □

نظر به‌قضیهٔ ۱۷، معمولاً α را با L_α یکی می‌گیریم، ومی‌گوییم V دوگان فضای V^* «است»، یااینکه فضاهای V و V^* به‌طور طبیعی در دوگانی یکدیگر هستند، ویا اینکه هرفضا دوگان فضای دیگراست. آخرین نتیجه گواه مفید بودن این نتایج است. گواه‌دیگر به‌شرح زیراست.

اگر E زیرمجموعه‌ای از V^* باشد، آنگاه پوچساز E° (بنابه‌قاعده) زیرمجموعه‌ای از V^{**} است. اگرنظر به‌قضیهٔ ۱۷ تصمیم به‌یکی انگاشتن V و V^{**} بگیریم، آنگاه E° زیرفضایی از V خواهد بود که مجموعهٔ همهٔ αهای V با شرط $f(\alpha)=0$ به‌ازای همهٔ fهای در E است. دریکی از نتیجه‌های قضیهٔ ۱۶ مشاهده کردیم که هرزیرفضای W توسط پوچسازش W° تعیین می‌شود. چگونه؟ پاسخ این است که W زیرفضای پوچ شده توسط همهٔ fهای در W°، یعنی اشتراك فضاهای پوچ همهٔ fهای متعلق به W° است. با توجه به‌نماد مورد استفاده برای پوچسازها، پاسخ را می‌توان بسیار ساده بیان کرد: $W=(W^\circ)^\circ$.

قضیهٔ ۱۸. اگر S زیرمجموعه‌ای از فضای برداری با بعد متناهی V باشد، آنگاه $(S^\circ)^\circ$ زیرفضای پدیدآمده توسط S است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اثبات. گیریم W زیرفضای پدید آمده توسط S باشد. واضح است که $W^\circ = S^\circ$. بنابراین، کافی است اثبات کنیم که $W = W^{\circ\circ}$. قبلاً اثباتی از این مطلب عرضه کردیم، و اینك اثباتی دیگر. بنابر قضیهٔ ۱۶

$$(W) \text{ بعد} + (W^\circ) \text{ بعد} = (V) \text{ بعد}$$
$$(W^\circ) \text{ بعد} + (W^{\circ\circ}) \text{ بعد} = (V^*) \text{ بعد}$$

و چون $(V^*) \text{ بعد} = (V) \text{ بعد}$ داریم

$$(W) \text{ بعد} = (W^{\circ\circ}) \text{ بعد}.$$

چون W زیرفضای $W^{\circ\circ}$ است، می‌بینیم که $W = W^{\circ\circ}$. □

نتایج این بخش برای فضاهای برداری دلخواه نیز برقرار هستند؛ لکن، اثباتها مستلزم استفاده از به‌اصطلاح اصل انتخاب می‌باشند. چون نمی‌خواهیم خود را درگیر بحثی طولانی دربارهٔ این اصل بکنیم، پوچسازها را در فضاهای برداری عمومی مورد بحث قرار نمی‌دهیم. اما، دو نتیجه دربارهٔ تابعکهای خطی روی فضاهای برداری دلخواه چنان اساسی هستند که نمی‌توان از آنها بسادگی گذشت.

گیریم V فضایی برداری باشد. می‌خواهیم ابر فضاهای V را تعریف کنیم. بجز در حالتی که بعد V متناهی باشد، نمی‌توانیم ابرفضاها را از طریق بعد آنها تعریف کنیم. ولی می‌توانیم این ایده را که زیر فضای N برای پرکردن V دقیقاً یك بعد کم دارد، به‌طریق زیر بیان کنیم:

۱. N زیرفضایی سره از V است؛

۲. اگر زیرفضای W از V شامل N باشد، آنگاه یا $W = N$ و یا $W = V$. شرایط (۱) و (۲) توأماً بیان می‌کنند که N زیرفضایی سره است، و زیرفضای سره‌ای بزرگتر از آن وجود ندارد؛ به‌طور خلاصه، N یك زیرفضای سرهٔ ماکسیمال است.

تعریف. اگر V فضایی برداری باشد، یك **ابرفضای** V یك زیرفضای سرهٔ ماکسیمال V است.

قضیهٔ ۱۹. اگر f تابعك خطی غیرصفری روی فضای برداری V باشد، آنگاه فضای پوچ f، یك ابرفضای V است. بعکس، هر ابرفضای V، فضای پوچ تابعك خطی غیر صفری (نه لزوماً یکتا) روی است.

اثبات. فرض کنیم f تابعك خطی غیرصفری روی V، و N_f فضای پوچ آن باشد. α را برداری از V می‌گیریم که در N_f نباشد؛ یعنی، α را برداری می‌گیریم که $f(\alpha) \neq 0$. نشان می‌دهیم که هر بردار V، در فضای پدید آمده توسط N_f و α قرار دارد. این زیرفضا شامل همهٔ بردارهای

$$\gamma + c\alpha \quad ، \gamma \text{ در } N_f \text{ ، } c \text{ در } F$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

است. هرگاه β در V باشد، تعریف می‌کنیم

$$c=\frac{f(\beta)}{f(\alpha)}.$$

این تعریف بامعنی است چرا که $f(\alpha)\neq 0$. دراین صورت، بردار $\gamma=\beta-c\alpha$ در N_f است، زیرا

$$\begin{aligned} f(\gamma)&=f(\beta-c\alpha)\\ &=f(\beta)-cf(\alpha)\\ &=0. \end{aligned}$$

لذا، β در زیر فضای پدیدآمده توسط N_f و α قرار دارد.

حال N را یك ابرفضای V فرض می‌کنیم و برداری چون α را در نظر می‌گیریم که در N نباشد. چون N یك زیرفضای سرهٔ ماکسیمال است، زیرفضای پدیدآمده توسط N و α کل فضای V است. بنابراین، هر بردار β از V به‌صورت

$$\beta=\gamma+c\alpha\text{،}\quad \gamma \text{ در } N \text{ و } c \text{ در } F$$

است. بردار γ و اسکالر c توسط β به‌طور یکتا تعیین می‌شوند. زیر ، اگر همچنین‌داشته باشیم

$$\beta'=\gamma'+c'\alpha\text{،}\quad \gamma' \text{ در } N \text{ و } c' \text{ در } F$$

آنگاه

$$(c'-c)\alpha=\gamma-\gamma'.$$

اگر $c-c'\neq 0$، آنگاه α باید در N باشد؛ از این‌رو، $c'=c$ و $\gamma'=\gamma$. طریقی دیگر برای بیان نتیجهٔ حاصل چنین است. اگر β در V باشد، اسکالر یکتایی چون c وجوددارد که $\beta-c\alpha$ در N است. این اسکالر را $g(\beta)$ می‌نامیم. حال، بررسی این‌که g تابعکی خطی روی V و N فضای پوچ g است، آسان می‌باشد. □

لم. اگر f و g تابعکهایی خطی روی فضای برداری V باشند، آنگاه g مضرب اسکالری f است اگر و تنها اگر فضای پوچ g شامل فضای پوچ f باشد؛ یعنی اگر و تنها اگر $f(\alpha)=0$ ایجاب کندکه $g(\alpha)=0$.

اثبات. اگر $f=0$، آنگاه به‌همین نحو $g=0$ و مسلماً g مضربی اسکالری از f است. فرض کنیم $f\neq 0$؛ آنگاه فضای پوچ N_f یك ابر فضای V است. بردار α از V را با شرط $f(\alpha)\neq 0$ انتخاب و فرض می‌کنیم

$$c=\frac{g(\alpha)}{f(\alpha)}.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تابعك خطی $h=g-cf$ روی N_f صفر است، زیرا f و g هر دو روی N_f صفرهستندو $h(\alpha)=g(\alpha)-cf(\alpha)=0$. پس، h روی زیرفضای پدید آمده توسط N_f و α، صفر است و این زیر فضا خود V است. نتیجه اینکـه $h=0$، یعنی، $g=cf$. □

قضیهٔ ۲۰. فرض کنیم g، f_1،...،f_r تابعکهایی خطی روی فضای برداری V، بترتیب، با فضاهای پوچ N، N_1،...، و N_r باشند. در این صورت، g ترکیبی خطی از f_1،...، و f_r است اگر و تنها اگر N شامل اشتراك $N_1\cap\cdots\cap N_r$ باشد.

اثبات. اگر $g=c_1f_1+\cdots+c_rf_r$، وبه‌ازای هر i داشته باشیم $f_i(\alpha)=0$، آنگاه بوضوح $g(\alpha)=0$. بنابراین، N شامل $N_1\cap\cdots\cap N_r$ است.

حالت عکس (نیمهٔ «اگر» قضیه) را به استقرا نسبت بـه r اثبات می‌کنیم. لم قبل اثبات‌حالت $r=1$ را به‌دست می‌دهد. فرض‌کنیم قضیه را برای حالت $r=k-1$ بدانیم و تابعکهای خطی f_1،...، و f_k را با فضاهای پوچ N_1،...، N_k با این شرط کـه $N_1\cap\cdots\cap N_k$ مشمول در N، فضـای پـوچ g، بـاشد در نظـر مـی‌گیریم. اگـر g'، f'_1،...، f'_{k-1} تحدیدهای g، f_1،...، و f_{k-1} به زیرفضای N_k باشند، آنگاه g'، f'_1،...، و f'_{k-1} تابعکهایی خطی روی فضای برداری N_k هستند. بعلاوه، اگر α برداری در N_k باشد وبه‌ازای $i=1,\cdots,k-1$ داشته باشیم $f'_i(\alpha)=0$، آنگاه α در $N_1\cap\cdots\cap N_k$ است و لذا $g'(\alpha)=0$. بنا بـه‌فرض استقرا (حـالت $r=k-1$) اسکالرهایی چون c_i وجود دارندکه

$$g'=c_1f'_1+\cdots+c_{k-1}f'_{k-1}.$$

اکنون فرض می‌کنیم

$$h=g-\sum_{i=1}^{k-1}c_if_i. \qquad (۳\text{-}۱۶)$$

در این صورت، h تابعکی خطی روی V است و (۳-۱۶) می‌گویدکـه به‌ازای هر α از N_k، $h(\alpha)=0$. بنا بر لم قبل، h مضربی اسکالری از f_k است. اگر $h=c_kf_k$، آنگاه

$$g=\sum_{i=1}^{k}c_if_i. \ \square$$

تمرین

۱. فرض کنید n عددی صحیح مثبت و F یك هیأت باشد. W را مجموعهٔ همهٔ بردارهای $(x_1,\cdots,x_n)$ از F^n بگیریدکه $x_1+\cdots+x_n=0$.

(الف) ثابت‌کنید W° متشکل است از همهٔ تابعکهای خطی f به‌صورت

$$f(x_1,\cdots,x_n)=c\sum_{j=1}^{n}x_j.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) نشان دهید W^*، فضای دوگان W را می‌توان «به‌طور طبیعی» با تابعکهای خطی

$$f(x_1,\cdots,x_n)=c_1x_1+\cdots+c_nx_n$$

روی F^n با شرط $c_1+\cdots+c_n=0$ یکی گرفت.

۲. قضیهٔ ۲۰ را برای اثبات مطلب ذیل بـه‌کار ببرید. اگر W زیرفضایی از یك فضای برداری با بعد متناهی V و $\{g_1,\cdots,g_r\}$ پایه‌ای برای W° باشد، آنگاه

$$W=\bigcap_{i=1}^{r}N_{g_i}.$$

۳. فرض کنید S یك مجموعه، F یك هیأت، و $V(S;F)$ فضای همهٔ توابع از S در F با خواص

$$(f+g)(x)=f(x)+g(x)$$
$$(cf)(x)=cf(x)$$

باشد. W را زیرفضای n بعدی دلخواهی از $V(S;F)$ بگیریـد و نشان دهید نقاطی چون $x_1,\cdots,x_n$ در S و توابعی چون $f_1,\cdots,f_n$ در W یافت می‌شوند به‌طوری که $f_i(x_j)=\delta_{ij}$.

۷.۳. ترانهادهٔ تبدیل خطی

فرض کنیم دوفضای برداری V و W بر روی هیأت F و تبدیل خطی T از V در W داده شده باشند. در این صورت، T تبدیلی خطی از W^* در V^*، بـه‌طریق زیر، القا می‌کند. فرض کنید g تابعکی خطی روی W باشد و به‌ازای هر α از V

$$f(\alpha)=g(T\alpha). \qquad (۱۷\text{-}۳)$$

در این صورت، (۱۷-۳) یك تابع f از V در F تعریف می‌کند. ایـن تابع از ترکیب تابع T از V در W با تابع g از W در F حاصل می‌شود. چـون T و g هر دو خطی هستند، قضیهٔ ۶ می‌گوید که f نیز خطی است؛ یعنی، f تابعکی خطی روی V است. پس، T یك قاعدهٔ T^t در دسترس ما می‌گذارد که هر تابعك خطی g روی W را بـه‌یك تابعك خطی $f=T^tg$ روی V، که طبق (۱۷-۳) تعریف می‌شود، مربوط می‌سازد. بعلاوه، توجه کنید که T^t درواقع تبدیلی خطی از W^* در V^* است؛ زیرا، اگر g_1 و g_2 در W^* باشند و c یك اسکالر

$$\begin{aligned}[T^t(cg_1+g_2)](\alpha)&=(cg_1+g_2)(T\alpha)\\&=cg_1(T\alpha)+g_2(T\alpha)\\&=c(T^tg_1)(\alpha)+(T^tg_2)(\alpha)\end{aligned}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و از اینجا $T^t(cg_1+g_2)=cT^tg_1+T^tg_2$. این مطلب را خلاصه می‌کنیم.

قضیهٔ ۲۱. فرض کنیم V و W فضاهایی برداری بر روی هیأت F باشند. به‌ازای هر تبدیل خطی T از V در W یك تبدیل خطی یکتای T^t از W^* در V^* وجود دارد که به ازای هر g از W^* و هر α از V،

$$(T^tg)(\alpha)=g(T\alpha).$$

T^t را **ترانهادهٔ** T می‌نامیم. تبدیل T^t اغلب الحاقی T هم نامیده می‌شود، لکن، ما این اصطلاح را به‌کار نخواهیم برد.

قضیهٔ ۲۲. فرض کنیم V و W فضاهایی برداری بر روی هیأت F، و T تبدیلی خطی از V در W باشد. فضای پوچ T^t پوچساز برد T است. اگر V و W با بعدمتناهی باشند، آنگاه

(۱) رتبهٔ (T) = رتبهٔ (T^t)؛

(۲) برد T^t پوچساز فضای پوچ T است.

اثبات. اگر g در W^* باشد، آنگاه بنا بر تعریف به‌ازای هر α از V،

$$(T^tg)(\alpha)=g(T\alpha).$$

این‌که g در فضای پوچ T^t باشد بدین معنی است که به‌ازای هر α از V، $g(T\alpha)=0$. پس، فضای پوچ T^t دقیقاً همان پوچساز برد T است.

فرض کنیم V و W با بعد متناهی باشند، مثلاً $dim\,V=n$ و $dim\,W=m$. برای اثبات (۱): گیریم r رتبهٔ T، یعنی بعد برد T باشد. طبق قضیهٔ ۱۶، بعد پوچساز برد T برابر $(m-r)$ است. بنابر اولین حکم این قضیه، پوچی T^t باید $(m-r)$ باشد. اما در آن صورت، چون T^t تبدیلی خطی روی یك فضای m بعدی است، رتبهٔ T^t برابر $m-(m-r)=r$ است، و لذا رتبه‌های T و T^t برابرند. برای اثبات (۲): گیریم N فضای پوچ T باشد. هر تابعك واقع در برد T^t در پوچساز N قرار دارد؛ زیرا، فرض کنیم به‌ازای یك g از W^* داشته باشیم $f=T^tg$؛ در این صورت، اگر α در N باشد

$$f(\alpha)=(T^tg)(\alpha)=g(T\alpha)=g(0)=0.$$

حال برد T^t زیرفضایی از فضای N° است، و

$$\text{رتبهٔ } (T^t)=\text{رتبهٔ } (T)=\text{بعد } (N)=n-\text{بعد } (N^\circ)$$

و بنابراین برد T^t باید دقیقاً N° باشد. □

قضیهٔ ۲۳. فرض کنیم V و W دو فضای برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F باشند. $\mathcal{B}$ را پایهٔ مرتبی برای V با پایهٔ دوگان $\mathcal{B}^*$، و $\mathcal{B}'$ را پایهٔ مرتبی برای W با پایهٔ

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دوگان $\mathcal{B}'^*$ می‌گیریم. اگر T تبدیلی خطی از V در W، A ماتریس T نسبت به $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$، و B ماتریس T^t نسبت به $\mathcal{B}'^*$ و $\mathcal{B}^*$ باشد، آنگاه $B_{ij}=A_{ji}$.

اثبات. فرض کنیم

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\},\qquad \mathcal{B}'=\{\beta_1,\cdots,\beta_m\},$$
$$\mathcal{B}^*=\{f_1,\cdots,f_n\},\qquad \mathcal{B}'^*=\{g_1,\cdots,g_m\}.$$

بنا بر تعریف

$$T\alpha_j=\sum_{i=1}^{m}A_{ij}\beta_i,\quad j=1,\cdots,n$$

$$T^tg_j=\sum_{i=1}^{n}B_{ij}f_i,\quad j=1,\cdots,m.$$

از طرف دیگر

$$\begin{aligned}(T^tg_j)(\alpha_i)&=g_j(T\alpha_i)\\&=g_j\Big(\sum_{k=1}^{m}A_{ki}\beta_k\Big)\\&=\sum_{k=1}^{m}A_{ki}g_j(\beta_k)\\&=\sum_{k=1}^{m}A_{ki}\delta_{jk}\\&=A_{ji}.\end{aligned}$$

برای هر تابعك خطی دلخواه f روی V

$$f=\sum_{i=1}^{m}f(\alpha_i)f_i.$$

اگر این فرمول را بر تابعك $f=T^tg_j$ به‌کار بندیم واز این واقعیت‌که $(T^tg_j)(\alpha_i)=A_{ji}$ استفاده‌کنیم، خواهیم داشت

$$T^tg_j=\sum_{i=1}^{n}A_{ji}f_i$$

که از آن بیدرنگ نتیجه می‌شود $B_{ij}=A_{ji}$. □

تعریف. اگر A ماتریسی $m\times n$ بر روی هیأت F باشد، **ترانهادهٔ** A عبارت است از ماتریس A^tی $n\times m$ که با $A^t_{ij}=A_{ji}$ تعریف می‌شود.

بدین سان قضیهٔ ۲۳ بیان می‌کندکه اگر T تبدیلی خطی از V در W باشدکه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ماتریسش نسبت به‌یك جفت پایه A است، آنگاه تبدیل ترانهادهٔ T^t در جفت دوگان آن پایه‌ها توسط ماتریس ترانهادهٔ A^t نمایش داده می‌شود.

قضیهٔ ۲۴. فرض کنیم A ماتریس $m\times n$ دلخواهی بر روی هیأت F باشد. آنگاه رتبهٔ سطری A با رتبهٔ ستونی A برابر است.

اثبات. پایهٔ مرتب استاندهٔ F^n را $\mathcal{B}$ و پایهٔ مرتب استاندهٔ F^m را $\mathcal{B}'$ می‌نامیم. فرض کنیم T تبدیلی خطی از F^n در F^m باشد که ماتریس آن نسبت به‌جفت $\mathcal{B}$، $\mathcal{B}'$ برابر A است؛ یعنی،

$$T(x_1,\cdots,x_n)=(y_1,\cdots,y_m)$$

که در آن

$$y_i=\sum_{j=1}^{n}A_{ij}x_j.$$

رتبهٔ ستونی A برابر رتبهٔ تبدیل T است؛ زیرا، برد T متشکل از همهٔ m تایی‌هایی است که ترکیبی خطی از بردارهای ستونی A هستند.

نگاشت ترانهادهٔ T^t نسبت به‌پایه‌های دوگان $\mathcal{B}'^*$ و $\mathcal{B}^*$ توسط ماتریس A^t نمایش داده می‌شود. چون ستونهای A^t همان سطرهای A هستند، بنا بر همین استدلال می‌بینیم که رتبهٔ سطری A (رتبهٔ ستونی A^t) برابر رتبهٔ T^t است. بنا بر قضیهٔ ۲۲، رتبه‌های T و T^t برابرند، و لذا رتبهٔ سطری A برابر رتبهٔ ستونی A است. □

اکنون می‌بینیم که اگر A ماتریسی $m\times n$ برروی F و T تبدیل خطی تعریف شده در فوق از F^n در F^m باشند، آنگاه

$$\text{رتبهٔ ستونی } (A)=\text{رتبهٔ سطری } (A)=\text{رتبهٔ } (T).$$

این عدد را به‌طور ساده رتبهٔ A می‌نامیم.

مثال ۲۵. دراین مثال به‌مطلبی کلی می‌پردازیم ــ و بیشتر بحث است تا مثال. فرض کنیم فضای برداری n بعدی V بر روی هیأت F و عملگر خطی T روی V داده شده باشند، و نیز $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد. بنا بر تعریف، ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ عبارت است از ماتریس $n\times n$ Aی به‌طوری که

$$T\alpha_j=\sum_{i=1}^{n}A_{ij}\alpha_i.$$

به‌بیان‌دیگر، A_{ij} همان iامین‌مختص بردار $T\alpha_j$ درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ است. اگر $\{f_1,\cdots,f_n\}$ پایهٔ دوگان $\mathcal{B}$ باشد، این مطلب به‌صورت سادهٔ

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$A_{ij}=f_i(T\alpha_j)$$

بیان می‌شود. اکنون ببینیم هنگام تغییر پایه چه رخ می‌دهد. فرض کنیم

$$\mathcal{B}'=\{\alpha'_1,\cdots,\alpha'_n\}$$

پایهٔ مرتب دیگری برای V با پایهٔ دوگان $\{f'_1,\cdots,f'_n\}$ باشد. اگر B ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ باشد، آنگاه

$$B_{ij}=f'_i(T\alpha'_j).$$

گیریم U عملگر خطی معکوس‌پذیری باشد که $U\alpha_j=\alpha'_j$. در این صورت، ترانهادهٔ U از $U^t f'_i=f_i$ به‌دست می‌آید. بسادگی می‌توان نشان داد که چون U معکوس‌پذیر است، U^t نیز معکوس‌پذیر است و $(U^t)^{-1}=(U^{-1})^t$. از این‌رو، $f'_i=(U^{-1})^t f_i$، به‌ازای $i=1,\cdots,n$. بنابراین،

$$\begin{aligned}B_{ij}&=[(U^{-1})^t f_i](T\alpha'_j)\\&=f_i(U^{-1}T\alpha'_j)\\&=f_i(U^{-1}TU\alpha_j).\end{aligned}$$

اما، این رابطه چه می‌گوید؟ $f_i(U^{-1}TU\alpha_j)$ چیزی جز درایهٔ j و i ماتریس $U^{-1}TU$ در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ نیست. محاسبات بالا نشان می‌دهد که این اسکالر درایهٔ i,j ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ هم هست. به‌بیان دیگر

$$\begin{aligned}[T]_{\mathcal{B}'}&=[U^{-1}TU]_{\mathcal{B}}\\&=[U^{-1}]_{\mathcal{B}}[T]_{\mathcal{B}}[U]_{\mathcal{B}}\\&=[U]_{\mathcal{B}}^{-1}[T]_{\mathcal{B}}[U]_{\mathcal{B}}\end{aligned}$$

و این دقیقاً همان فرمول تغییر پایه است که قبلاً استخراج کردیم.

تمرین

۱. فرض کنید هیأتی چون F و تابعك خطی f روی F^2 تعریف شده توسط $f(x_1,x_2)=ax_1+bx_2$ داده شده‌اند. به‌ازای هر یك از عملگرهای خطی زیر، فرض کنید $g=T^t f$ و $g(x_1,x_2)$ را بیابید.

(الف) $T(x_1,x_2)=(x_1,0)$؛

(ب) $T(x_1,x_2)=(-x_2,x_1)$؛

(پ) $T(x_1,x_2)=(x_1-x_2,x_1+x_2)$.

۲. فرض کنید V فضای برداری همهٔ توابع چند جمله‌ای بر روی هیأت اعداد حقیقی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد. a و b را دو عدد حقیقی ثابت بگیرید، و فرض کنید f تابعکی خطی روی V باشد که توسط

$$f(p)=\int_a^b p(x)dx$$

تعریف می‌شود. اگر D عملگر مشتق‌گیری روی V باشد، $D^t f$ چیست؟

۳. فرض کنید V فضای همهٔ ماتریسهای $n\times n$ بر روی هیأت F و B ماتریس $n\times n$ ثابتی باشد. اگر عملگر خطی T روی V با $T(A)=AB-BA$ تعریف بشود و f تابع رد باشد، $T^t f$ چیست؟

۴. فرض کنید V یك فضای برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F و T عملگری خطی روی V باشد. c را یك اسکالر بگیرید و فرض کنید بردار غیر صفری چون α در V موجود است که $T\alpha=c\alpha$. ثابت کنید تابعك خطی غیر صفری چون f روی V وجود دارد که $T^t f=cf$.

۵. فرض کنید A ماتریسی $m\times n$ با درایه‌های حقیقی باشد. ثابت کنید $A=0$ اگر و تنها اگر $tr(A^t A)=0$.

۶. فرض کنید n عددی صحیح ومثبت باشد، و V فضای همهٔ توابع چند جمله‌ای با درجهٔ حداکثر n، یعنی توابع به‌صورت

$$f(x)=c_0+c_1x+\cdots+c_nx^n$$

بر روی هیأت اعداد حقیقی. اگر D عملگر مشتق‌گیری روی V باشد، پایه‌ای برای فضای پوچ عملگر ترانهادهٔ D^t بیابید.

۷. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی برروی هیأت F باشد. نشان دهید $T\to T^t$ یك یکریختی از $L(V, V)$ بروی $L(V^*, V^*)$ است.

۸. فرض کنید V فضای برداری ماتریسهای $n\times n$ بر روی هیأت F باشد.

(الف) اگر B ماتریس $n\times n$ ثابتی باشد، تابع f_B روی V را طبق $f_B(A)=tr(B^t A)$ تعریف کنید. نشان دهید f_B تابعکی خطی روی V است.

(ب) نشان دهید هر تابعك خطی روی V به‌صورت بالا است؛ یعنی، به‌ازای ماتریسی چون B برابر f_B است.

(پ) نشان دهید $B\to f_B$ یك یکریختی از V بروی V^* است.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۴

چندجمله‌ایها

۱.۴ جبرها

هدف ما در این فصل این است که چند خاصیت بنیانی جبر چندجمله‌ایهای بر روی یك هیأت F را اثبات کنیم. جهت تسهیل کار ابتدا به معرفی مفهوم جبر خطی بر روی هیأت F می‌پردازیم.

تعریف. فرض می‌کنیم F یك هیأت باشد. یك **جبر خطی برروی هیأت** F فضایی برداری مانند $\mathcal{A}$ برروی F همراه با عملی اضافی به‌نام **ضرب برداری** است که هرجفت از بردارهای α و β از $\mathcal{A}$ را به‌بردار $\alpha\beta$ از $\mathcal{A}$، به‌نام **حاصل‌ضرب** α و β، چنان وابسته می‌سازد که

(الف) ضرب شرکت‌پذیر است،

$$\alpha(\beta\gamma)=(\alpha\beta)\gamma$$

(ب) ضرب نسبت به‌جمع پخش‌پذیر است،

$$\alpha(\beta+\gamma)=\alpha\beta+\alpha\gamma \quad \text{و} \quad (\alpha+\beta)\gamma=\alpha\gamma+\beta\gamma$$

(پ) به‌ازای هراسکالر c از F

$$c(\alpha\beta)=(c\alpha)\beta=\alpha(c\beta).$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر عنصری چون ۱ در $\mathcal{a}$ موجود باشد، به‌طوری که به ازای هر α از $\mathcal{a}$، $1\alpha=\alpha 1=\alpha$، $\mathcal{a}$ را یك **جبرخطی با عنصرهمانی برروی** F و ۱ را **عنصر همانی** می‌نامیم. جبر $\mathcal{a}$ **جابجایی** نامیده می‌شود هرگاه به‌ازای همهٔ αها و βهای در $\mathcal{a}$، $\alpha\beta=\beta\alpha$.

مثال ۱. مجموعهٔ ماتریسهای $n\times n$ برروی یك هیأت همراه بااعمال معمولی یك جبرخطی با عنصرهمانی است؛ بخصوص، خود هیأت هم یك جبر با عنصرهمانی است. این جبردرصورتی که $n\geqslant 2$ جابجایی نیست. خود هیأت (البته) جابجایی است.

مثال ۲. فضای همهٔ عملگرهای خطی روی یك فضای برداری همراه با ترکیب عملگرها، به‌عنوان ضرب، یك جبرخطی با عنصرهمانی است. این جبرجابجایی است اگر وتنها اگرفضا یك بعدی باشد.[1]

خواننده ممکن است دربارهٔ ضرب نقطه‌ای وضرب خارجی بردارهای در R^3 تجربیاتی داشته باشد. در این صورت وی باید متوجه باشدکه هیچ‌یك ازاین ضربها، از نوع توصیف شده درتعریف جبرخطی نیست. ضرب نقطه‌ای یك «ضرب اسکالری» است؛ بدین معنی که به‌هرجفت برداریك اسکالروابسته می‌سازد وازاین‌رو، یقیناً ازنوع ضربی نیست که درحال حاضرمورد بحث ماست. ضرب خارجی هرچند به‌هرجفت بردار R^3 یك بردار وابسته می‌کند، اما شرکت‌پذیرنیست.

بقیهٔ این بخش به‌ساختن جبری خطی اختصاص داردکه با جبرهای مطرح شده در هریك ازمثالهای پیشین به‌طور بارزی متفاوت است. فرض‌کنیم F یك هیأت و S مجموعهٔ اعداد صحیح نامنفی باشد. بنابرمثال ۳ ازفصل ۲، مجموعهٔ همهٔ توابع از S در F فضایی برداری برروی F است. ما این فضای برداری را با F^∞ نشان می‌دهیم. لذا، بردارهای F^∞ دنباله‌های نامتناهی $f=(f_0, f_1, f_2, \cdots)$ از اسکالرهای f_i از F هستند. اگر $g=(g_0, g_1, g_2, \cdots)$، هر g_i در F، و a و b اسکالرهایی از F باشند، $af+bg$ دنباله‌ای نامتناهی است که با

$$af+bg=(af_0+bg_0, af_1+bg_1, af_2+bg_2, \cdots) \qquad (۱-۴)$$

تعریف می‌شود. با وابسته‌کردن هرجفت f و g از بردارهای F^∞ به‌بردار fg که با

$$(fg)_n=\sum_{i=0}^{n} f_i g_{n-i}, \qquad n=0, 1, 2, \cdots \qquad (۲-۴)$$

معین می‌شود، یك ضرب در F^∞ تعریف می‌کنیم. پس

$$fg=(f_0g_0, f_0g_1+f_1g_0, f_0g_2+f_1g_1+f_2g_0, \cdots)$$

---

۱. درصورتی که فضا صفربعدی هم باشد این جبر جابجایی است. برای اجتناب از این‌گونه پیچیدگیها فرض می‌کنیم فضا حداقل دوعنصرمتمایز داشته باشد. ـم.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

وچون به‌ازای $n=0, 1, 2, \cdots$،

$$(gf)_n=\sum_{i=0}^{n} g_i f_{n-i}=\sum_{i=0}^{n} f_i g_{n-i}=(fg)_n,$$

نتیجه می‌گیریم که این ضرب جابجایی است، $gf=fg$. اگر h نیز متعلق به F^∞ باشد، آنگاه به‌ازای $n=0, 1, 2, \cdots$،

$$\begin{aligned}[(fg)h]_n&=\sum_{i=0}^{n}(fg)_i h_{n-i}\\&=\sum_{i=0}^{n}\Big(\sum_{j=0}^{i} f_j g_{i-j}\Big)h_{n-i}\\&=\sum_{i=0}^{n}\sum_{j=0}^{i} f_i g_{i-j} h_{n-i}\\&=\sum_{j=0}^{n} f_j \sum_{i=0}^{n-j} g_i h_{n-i-j}\\&=\sum_{j=0}^{n} f_j (gh)_{n-j}=[f(gh)]_n\end{aligned}$$

وبنابراین

$$(fg)h=f(gh). \qquad (۳-۴)$$

از خواننده می‌خواهیم نشان دهد که ضرب تعریف شده توسط (۴-۲) در شرایط (ب) و (پ) تعریف جبر خطی هم صدق می‌کند وبردار $1=(1, 0, 0, \cdots)$ چون یك عنصر همانی برای F^∞ عمل می‌نماید. دراین صورت، F^∞ همراه با اعمال تعریف شده در بالا یك جبرخطی جابجایی با عنصرهمانی برروی هیأت F است.

درمطالبی که متعاقباً خواهد آمد، بردار $(0, 1, 0, \cdots, 0, \cdots)$ نقش ممتازی برعهده دارد و ما آن را همواره با x نشان می‌دهیم. در سراسراین فصل، x هرگز برای نشان دادن عنصری ازهیأت F به‌کارنخواهد رفت. حاصل‌ضرب nبار x در خودش را با x^n نشان می‌دهیم وبنابرقرارداد می‌گیریم $x^0=1$. دراین صورت

$$x^2=(0, 0, 1, 0, \cdots), \quad x^3=(0, 0, 0, 1, 0, \cdots)$$

ودرحالت کلی به‌ازای هرعدد صحیح $k\geqslant 0$، $(x^k)_k=1$ و به‌ازای همهٔ اعداد صحیح نامنفی $n\neq k$، $(x^k)_n=0$. درخاتمهٔ این بخش ملاحظه می‌کنیم که مجموعهٔ متشکل از ۱، x، x^2، $\cdots$ هم مستقل است وهم نامتناهی. پس، بعد جبر F^∞ متناهی نیست.

جبر F^∞ گاهی جبر **رشته‌های توانی صوری** برروی F نامیده می‌شود. عنصر $f=(f_0, f_1, f_2, \cdots)$ غالباً به‌صورت

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f=\sum_{n=0}^{\infty} f_n x^n \qquad (۴-۴)$$

نوشته می‌شود. این نماد در مواجهه با اعمال جبری بسیارمناسب است. هنگام استفاده از آن باید به‌خاطرداشت که این نماد صددرصد صوری است. در جبر، «مجموع نامتناهی» وجود ندارد و قرار براین نیست که نماد رشتهٔ توانی (۴-۴) چیزی دربارهٔ همگرایی، در صورتی که خواننده بداند همگرایی چیست، القاکند. پس، با استفاده از دنباله‌ها و بدون آنکه درمخاطرهٔ ابهام مطالبی چون مجموع نامتناهی قراربگیریم توانستیم جبری راکه‌در آن عملهای جبری، رفتاری شبیه به‌جمع و ضرب رشته‌های توانی صوری دارند، به‌طور دقیق تعریف کنیم.

۲.۴. جبرچندجمله‌ایها

اکنون درموقعیتی هستیم که بتوانیم یك چندجمله‌ای برروی هیأت F را تعریف کنیم.

تعریف. فرض کنیم $F[x]$ زیرفضای پدید آمده توسط بردارهای ۱، x، x^2، ... از F^∞ باشد. هرعنصر $F[x]$ یك **چندجمله‌ای برروی** F نامیده می‌شود.

چون $F[x]$ متشکل‌ازهمهٔ ترکیبات خطی (متناهی) x وتوانهای آن است،هربردار غیرصفر f از F^∞، یك چندجمله‌ای است اگروتنها اگریك عدد صحیح $n \geqslant 0$ وجودداشته باشد به‌طوری‌که $f_n \neq 0$ و به‌ازای همهٔ اعداد صحیح $k > n$، $f_k = 0$؛ این عددصحیح راکه (درصورت وجود) مسلماً یکتاست **درجهٔ** f می‌نامیم. درجهٔ چندجمله‌ای f را با $\deg f$ نشان می‌دهیم، اما درجه‌ای به‌چندجمله‌ای ۰ اختصاص نمی‌دهیم.[1] اگر f یك چندجمله‌ای غیرصفرازدرجهٔ n باشد، داریم

$$f=f_0x^0+f_1x+f_2x^2+\cdots+f_nx^n, \quad f_n\neq 0 \qquad (۵-۴)$$

اسکالرهای f_0، f_1، ...، f_n گاهی **ضرایب** f نامیده می‌شوند، و گفته می‌شود f یك چندجمله‌ای با ضرایب متعلق به F است. چندجمله‌ایهای به‌صورت cx^0 را **چندجمله‌ایهای اسکالری** می‌نامیم وغالباً به‌جای cx^0 می‌نویسیم c. هرچندجمله‌ای غیر صفر f از درجهٔ n با شرط $f_n = 1$ یك چندجمله‌ای **تکین** نامیده می‌شود.

خواننده بایدتوجه داشته باشدکه چندجمله‌ایها چیزهایی ازقبیل توابع چندجمله‌ای روی F که تاکنون درچند مورد دربارهٔ آنها صحبت کرده‌ایم، نیستند. اگر F شامل تعدادی نامتناهی عنصر باشد، بین $F[x]$ وجبرتوابع چندجمله‌ای برروی F یك یکریختی طبیعی برقراراست. این موضوع را دربخش بعد مورد بحث قرار می‌دهیم واکنون نشان‌می‌دهیم که $F[x]$ یك جبرخطی است.

---

۱. $\deg f$ را با درجهٔ (f) هم نشان می‌دهند. ــم.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیهٔ ۱. فرض کنیم f و g دوچندجمله‌ای غیرصفر برروی F باشند. دراین صورت

(۱) fg یك چندجمله‌ای غیرصفراست؛

(۲) $\deg(fg) = \deg f + \deg g$؛

(۳) هرگاه f و g هردوچندجمله‌هایی تکین باشند، آنگاه fg نیز یك چندجمله‌ای تکین است؛

(۴) fg یك چندجمله‌ای اسکالری است اگروتنها اگر f و g هردوچندجمله‌ای‌هایی اسکالری باشند؛

(۵) اگر $f+g\neq 0$، داریم

$$\deg(f+g) \leqslant \max(\deg f, \deg g).$$

اثبات. فرض کنیم f از درجهٔ m، و g از درجهٔ n باشد. اگر k عددی صحیح و غیرمنفی باشد،

$$(fg)_{m+n+k} = \sum_{i=0}^{m+n+k} f_i g_{m+n+k-i}.$$

برای این‌که $f_i g_{m+n+k-i} \neq 0$، لازم است $i \leqslant m$ و $m+n+k-i \leqslant n$. از این‌رو، لازم است $m+k \leqslant i \leqslant m$ که خود ایجاب می‌کند $k=0$ و $i=m$. لذا

$$(fg)_{m+n} = f_m g_n \tag{۴-۶}$$

و

$$(fg)_{m+n+k} = 0, \quad k > 0. \tag{۴-۷}$$

احکام (۱)، (۲)، و (۳) بیدرنگ از (۴-۶) و (۴-۷) نتیجه می‌شوند، درحالی‌که (۴) پیامدی از (۱) و (۲) است. تحقیق درستی (۵) را به‌خواننده واگذار می‌کنیم. □

نتیجهٔ ۱. مجموعهٔ همهٔ چندجمله‌ایهای برروی یك هیأت مفروض F، مجهزبه‌اعمال (۴-۱) و (۴-۲)، یك جبرخطی جابجایی با عضوهمانی برروی F است.

اثبات. چون اعمال (۴-۱) و (۴-۲) همان اعمال تعریف شده در جبر F^∞ هستند و چون $F[x]$ زیرفضایی از F^∞ است، کافی است ثابت کنیم که حاصل‌ضرب دوچندجمله‌ای خود یك چندجمله‌ای است. این مطلب درصورت 0 بودن یکی ازسازه‌ها بدیهی است و درغیراین صورت از (۱) نتیجه می‌شود. □

نتیجهٔ ۲. فرض کنیم f، g و h چندجمله‌ایهایی برروی هیأت F باشند که $f\neq 0$ و $fg=fh$. دراین صورت $g=h$.

اثبات. چون $fg=fh$، داریم $f(g-h)=0$، و نظر به‌اینکه $f\neq 0$، بیدرنگ از (۱) نتیجه می‌شود که $g-h=0$. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چند واقعیت دیگرهم نسبتاً بآسانی از اثبات قضیهٔ ۱ نتیجه می‌شوند و ما برخی را دراینجا ذکرمی کنیم.

فرض کنیم

$$f=\sum_{i=0}^{m} f_i x^i \quad \text{و} \quad g=\sum_{j=0}^{n} g_j x^j.$$

دراین صورت از (۴-۷) نتیجه می‌شود که

$$fg=\sum_{s=0}^{m+n}\left(\sum_{r=0}^{s} f_r g_{s-r}\right)x^s. \qquad (۴\text{-}۸)$$

ازخواننده می‌خواهیم نشان دهد که درحالت خاص $f=cx^m$، $g=dx^n$، با c و d در F، (۴-۸) به‌صورت

$$(cx^m)(dx^n)=cdx^{m+n} \qquad (۴\text{-}۹)$$

درمی‌آید. حال، از (۴-۹) و قوانین پخش‌پذیری $F[x]$، نتیجه می‌شود که حاصل‌ضرب (۴-۸) به‌صورت

$$\sum_{i,j} f_i g_j x^{i+j} \qquad (۴\text{-}۱۰)$$

نیزمی‌تواند نوشته شود. دراینجا، مجموع روی همهٔ جفت اعداد صحیح i, j با شرایط $0 \leqslant i \leqslant m$ و $0 \leqslant j \leqslant n$ درنظر گرفته می‌شود.

تعریف. فرض کنیم $\mathcal{A}$ یک جبرخطی با عنصرهمانی بر روی هیأت F باشد. عنصر همانی $\mathcal{A}$ را با 1 نشان می‌دهیم و قرارداد می‌کنیم‌که به‌ازای هر α از $\mathcal{A}$، $\alpha^0=1$. دراین صورت به‌هر چندجمله‌ای $f=\sum_{i=0}^{n} f_i x^i$ بر روی F و هر α از $\mathcal{A}$، یک عنصر $f(\alpha)$ از $\mathcal{A}$ را بنابرقاعدهٔ

$$f(\alpha)=\sum_{i=0}^{n} f_i \alpha^i$$

وابسته می‌سازیم.

مثال ۳. گیریم C هیأت اعداد مختلط و $f=x^2+2$ باشد.

(الف) اگر $\mathcal{A}=C$ و z متعلق به C باشد، آنگاه $f(z)=z^2+2$؛ بخصوص $f(2)=6$ و

$$f\left(\frac{1+i}{1-i}\right)=10.$$

(ب) اگر $\mathcal{A}$ جبرهمهٔ ماتریسهای 2×2 بر روی C باشد و

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$B=\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

آنگاه

$$f(B)=2\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}+\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}^2=\begin{bmatrix} 3 & 0 \\ -3 & 6 \end{bmatrix}.$$

(پ) اگر $\mathcal{A}$ جبر همهٔ عملگرهای خطی روی C^3 و T عنصری از $\mathcal{A}$ داده شده توسط

$$T(c_1, c_2, c_3)=(i\sqrt{2}c_1, c_2, i\sqrt{2}c_3)$$

باشد، آنگاه $f(T)$ عملگری خطی روی C^3 است که توسط

$$f(T)(c_1, c_2, c_3)=(0, 3c_2, 0)$$

تعریف می‌شود.

(ت) اگر $\mathcal{A}$ جبر همهٔ چندجمله‌ایهای بر روی C و $g=x^4+3i$ باشد، آنگاه $f(g)$ آن چندجمله‌ای در $\mathcal{A}$ است که به‌وسیلهٔ

$$f(g)=-7+6ix^4+x^8$$

تعیین می‌شود.

دربارهٔ مثال اخیر خوانندهٔ نکته‌بین ممکن است متوجه شود که اگر f چندجمله‌ای مفروضی برروی یک هیأت دلخواه و x چندجمله‌ای $(0, 1, 0, \cdots)$ باشد، آنگاه $f=f(x)$، اما به‌وی توصیه می‌کنیم که این واقعیت را نادیده انگارد.

قضیهٔ ۲. فرض‌کنیم F یک هیأت و $\mathcal{A}$ جبری خطی با عنصرهمانی برروی F باشد. اگر f و g چندجمله‌ایهایی برروی F، α عنصری از $\mathcal{A}$ و c متعلق به F باشد، آنگاه

(۱) $(cf+g)(\alpha)=cf(\alpha)+g(\alpha)$؛

(۲) $(fg)(\alpha)=f(\alpha)g(\alpha)$.

اثبات. نظر به اینکه اثبات (۱) کاملاً ساده است، تنها به اثبات (۲) می‌پردازیم. فرض کنیم

$$g=\sum_{j=0}^{n} g_j x^j \quad \text{و} \quad f=\sum_{i=0}^{m} f_i x^i$$

بنا بر (۴-۱۰)

$$fg=\sum_{i,j} f_i g_j x^{i+j}$$

و از این‌رو، بنا بر (۱)

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(fg)(\alpha)=\sum_{i,j} f_i g_j \alpha^{i+j}$$
$$=\left(\sum_{i=0}^{m} f_i \alpha^i\right)\left(\sum_{j=0}^{n} g_j \alpha^j\right)$$
$$=f(\alpha)g(\alpha)\,. \quad \square$$

تمرین

۱. فرض کنید F زیرهیأتی ازهیأت اعداد مختلط باشد و A ماتریسی 2×2 بـرروی F به‌صورت

$$A=\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}.$$

برای هر یك ازچندجمله‌ایهای داده شدهٔ زیر بر روی F، ماتریس $f(A)$ را محاسبه کنید.

(الف) $f=x^2-x+2$؛

(ب) $f=x^3-1$؛

(پ) $f=x^2-5x+7$.

۲. فرض کنید T عملگرخطی روی R^3 تعریف شده توسط

$$T(x_1, x_2, x_3)=(x_1, x_3, -2x_2-x_3)$$

باشد و f چندجمله‌ای روی R تعریف شده تـوسط $f=-x^3+2$. مطلـوب است $f(T)$.

۳. فرض کنید A یك ماتریس قطری $n\times n$ برروی هیأت F باشد؛ یعنـی، ماتریسی باشد که به‌ازای $i\neq j$ درشرط $A_{ij}=0$ صدق کند. چندجمله‌ای f برروی F که توسط

$$f=(x-A_{11})\cdots(x-A_{nn})$$

تعریف می‌شود داده شده است. مطلوب است $f(A)$.

۴. اگر f و g دوچندجمله‌ای مستقل خطی برروی هیأت F و h یك چند جمله‌ای غیرصفر برروی F باشند، نشان دهید fh و gh مستقل‌اند.

۵. اگر F هیأتی باشد، نشان دهید که حاصل‌ضرب دوعضو غیرصفر F^∞ غیرصفر است.

۶. فرض کنید S مجموعه‌ای ازچندجمله‌ایهای غیرصفر بروی هیأت F باشد. اگر هیچ دو

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

عضوی از S درجهٔ مساوی نداشته باشند، نشان دهید که S در $F[x]$ مجموعهٔ مستقلی است.

۷. اگر a و b اعضای هیأت F باشند و $a\neq 0$، نشان دهید که چندجمله‌ایهای ۱، $ax+b$، $(ax+b)^2$، $(ax+b)^3$، ... پایه‌ای برای $F[x]$ تشکیل می‌دهند.

۸. اگر F یك هیأت و h یك چندجمله‌ای از درجه‌ای بزرگتر از یا مساوی با یك بر روی F باشد، نشان دهید نگاشت $f \to f(h)$ یك تبدیل خطی یك به یك از $F[x]$ در $F[x]$ است. همچنین نشان دهید این تبدیل یك‌یکریختی از $F[x]$ بروی $F[x]$ است اگر و تنها اگر $\deg h = 1$.

۹. فرض کنید F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط و T و D تبدیلهای تعریف شده توسط

$$T\left(\sum_{i=0}^{n} c_i x^i\right)=\sum_{i=0}^{n}\frac{c_i}{1+i}x^{i+1}$$

و

$$D\left(\sum_{i=0}^{n} c_i x^i\right)=\sum_{i=1}^{n} i c_i x^{i-1}$$

روی $F[x]$ باشند.

(الف) نشان دهید T عملگر خطی نامنفردی روی $F[x]$ است. همچنین نشان دهید T معکوس‌پذیر نیست.

(ب) نشان دهید D عملگری خطی روی $F[x]$ است و فضای پوچ آن را به‌دست آورید.

(پ) نشان دهید $DT=I$ و $TD\neq I$.

(ت) به‌ازای هر f و g از $F[x]$ نشان دهید

$$T[(Tf)g]=(Tf)(Tg)-T[f(Tg)].$$

(ث) قاعده‌ای برای D مشابه با قاعدهٔ داده شده در (ت) برای T بیان و آن را اثبات کنید.

(ج) فرض کنید V زیرفضای غیرصفری از $F[x]$ باشد که به ازای هر f در V، چندجمله‌ای Tf متعلق به V است. نشان دهید بعد V متناهی نیست.

(چ) فرض کنید V زیرفضایی با بعد متناهی از $F[x]$ باشد ثابت کنید یك عدد صحیح $m\geqslant 0$ یافت می‌شود که به‌ازای هر f در V، $D^m f=0$.

۳.۴. درون‌یابی لاگرانژ

درسراسر این بخش فرض می‌کنیم F هیأتی ثابت و t_0، t_1، ...، t_n، $n+1$ عنصر متمایز از F باشند. فرض کنیم V زیرفضایی از $F[x]$ متشکل از همهٔ چندجمله‌ایهای از درجه کمتر از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یا مساوی با n (همراه با چندجمله‌ای ۰) و L_i تابعی از V در F تعریف شده توسط

$$L_i(f)=f(t_i), \quad 0\leqslant i\leqslant n$$

به‌ازای هر f از V باشد. بنابرحکم (۱) قضیهٔ ۲، هر L_i تابعکی خطی روی V است. یکی ازمطالبی که می‌خواهیم نشان دهیم این است که مجموعهٔ متشکل از L_0، L_1، ...، L_n پایه‌ای برای V^*، فضای دوگان V، تشکیل می‌دهد.

بدیهی است برای این منظورکافی است که $\{L_0, L_1, \ldots, L_n\}$ دوگان پایه‌ای چون $\{P_0, P_1, \ldots, P_n\}$ از V باشد (با قضیهٔ ۱۵ درفصل ۳ مقایسه شود). چنین پایه‌ای یکی بیشترنیست و درصورت وجود با

$$L_j(P_i)=P_i(t_j)=\delta_{ij} \tag{۱۱-۴}$$

تعیین می‌شود. چندجمله‌ایهای

$$P_i=\frac{(x-t_0)\cdots(x-t_{i-1})(x-t_{i+1})\cdots(x-t_n)}{(t_i-t_0)\cdots(t_i-t_{i-1})(t_i-t_{i+1})\cdots(t_i-t_n)} \tag{۱۲-۴}$$

$$=\prod_{j\neq i}\left(\frac{x-t_j}{t_i-t_j}\right)$$

از درجهٔ n هستند، ازاین‌رو به V تعلق دارند و بنابرقضیهٔ ۲ در (۱۱-۴) صدق می‌کنند.

اگر $f=\sum_i c_iP_i$، آنگاه به‌ازای هر j

$$f(t_j)=\sum_i c_iP_i(t_j)=c_j\,. \tag{۱۳-۴}$$

چون چندجمله‌ای ۰ دارای این خاصیت است که به‌ازای هر t از F، $0(t)=0$، از (۱۳-۴) نتیجه می‌شود که چندجمله‌ایهای P_0، P_1، ...، P_n مستقل خطی هستند. چندجمله‌ایهای ۱، x، ...، x^n پایه‌ای برای V تشکیل می‌دهند و لذا بعد V برابر $(n+1)$ است. بنابراین، مجموعهٔ مستقل $\{P_0, P_1, \ldots, P_n\}$ نیز باید پایه‌ای برای V باشد. پس، به‌ازای هر f از V

$$f=\sum_{i=0}^{n}f(t_i)P_i\,. \tag{۱۴-۴}$$

عبارت (۱۴-۴)، **فرمول درون‌یابی لاگرانژ** نامیده می‌شود. اگر $f=x^j$ را در (۱۴-۴) قراردهیم، چنین به‌دست می‌آوریم

$$x^j=\sum_{i=0}^{n}(t_i)^jP_i\,.$$

اکنون ازقضیهٔ ۷ در فصل ۲ نتیجه می‌شود که ماتریس

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 1 & t_0 & t_0^2 & \cdots & t_0^n \\ 1 & t_1 & t_1^2 & \cdots & t_1^n \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & t_n & t_n^2 & \cdots & t_n^n \end{bmatrix} \qquad (۱۵-۴)$$

معکوس‌پذیر است. ماتریس (۱۵-۴) **ماتریس واندرموند**[1] نامیده می‌شود؛ نشان دادن مستقیم معکوس‌پذیری این ماتریس، هنگامی که t_0، t_1، ...، t_n اعضایی متمایز از F باشند، تمرین جالبی است.

در بحث حاضر اگر f یك چندجمله‌ای دلخواه برروی F باشد، تابع چندجمله‌ای از F در F را که هر t در F را به $f(t)$ می‌برد، با $f^\sim$ نشان می‌دهیم. بنابر تعریف (با مثال ۴ درفصل ۲ مقایسه شود) هر تابع چندجمله‌ای به‌همین طریق به‌وجود می‌آید؛ هرچند برحسب اتفاق به ازای دوچندجمله‌ای f و g با شرط $f \neq g$ ممکن است داشته باشیم $f^\sim = g^\sim$، خوشبختانه، به‌طوری که خواهیم دید، این وضع ناخوش‌آیند تنها درحالتی که F هیأتی با تعدادی متناهی عنصرمتمایز باشد پیش می‌آید. برای اینکه رابطهٔ بین چندجمله‌ایها وتوابع چندجمله‌ای را با روشی دقیق وجامع تشریح کنیم، نیاز به‌تعریف ضرب دوتابع چندجمله‌ای داریم. اگر f و g دوچندجمله‌ای برروی F باشند، حاصل‌ضرب $f^\sim$ و $g^\sim$ عبارت است ازتابع $f^\sim g^\sim$ از F در F که با

$$(f^\sim g^\sim)(t) = f^\sim(t) g^\sim(t) \qquad \text{به‌ازای } t \text{ در } F \qquad (۱۶-۴)$$

تعریف می‌شود. بنابرقسمت (۲) قضیهٔ ۲، $(fg)(t) = f(t)g(t)$، ولذا به‌ازای هر t از F

$$(fg)^\sim(t) = f^\sim(t) g^\sim(t).$$

از این‌رو، $f^\sim g^\sim = (fg)^\sim$ وتابعی چندجمله‌ای است. در این‌جا، بررسی این نکته که فضای برداری توابع چندجمله‌ای برروی F، درصورتی که ضرب مطابق (۱۶-۴) تعریف شود، یك جبرخطی با عنصرهمانی برروی F است، موضوعی است سرراست وآن را به‌خواننده واگذارمی‌کنیم.

تعریف. فرض کنیم هیأت F و جبرهای خطی $\mathcal{A}$ و $\mathcal{A}^\sim$ برروی F داده شده باشند. جبرهای $\mathcal{A}$ و $\mathcal{A}^\sim$ **یکریخت** خوانده می‌شوند هرگاه یك نگاشت یك به‌یك $\alpha \to \alpha^\sim$ از برروی $\mathcal{A}^\sim$ وجود داشته باشد که به‌ازای هر α و β از $\mathcal{A}$ و هردو اسکالر c و d از F، $\mathcal{A}$

$$(c\alpha + d\beta)^\sim = c\alpha^\sim + d\beta^\sim \qquad (\text{الف})$$

---

1. Vandermonde

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و

$$(\alpha\beta)^{\sim}=\alpha^{\sim}\beta^{\sim} \qquad \text{(ب)}$$

نگاشت $\alpha \to \alpha^{\sim}$ یك **یکریختی** از $\mathcal{A}$ بروی $\mathcal{A}^{\sim}$ نامیده می‌شود. از این‌رو، هریکریختی از $\mathcal{A}$ بروی $\mathcal{A}^{\sim}$، یـك یکریختی فضای برداری از $\mathcal{A}$ بـروی $\mathcal{A}^{\sim}$ است که دارای خاصیت اضافی (ب) مربوط به «حفظ» حاصل‌ضرب هم هست.

مثال ۴. گیریم V یـك فضای برداری nبعدی برروی هیأت F باشد. بنا برقضیهٔ ۱۳ درفصل ۳ و تذکرات متعاقب آن، هرپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ از V یك یکریختی $T \to [T]_{\mathcal{B}}$ ازجبرعملگرهای خطی روی V بروی جبـر ماتریسهای $n\times n$ برروی F تعیین می‌کند. حال فرض کنیم عملگرخطی ثابت U روی V وچندجمله‌ای

$$f=\sum_{i=0}^{n}c_i x^i$$

با ضرایب c_i از F داده شده باشند. دراین صورت

$$f(U)=\sum_{i=0}^{n}c_i U^i,$$

وچون $T \to [T]_{\mathcal{B}}$ نگاشتی خطی است

$$[f(V)]_{\mathcal{B}}=\sum_{i=0}^{n}c_i[U^i]_{\mathcal{B}}.$$

اکنون ازاین واقعیت که به‌ازای هر T_1 و T_2 از $L(V, V)$

$$[T_1T_2]_{\mathcal{B}}=[T_1]_{\mathcal{B}}[T_2]_{\mathcal{B}}$$

نتیجه می‌گیریم که

$$[U^i]_{\mathcal{B}}=([U]_{\mathcal{B}})^i, \quad 2\leqslant i\leqslant n.$$

نظر به‌اینکه این رابطه به‌ازای $i=0, 1$ نیزمعتبراست، این نتیجه را به‌دست می‌آوریم که

$$[f(U)]_{\mathcal{B}}=f([U]_{\mathcal{B}}). \qquad (۱۷\text{-}۴)$$

به‌زبان کلمات، اگر U عملگری خطی روی V باشد، ماتریس یـك چندجمله‌ای از U، در پایه‌ای مفروض، عبارت است ازهمان چندجمله‌ای برحسب ماتریس U.

قضیهٔ ۳. اگـر F هیأتی مشتمل برتعدادی نامتناهی عنصرمتمایـز باشد، نگاشت $f \to f^{\sim}$ یك یکریختی ازجبرچندجمله‌ایهای برروی F بروی جبر توابـع چندجمله‌ای برروی F است.

اثبات. طبق تعریف، ایـن نگاشت پوشاست؛ و اگر f و g متعلـق به $F[x]$ باشند،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

واضح است که به‌ازای همهٔ اسکالرهای c و d،

$$(cf+dg)^{\sim}=cf^{\sim}+dg^{\sim}.$$

چون قبلاً ثابت کردیم که $(fg)^{\sim}=f^{\sim}g^{\sim}$، تنها نیازمندیم نشان دهیم که این نگاشت یک‌به‌یک است. برای انجام این‌کار، به‌خاطر خطی بودن نگاشت، کافی است نشان دهیم $f^{\sim}=0$ ایجاب می‌کند که $f=0$. دراین صورت فرض کنیم f یک چندجمله‌ای ازدرجهٔ n یا کمتر باشد، به‌طوری که $f^{\sim}=0$. گیریم t_0، t_1، ...، t_n، $n+1$ عنصر متمایز از F باشند. چون $f^{\sim}=0$، به‌ازای $i=0,1,\ldots,n$، داریم $f(t_i)=0$، و یک نتیجهٔ آنی از (۱۴-۴) این است که $f=0$. □

از نتایج بخش بعد اثبات کاملاً متفاوتی برای این قضیه به‌دست خواهیم آورد.

تمرین

۱. با استفاده از فرمول درون‌یابی لاگرانژ، یک چندجمله‌ای f با ضرایب حقیقی بیابید که از درجهٔ کوچکتر از یا مساوی با ۳ باشد و $f(-1)=-6$، $f(0)=2$، $f(1)=-2$، $f(2)=6$.

۲. فرض کنید α، β، γ، δ اعدادی حقیقی باشند. می‌خواهیم بدانیم چه وقت ممکن است یک چندجمله‌ای f روی R ازدرجهٔ نابیشتر از ۲ بیابیم که $f(-1)=\alpha$، $f(1)=\beta$، $f(3)=\gamma$، و $f(0)=\delta$. ثابت کنید این امر ممکن است اگر و تنها اگر

$$3\alpha+6\beta-\gamma-8\delta=0.$$

۳. فرض کنید F هیأت اعداد حقیقی باشد و داشته باشیم

$$A=\begin{bmatrix}2&0&0&0\\0&2&0&0\\0&0&3&0\\0&0&0&1\end{bmatrix}$$

$$p=(x-2)(x-3)(x-1).$$

(الف) نشان دهید $p(A)=0$.

(ب) فرض کنید P_1، P_2، و P_3 چندجمله‌ایهای لاگرانژ به‌ازای $t_1=2$، $t_2=3$، و $t_3=1$ باشند. ماتریس $E_i=P_i(A)$، $i=1,2,3$، را محاسبه کنید.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(پ) نشان دهید $E_1+E_2+E_3=I$، $E_iE_j=0$ هرگاه $i\neq j$، و $E_i^2=E_i$.

(ت) نشان دهید $A=2E_1+3E_2+E_3$.

۴. فرض کنید $p=(x-2)(x-3)(x-1)$، و T عملگری خطی روی R^4 باشد که $p(T)=0$. فرض کنید P_1، P_2، و P_3 چندجمله‌ایهای لاگرانژ در تمرین ۳ باشند و $E_i=P_i(T)$، $i=1, 2, 3$. ثابت کنید

$$E_1+E_2+E_3=I,$$

$$E_iE_j=0 \text{ هرگاه } i\neq j$$

$$E_i^2=E_i,$$

$$T=2E_1+3E_2+E_3.$$

۵. عدد صحیح مثبت n و هیأت F داده شده‌اند. فرض کنید A ماتریسی $n\times n$ و P ماتریس $n\times n$ معکوس‌پذیری بر روی F باشند. اگر f چندجمله‌ای دلخواهی بر روی F باشد، ثابت کنید

$$f(P^{-1}AP)=P^{-1}f(A)P.$$

۶. فرض کنید F یك هیأت باشد. بعضی از تابعکهای خطی خاص روی $F[x]$ را که از طریق «تعیین مقدار در t»:

$$L(f)=f(t)$$

به‌دست می‌آیند قبلاً دیده‌ایم. این گونه تابعکها نه‌تنها خطی هستند بلکه دارای این خاصیت نیز می‌باشند که $L(fg)=L(f)L(g)$. ثابت کنید اگر L تابعکی خطی روی $F[x]$ باشد که به‌ازای هر f و g،

$$L(fg)=L(f)L(g),$$

آنگاه، یا $L=0$ یا یك t در F یافت می‌شود که به‌ازای همهٔ fها، $L(f)=f(t)$.

۴.۴. ایدآلهای چندجمله‌ایها

در این بخش به‌نتایجی که عمدتاً به‌ساختار ضربی جبر چندجمله‌ایهای بر روی یك هیأت وابسته هستند می‌پردازیم.

لم. فرض کنیم f و d دو چندجمله‌ای غیر صفر بر روی هیأت F باشند و $degd\leqslant degf$. در این صورت، یك چندجمله‌ای g در $F[x]$ با یکی از دو شرط زیر یافت می‌شود:

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f-dg=0 \text{ یا } \deg(f-dg)<\deg f.$$

اثبات. فرض کنیم

$$f=a_m x^m+\sum_{i=0}^{m-1} a_i x^i, \quad a_m\neq 0$$

و

$$d=b_n x^n+\sum_{i=0}^{n-1} b_i x^i, \quad b_n\neq 0.$$

در این صورت $m\geqslant n$ و

$$f-\left(\frac{a_m}{b_n}\right)x^{m-n}d=0 \text{ یا } \deg\left[f-\left(\frac{a_m}{b_n}\right)x^{m-n}d\right]<\deg f.$$

بدین سان می‌توان g را مساوی $(a_m/b_n)x^{m-n}$ اختیار کرد. □

با استفاده از این لم می‌توانیم نشان دهیم که فرایند آشنای «تقسیمات متوالی» برای چندجمله‌ایهای با ضرایب حقیقی یا مختلط بر روی هرهیأت دلخواه نیز امکان‌پذیر است.

قضیهٔ ۴. اگر f و d دوچندجمله‌ای بر روی هیأت F باشند و d مخالف ۰، آنگاه دو چندجمله‌ای q و r در $F[x]$ وجود دارند به‌طوری که

(۱) $f=dq+r$.

(۲) $r=0$ یا $\deg r<\deg d$.

چند جمله‌ایهای q و r که در شرایط (۱) و (۲) صدق می‌کنند یکتا هستند.

اثبات. اگر f چندجمله‌ای ۰ باشد یا $\deg f<\deg d$ آنگاه، $q=0$ و $r=f$ یك پاسخ است. در حالت $f\neq 0$ و $\deg f\geqslant \deg d$، لم قبل نشان می‌دهد که می‌توان یك چندجمله‌ای g با شرط $f-dg=0$ یا $\deg(f-dg)<\deg f$ انتخاب کرد. اگر $f-dg\neq 0$ و $\deg(f-dg)\geqslant \deg d$، چندجمله‌ای h را طوری انتخاب می‌کنیم که $(f-dg)-dh=0$ یا

$$\deg[f-d(g+h)]<\deg(f-dg).$$

با ادامهٔ این فرایند تا حد لزوم، سرانجام چندجمله‌ایهای q و r با شرط $r=0$ یا $\deg r<\deg d$، و شرط $f=dq+r$ حاصل می‌شوند. حال فرض کنیم همچنین داشته باشیم $f=dq_1+r_1$ که در آن $r_1=0$ یا $\deg r_1<\deg d$. در این صورت، $dq+r=dq_1+r_1$ و $d(q-q_1)=r_1-r$. اگر $q-q_1\neq 0$ آنگاه، $d(q-q_1)\neq 0$ و

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\deg d + \deg(q - q_1) = \deg(r_1 - r).$$

اما چون درجهٔ $r_1 - r$ کمتر از درجهٔ d است، چنین چیزی ممکن نیست، و $q - q_1 = 0$. از این‌رو، همچنین داریم $r_1 - r = 0$. □

تعریف. چند جمله‌ای غیر صفر d بر روی F مفروض است. اگر f در $F[x]$ باشد، قضیهٔ قبل نشان می‌دهد که حداکثر یك چندجمله‌ای q در $F(x)$ موجود است که $f = dq$. اگر چنین qیی وجود داشته باشد، گوییم d چندجمله‌ای f را **عاد** می‌کند، f بر d **تقسیم (بخش) پذیر** است یا f **مضربی** از d است. در این صورت، می‌نویسیم $q = f/d$ و q را **خارج قسمت** f بر d می‌نامیم.

نتیجهٔ ۱. فرض کنیم f یك چندجمله‌ای بر روی هیأت F، و c عنصری از F باشد. در این صورت، f بر $x - c$ تقسیم‌پذیر است، اگر و تنها اگر $f(c) = 0$.

اثبات. بنا بر قضیهٔ فوق $f = (x - c)q + r$ و در آن r یك چندجمله‌ای اسکالری است. طبق قضیهٔ ۲

$$f(c) = 0q(c) + r(c) = r(c).$$

از این‌رو، $r = 0$ اگر و تنها اگر $f(c) = 0$. □

تعریف. فرض کنیم F یك هیأت باشد. عنصر c از F **ریشه** یا **صفر** چندجمله‌ای مفروض f بر روی F خوانده می‌شود، هرگاه $f(c) = 0$.

نتیجهٔ ۲. یك چندجمله‌ای f از درجهٔ n بر روی هیأت F حداکثر n ریشه در F دارد.

اثبات. نتیجه برای چند جمله‌ایهای از درجهٔ ۰ و درجهٔ ۱ به‌طور آشکار درست است. فرض می‌کنیم که نتیجه برای چندجمله‌ایهای از درجهٔ $n - 1$ نیز درست باشد. اگر a ریشه‌ای از f باشد، آنگاه $f = (x - a)q$ و در آن q دارای درجهٔ $n - 1$ است. چون $f(b) = 0$ اگر و تنها اگر $a = b$ یا $q(b) = 0$، بنا بر فرض استقرا نتیجه می‌شود که f حداکثر n ریشه دارد. □

خواننده توجه دارد که گام اصلی در اثبات قضیهٔ ۳ بیدرنگ از این نتیجه به دست می‌آید.

در مبحث ریشه‌های چندگانه مقولهٔ مشتقات صوری چندجمله‌ایها مفید واقع می‌شود. **مشتق** چندجمله‌ای

$$f = c_0 + c_1 x + \cdots + c_n x^n$$

عبارت است از چند جمله‌ای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f' = c_1 + 2c_2x + \cdots + nc_nx^{n-1}.$$

از نماد $D_f = f'$ هم استفاده خواهیم کرد. مشتق‌گیری خطی است؛ بدین معنی که، D عملگری خطی روی $F[x]$ است. مشتقات صوری مراتب بالاتر $D^2f = f''$، $D^3f = f^{(3)}$، و غیره نیز وجود دارند.

قضیهٔ ۵. (**فرمول تیلور**[1]) فرض کنیم F هیأتی با سرشت نمای صفر، c عنصری از F و n عددی صحیح مثبت باشد. اگر چند جمله‌ای f بر روی F با $\deg f \leqslant n$ باشد، آنگاه

$$f = \sum_{k=0}^{m} \frac{(D^kf)}{k!}(c)(x-c)^k.$$

اثبات. فرمول تیلور پیامدی از قضیهٔ دوجمله‌ای، و خطی بودن عملگرهای $D, D^2, \ldots, D^n$ است. قضیهٔ دوجمله‌ای که بآسانی با استقرا ثابت می‌شود مدعی است که

$$(a+b)^m = \sum_{k=0}^{m} \binom{m}{k} a^{m-k}b^k.$$

در این فرمول

$$\binom{m}{k} = \frac{m!}{k!(m-k)!} = \frac{m(m-1)\cdots(m-k+1)}{1 \times 2 \times \cdots \times k}$$

همان ضریب دوجمله‌ای مشهور است که تعداد ترکیبات k شیء از m شیء را به‌دست می‌دهد. بنا بر قضیهٔ دوجمله‌ای

$$\begin{aligned} x^m &= [c + (x-c)]^m \\ &= \sum_{k=0}^{m} \binom{m}{k} c^{m-k}(x-c)^k \\ &= c^m + mc^{m-1}(x-c) + \cdots + (x-c)^m \end{aligned}$$

و این، بیان فرمول تیلور برای حالت $f = x^m$ است. اگر

$$f = \sum_{m=0}^{n} a_m x^m$$

آنگاه

$$D^kf(c) = \sum_m a_m (D^kx^m)(c)$$

و

1. Taylor

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\sum_{k=0}^{n} \frac{D^k f(c)}{k!}(x-c)^k = \sum_k \sum_m a_m \frac{D^k x^m}{k!}(c)(x-c)^k$$

$$= \sum_m a_m \sum_k \frac{D^k x^m}{k!}(c)(x-c)^k$$

$$= \sum_m a_m x^m$$

$$= f \cdot \square$$

باید متذکر شد که به‌علت مستقل خطی بودن چند جمله‌ایهای ۱، $(x-c)$، ...، $(x-c)^n$ (بـا تمرین در بخش ۲.۴ مقایسه شود) فـرمول تیلور روش منحصر به فرد نوشتن f به صورت ترکیبی خطی از چند جمله‌ایهای $(x-c)^k$ $(0 \leqslant k \leqslant n)$ را به‌دست می‌دهد.

در این مرحله، تذکر این مطلب، بدون ذکر جزئیات، ممکن است خالی از ارزش نباشد که با تعبیر مناسبی فرمول تیلور برای چندجمله‌ایهای بر روی هیأتهای با سرشت‌نمای متناهی نیز معتبر است. اگر سرشت‌نمای هیأت F متناهی باشد (مجموع تعدادی متناهی ۱ در F برابر ۰ شود) آنگاه ممکن است در F داشته باشیم $k! = 0$، که در این حالت تقسیم $(D^k f)(c)$ بر $k!$ بی‌معنی است. با ایـن حال، تقسیم $D^k f$ بر $k!$ می‌تواند بامعنی باشد، زیرا که هر ضریب $D^k f$ حاصل‌ضرب عنصری است از F در عددی صحیح تقسیم‌پذیر بر $k!$. اگر این مطالب گیج‌کننده به‌نظر برسند، به‌خواننده توصیه می‌شود که توجه خود را به هیأتهای با سرشت نمای صفر یا به‌زیر هیأتهایی از اعداد مختلط معطوف دارد.

اگر c ریشه‌ای از چند جملـه‌ای f باشد، **چندگانگی** c بـه عنوان ریشه‌ای از f بزرگترین عدد صحیح مثبت r است به‌طوری که f بر $(x-c)^r$ تقسیم‌پذیر باشد.

چندگانگی یك ریشه، بوضوح کوچکتر است از یا مساوی است با درجهٔ f. در مورد چندجمله‌ایهای بر روی هیأتهایی با سرشت نمای صفر، چندگانگی c به‌عنوان ریشه‌ای از f، در ارتباط است با تعداد مشتقاتی از f که در c صفر می‌شوند.

قضیهٔ ۶. فرض کنید F هیأتی با سرشت نمای صفر و f یك چند جمله‌ای بر روی F با $\deg f \leqslant n$ باشد. دراین صورت، اسکالر c ریشه‌ای از f با چندگانگی r است اگر و تنها اگر

$$(D^k f)(c) = 0, \quad 0 \leqslant k \leqslant r-1$$

$$(D^r f)(c) \neq 0.$$

اثبات. فرض کنیم r چندگانگی c به‌عنوان یك ریشهٔ f باشد. دراین صورت یك چندجمله‌ای g با خواص $f = (x-c)^r g$ و $g(c) \neq 0$ وجود دارد. زیـرا در غیر این صورت، بنا بر نتیجهٔ ۱ از قضیهٔ ۴، f بر $(x-c)^{r+1}$ تقسیم‌پذیـر است. با به‌کار بستن

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

فرمول تیلور بر g،

$$f=(x-c)^r\left[\sum_{m=0}^{n-r}\frac{(D^m g)}{m!}(c)(x-c)^m\right]$$

$$=\sum_{m=0}^{n-r}\frac{(D^m g)}{m!}(c)(x-c)^{r+m}.$$

چون تنها یك راه برای نوشتن f به‌عنوان ترکیبی خطی از توانهای $(x-c)^k$ $(0\leqslant k\leqslant n)$ وجود دارد، داریم

$$\frac{(D^k f)(c)}{k!}=\begin{cases}0 & \text{اگر } 0\leqslant k\leqslant r-1\\ \dfrac{D^{k-r}g(c)}{(k-r)!} & \text{اگر } r\leqslant k\leqslant n\end{cases}.$$

بنابراین، به‌ازای $0\leqslant k\leqslant r-1$، $D^k f(c)=0$ و $D^r f(c)=g(c)\neq 0$. بعکس، اگر این شرایط برآورده شوند، از فرمول تیلور بیدرنگ نتیجه می‌شود که یك چندجمله‌ای g با شرایط $f=(x-c)^r g$ و $g(c)\neq 0$ وجود دارد. حال فرض کنیم r بزرگترین عدد صحیح مثبتی نباشد که $(x-c)^r$ چندجمله‌ای f را عاد کند. در این صورت، یك چندجمله‌ای h وجود دارد که $f=(x-c)^{r+1}h$. ولی این مطلب، بنا به نتیجهٔ ۲ از قضیهٔ ۱، ایجاب می‌کند که $g=(x-c)h$؛ لذا $g(c)=0$ که هنوز خود یك تناقض است. □

تعریف. گیریم F یك هیأت باشد. یك **ایدآل** $F[x]$ زیرفضایی چون M از $F[x]$ است که به ازای هر f از $F[x]$ و هر g از M، چندجمله‌ای fg متعلق به M باشد.

مثال۵. اگر F یك هیأت و d یك چندجمله‌ای بر روی F باشد، مجموعهٔ $M=dF[x]$ متشکل از همهٔ مضربهای df از d با fهای دلخواه در $F[x]$، یك ایدآل است. زیرا، M غیرتهی است و در واقع M شامل d است؛ و اگر f و g متعلق به $F[x]$ باشند و c یك اسکالر، آنگاه

$$c(df)-dg=d(cf-g)$$

متعلق به M است و بنابراین M زیرفضاست. سرانجام M به همین نحو شامل $(df)g=d(fg)$ هم هست. ایدآل M **ایدآل اصلی تولیدشده توسط** d نامیده می‌شود.

مثال۶. فرض کنیم $d_1,\ldots,d_n$ تعدادی متناهی چندجمله‌ای بر روی F باشند. در این صورت M، مجموع زیرفضاهای $d_iF[x]$ یك زیرفضاست و نیز یك ایدآل. زیرا، فرض کنیم p متعلق به M باشد. در این صورت، چند جمله‌ایهایی مانند $f_1,\ldots,f_n$ در $F[x]$ وجود دارند که $p=d_1f_1+\cdots+d_nf_n$. اگر g چندجمله‌ای دلخواهی بر روی F باشد، آنگاه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$pg = d_1(f_1 g) + \cdots + d_n(f_n g)$$

و بنابراین pg نیز به M تعلق دارد. از این‌رو، M یك ایدآل است، و می‌گوییم که M ایدآل **تولید شده** توسط چند جمله‌ایهای d_1، ...، d_n می‌باشد.

مثال ۷. F را زیر هیأتی از اعداد مختلط فرض می‌کنیم و ایدآل

$$M = (x+2)F[x] + (x^2+8x+16)F[x]$$

را در نظر می‌گیریم. ادعا می‌کنیم که $M = F[x]$. زیرا، M شامل

$$x^2+8x+16-x(x+2) = 6x+16$$

و از این‌رو، شامل $6x+16-6(x+2) = 4$ است. پس، چندجمله‌ای اسکالری ۱، ودر نتیجه همهٔ مضربهای آن به M تعلق دارند.

قضیهٔ ۷. اگر F یك هیأت، و M ایدآل غیر صفری از $F[x]$ باشد، چندجمله‌ای تکین یکتایی چون d در $F[x]$ یافت می‌شودکه M ایدآل اصلی تولیدشده توسط d باشد.

اثبات. طبق فرض، M شامل یك چندجمله‌ای غیر صفر است؛ در بین همهٔ چندجمله‌ایهای غیر صفر M، یك چند جمله‌ای d ازکمترین درجه وجود دارد. می‌توان فرض کردکه d تکین است؛ زیرا، در غیر این صورت با ضرب d در یك اسکالر می‌توان آن را تکین ساخت. حال، اگر f به M تعلق داشته باشد، قضیهٔ ۴ نشان می‌دهد $f = dq+r$ با این شرط که $r = 0$ یا $\deg r < \deg d$. چون d در M است، dq و $f-dq = r$ نیز به M تعلق دارند. ازطرفی چون d عنصری از M و از کمترین درجه است نمی‌توانیم داشته باشیم $\deg r < \deg d$، لذا $r = 0$. پس، $M = dF[x]$. اگر g چندجمله‌ای تکین دیگری باشدکه $M = gF[x]$، آنگاه در چندجمله‌ای غیر صفر p و q وجود دارندکه $d = gp$ و $g = dq$. از این‌رو، $d = dpq$ و

$$\deg d = \deg d + \deg p + \deg q.$$

بنابراین، $\deg p = \deg q = 0$، و چون d و g تکین هستند، $p = q = 1$ و در نتیجه $d = g$. □

مشاهدهٔ این مطلب با ارزش است که دراثباتی که هم اکنون ارائه‌شد، حالت‌خاصی از یك واقعیت نسبتاً مفید و عمومی به‌شرح زیر مورد استفاده قرارگرفت: اگر p چندجمله‌ای غیرصفری از یك ایدآل M باشد و اگر چندجمله‌ای f در M بر p تقسیم‌پذیر نباشد، آنگاه $f = pq+r$ و «باقیماندهٔ» r نه تنها به M تعلق دارد و مخالف ۰ است، بلکه درجه‌اش کوچکتر ازدرجهٔ p هم هست. قبلاً، در مثال ۷ نیز برای نشان دادن این‌که چندجمله‌ای اسکالری ۱ مولد تکین ایدآل مورد نظر است، از این واقعیت استفاده‌کردیم. اصولاً، یافتن چندجمله‌ای تکینی که ایدآل غیر صفر مفروضی را تولیدکند، همواره

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

امکان‌پذیر است. زیرا، در هر ایدآل می‌توان به‌توسط تعدادی متناهی از تقسیم متوالی، نهایتاً یك چندجمله‌ای با کمترین درجه به‌دست آورد.

نتیجه. اگر $p_1, \cdots, p_n$ چند جمله‌ایهایی بر روی هیأت F باشند و همه صفر نباشند، یك چندجمله‌ای تکین یکتای d در $F[x]$ وجود داردکه

(الف) d در ایدآل تولید شده توسط $p_1, \cdots, p_n$ قرار دارد.

(ب) d هر یك از چندجمله‌ایهای p_i را عاد می‌کند.

هر چندجمله‌ای که در (الف) و (ب) صدق کند، لزوماً شرط زیر را نیز برمی‌آورد.

(پ) d بر هر چندجمله‌ای که همهٔ چندجمله‌ایهای $p_1, \cdots, p_n$ را بخش کند، بخش پذیر است.

اثبات. گیریم d مولد تکین ایدآل

$$p_1F[x]+\cdots+p_nF[x]$$

باشد. هرعنصراین ایدآل بر d بخش‌پذیر است؛ لذا، همهٔ چندجمله‌ایهای p_i بر d بخش‌پذیرند. حال فرض‌کنیم f یك چندجمله‌ای باشد که همهٔ چندجمله‌ایهای $p_1, \cdots, p_n$ را عادکند. در این صورت، چندجمله‌ایهایی چون $g_1, \cdots, g_n$ وجود دارند که $p_i=fg_i$، $1\leqslant i\leqslant n$. بعلاوه، چون d در ایدآل

$$p_1F[x]+\cdots+P_nF[x]$$

است، چندجمله‌ایهایی چون $q_1, \cdots, q_n$ در $F[x]$ یافت می‌شوند که

$$d=p_1q_1+\cdots+p_nq_n.$$

پس

$$d=f[g_1q_1+\cdots+g_nq_n].$$

تا اینجا نشان داده‌ایم که d چندجمله‌ای تکینی است که در (الف)، (ب)، و (پ) صدق می‌کند. اگر d' یك چندجمله‌ای باشدکه شرایط (الف) و (ب) را برآورد، از (الف)و تعریف d نتیجه می‌شودکه d' مضربی اسکالری از d است و در (پ) نیز صدق می‌کند. سرانجام، در حالتی که d' چندجمله‌ای تکینی باشد، داریم $d'=d$. □

تعریف. اگر $p_1, \cdots, p_n$ چندجمله‌ایهایی برروی هیأت F باشند وهمگی ۰ نباشند، آنگاه، d، مولد تکین ایدآل

$$p_1F[x]+\cdots+p_nF[x]$$

بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك چندجمله‌ایهای $p_1, \cdots, p_n$ نامیده می‌شود. این اصطلاح توسط لم قبل توجیه می‌شود. گوییم چندجمله‌ایهای $p_1, \cdots, p_n$ **نسبت به‌هم اول** هستند، هرگاه بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك آنها ۱ باشد، یا معادل آن، هرگاه ایدآلی را که آنها

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تولید می‌کنند همهٔ $F[x]$ باشد.

مثال ۸. گیریم C هیأت اعداد مختلط باشد. دراین صورت

(الف) بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك $x+2$ و $x^2+8x+16$ برابر ۱ است (مثال ۷ را ببینید)؛

(ب) بزرگترین مقسوم‌علیه‌مشترك $(x-2)^2(x+i)$ و $(x-2)(x^2+1)$ برابر $(x-2)(x+i)$ است. زیرا ایدآل

$$(x-2)^2(x+i)F[x]+(x-2)(x^2+1)F[x]$$

شامل

$$(x-2)^2(x+i)-(x-2)(x^2+1)=(x-2)(x+i)(i-2)$$

وبنابراین شامل $(x-2)(x+i)$ است که تکین است وهردوی

$$(x-2)^2(x+i) \quad \text{و} \quad (x-2)(x^2+1)$$

را عاد می‌کند.

مثال ۹. F را هیأت اعداد گویا می‌گیریم ودر $F[x]$ فرض می‌کنیم M ایدآل تولید-شده توسط

$$(x-1)(x+2)^2،\ (x+2)^2(x-3)\ \text{و}\ (x-3)$$

باشد. دراین صورت، M شامل

$$\frac{1}{2}(x+2)^2[(x-1)-(x-3)]=(x+2)^2$$

است وچون

$$(x+2)^2=(x-3)(x+7)-17$$

M شامل چندجمله‌ای اسکالری ۱ هم هست. ازاین‌رو، $M=F[x]$ وچندجمله‌ایهای

$$(x-1)(x+2)^2،\ (x+2)^2(x-3)\ \text{و}\ (x-3)$$

نسبت به‌هم اول هستند.

تمرین

۱. فرض کنید Q هیأت اعداد گویا باشد. تعیین کنید کدامیك از زیرمجموعه‌های زیر از $Q[x]$ ایدآل است. هرگاه مجموعهٔ داده شده ایدآل باشد، مولد تکین آن را بیابید.

(الف) همهٔ fهای از درجهٔ زوج؛

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) همهٔ fهای از درجهٔ بزرگتر از یا مساوی با ۵؛
(پ) همهٔ fهایی که $f(0)=0$؛
(ت) همهٔ fهایی که $f(2)=f(4)=0$؛
(ث) همهٔ fهای واقع در برد عملگر خطی T تعریف شده توسط

$$T\left(\sum_{i=0}^{n} c_i x^i\right)=\sum_{i=0}^{n}\frac{c_i}{i+1}x^{i+1}.$$

۲. مطلوب است بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك هر یك از جفت چندجمله‌ایهای زیر:

(الف) $2x^5-x^3-3x^2-6x+4$ و $x^4+x^3-x^2-2x-2$؛
(ب) $3x^4+8x^2-3$ و x^3+2x^2+3x+6؛
(پ) $x^4-2x^3-2x^2-2x-3$ و x^3+6x^2+7x+1.

۳. اگر A ماتریسی $n\times n$ بر روی هیأت F باشد، نشان دهید مجموعهٔ همه چندجمله‌ایهای f در $F[x]$ با شرط $f(A)=0$ یك ایدآل است.

۴. فرض کنید F زیرهیأتی از اعداد مختلط باشد و

$$A=\begin{bmatrix}1 & -2\\ 0 & 3\end{bmatrix}.$$

مولد تکین ایدآل متشکل از همهٔ چندجمله‌ایهای f در $F[x]$ را که $f(A)=0$ بیابید.

۵. اگر F یك هیأت باشد، نشان دهید اشتراك هر تعداد دلخواه از ایدآلهای $F[x]$ خود یك ایدآل است.

۶. گیریم F یك هیأت باشد. نشان دهید ایدآل تولید شده توسط تعدادی متناهی چندجمله‌ای از $F[x]$ چون f_1، ...، f_n عبارت است از اشتراك همهٔ ایدآلهای شامل آنها.

۷. فرض کنید K زیرهیأتی از یك هیأت F و f و g چندجمله‌ایهایی در $K[x]$ باشند. اگر M_k ایدآل تولید شده توسط f و g در $K[x]$، و M_F ایدال تولید شده توسط آنها در $F[x]$ باشد، نشان دهید M_k و M_f دارای مولدهای تکین مساوی هستند.

۵.۴. تجزیهٔ چندجمله‌ایها به‌سازه‌های اول

در این بحث اثبات می‌کنیم که هر چندجمله‌ای بر روی هیأت F را می‌توان به‌صورت حاصل‌ضربی از چندجمله‌ایهای «اول» نوشت. این تجزیه به‌سازه‌ها، ابزار مؤثری برای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یافتن بزرگترین مقسوم‌علیه مشترک هر تعداد متناهی از چندجمله‌ایها، و بخصوص، وسیلهٔ مؤثری برای اتخاذ تصمیم درمورد اینکه چه‌وقت این چندجمله‌ایها نسبت به‌هم اول هستند، فراهم می‌آورد.

تعریف. فرض کنیم F یك هیأت باشد. چندجمله‌ای f در $F[x]$ را **تحویل‌پذیر بر روی** F می‌نامیم، هرگاه چندجمله‌ایهای g و h از درجهٔ بزرگتر از یا مساوی با یك در $F[x]$ وجود داشته باشند به‌طوری که $f=gh$؛ وگرنه، f را **تحویل‌ناپذیر برروی** F می‌نامیم. هرچندجمله‌ای تحویل‌ناپذیرغیراسکالری برروی F یك **چندجمله‌ای اول برروی** F نام دارد وگاهی یك **اول در** $F[x]$ نیز نامیده می‌شود.

مثال ۱۰. چندجمله‌ای x^2+1 برروی هیأت C از اعداد مختلط تحویل‌پذیر است. زیرا

$$x^2+1=(x+i)(x-i)$$

و چندجمله‌ایهای $x+i$ و $x-i$ به $C[x]$ تعلق دارند. از طرف دیگر، x^2+1 برروی هیأت اعداد حقیقی R تحویل‌ناپذیر است. چراکه اگر

$$x^2+1=(ax+b)(a'x+b')$$

و a، a'، b و b' در R باشند، آنگاه

$$aa'=1,\quad ab'+ba'=0,\quad bb'=1.$$

این روابط ایجاب می‌کنند که $a^2+b^2=0$، که این خود با حقیقی بودن اعداد a و b غیرممکن است، مگر آنکه $a=b=0$.

قضیهٔ ۸. گیریم p، f، و g چندجمله‌ایهایی بر روی هیأت F باشند. فرض کنیم p چندجمله‌ای اولی باشدکه حاصل‌ضرب fg را عاد کند. در این صورت، p یا f را عاد می‌کند یا g را.

اثبات. اگرفرض کنیم p چندجمله‌ای اول تکینی است، ازعمومیت اثبات نکاسته‌ایم. دراین صورت، این واقعیت که p اول است، چیزی جزاین نمی‌گویدکه ۱ و p تنها مقسوم‌علیه‌های تکین p هستند. گیریم d بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك f و p است. دراین‌صورت، یا $d=1$ یا $d=p$؛ چراکه d چندجمله‌ای تکینی‌است که p را تقسیم می‌کند. اگر $d=p$، آنگاه p چندجمله‌ای f را تقسیم می‌کند وکار به‌انجام می‌رسد. از این‌رو، فرض می‌کنیم $d=1$؛ یعنی، فرض می‌کنیم f و p نسبت به‌هم اول باشند. ثابت خواهیم کردکه p چندجمله‌ای g را عاد می‌کند. چون بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك f و p یك است، چندجمله‌ایهایی چون f_0 و p_0 وجود دارندکه $1=f_0f+p_0p$. با ضرب این رابطه در g داریم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$g = f_0 f g + p_0 p g$$
$$= (f g) f_0 + p(p_0 g) \cdot$$

چون p، چندجمله‌ای fg را عاد می‌کند، $(fg)f_0$ و نیز مساماً $p(p_0 g)$ را نیز تقسیم می‌کند. بدین‌سان g بر p بخش‌پذیر است. □

نتیجه. اگر p یك اول باشد و حاصل‌ضرب $f_1 \cdots f_n$ را عادکند، آنگاه p یکی از چندجمله‌ایهای $f_1, \cdots, f_n$ را عاد می‌کند.

اثبات. اثبات به‌استقرا صورت می‌گیرد. وقتی $n = 2$، نتیجه چیزی جز صورت قضیهٔ ۶ نیست. فرض کنیم نتیجه را برای $n = k$ اثبات کرده باشیم و p حاصل‌ضرب $f_1 \cdots f_{k+1}$ از $(k+1)$ چندجمله‌ای را تقسیم کند. چون p چندجمله‌ای $(f_1 \cdots f_k) f_{k+1}$ را تقسیم می‌کند. p یا f_{k+1} را عاد می‌کند یا $f_1 \cdots f_k$ را. بنابرفرض استقرا، اگر p چندجمله‌ای $f_1 \cdots f_k$ را عادکند، آنگاه j ی هست که $1 \leqslant j \leqslant k$ و p چندجمله‌ای f_j را عاد می‌کند. بدین لحاظ می‌بینیم که درهرحالت، p باید یکی از f_jها، $1 \leqslant j \leqslant k+1$، را عادکند. □

قضیهٔ ۹. اگر F یك هیأت باشد، هرچندجمله‌ای تکین غیر اسکالری در $F[x]$ را می‌توان به‌یك، وبدون احتساب ترتیب، تنها به‌یك طریق به‌صورت حاصل‌ضربی ازاولهای تکین در $F[x]$ تجزیه کرد.

اثبات. فرض کنیم f چندجمله‌ای غیراسکالری تکینی برروی F باشد. هرگاه $\deg f = 1$ چیزی برای اثبات نمی‌ماند؛ زیرا چندجمله‌ایهای درجهٔ یك خود تحویل‌ناپذیرند. فرض کنیم f دارای درجهٔ $n > 1$ باشد. بنابر فرض استقرا می‌توانیم فرض کنیم که قضیه برای همهٔ چندجمله‌ایهای تکین غیراسکالری از درجهٔ کمتر از n درست است. اگر f تحویل‌ناپذیر باشد، خود هم اکنون به‌صورت حاصل‌ضربی از اولهای تکین هست. درغیراین صورت، $f = gh$ که در آن g و h دوچندجمله‌ای تکین غیر اسکالری از درجهٔ کمتر از n هستند. پس، g و h می‌توانند به‌صورت حاصل‌ضربهایی از اولهای تکین در $F[x]$ تجزیه شوند، و از اینجا به‌همین‌نحو f. حال فرض کنیم

$$f = p_1 \cdots p_m = q_1 \cdots q_n$$

که در آن $p_1, \cdots, p_m$ و $q_1 \cdots q_n$ اولهای تکینی از $F[x]$ هستند. در این صورت، p_m حاصل‌ضرب $q_1 \cdots q_n$ را تقسیم می‌کند. بنابرنتیجهٔ قبل، p_m باید یکی از q_iها را عادکند. چون q_i و p_m هردو چندجمله‌ایهای اول تکینی هستند، این بدان معنی است که

$$q_i = p_m. \qquad (۱۶\text{-}۴)$$

از (۱۶-۴) می‌بینیم که اگر $m = 1$ یا $n = 1$، داریم $m = n = 1$؛ زیرا

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\deg f = \sum_{i=1}^{m} \deg p_i = \sum_{j=1}^{n} \deg q_j$$

دراین حالت چیزی بیشتر برای اثبات نمی‌ماند، لذا فرض می‌کنیم $m > 1$ و $n > 1$. پس از ترتیب‌بندی مجدد qها می‌توانیم فرض کنیم که $p_m = q_n$ و

$$p_1 \cdots p_{m-1} p_m = q_1 \cdots q_{n-1} p_m .$$

حال بنا به‌نتیجهٔ ۲ از قضیهٔ ۱ داریم

$$p_1 \cdots p_{m-1} = q_1 \cdots q_{n-1} .$$

چون درجهٔ چندجمله‌ای $p_1 \cdots p_m$ کمتر از n است، فرض استقرا به‌کار می‌رود ونشان می‌دهد که دنبالهٔ q_1، ...، q_{n-1} حداکثر ترتیب‌بندی‌جدیدی از دنبالهٔ p_1، ...، p_{m-1} است. این مطلب همراه با (۴-۱۶) نشان می‌دهد که تجزیهٔ f به‌صورت حاصل‌ضربی از اولهای تکین، بدون توجه به‌ترتیب سازه‌ها، یکتاست. □

در تجزیهٔ چندجمله‌ای تکین غیراسکالری f مفروض دربالا، بعضی ازسازه‌های اول تکین‌ممکن است تکرارشوند. اگر p_1، p_2، ...، p_r، اولهای تکین متمایزی باشند که در این تجزیهٔ f ظاهرمی‌شوند، آنگاه

$$f = p_1^{n_1} p_2^{n_2} \cdots p_r^{n_r} \qquad (۴-۱۷)$$

که درآن نمای n_i تعداد دفعاتی است که سازهٔ اول p_i درتجزیه ظاهر می‌شود، این تجزیه نیزمسلماً یکتاست، و **تجزیهٔ اولیهٔ** f نامیده‌می‌شود. بسادگی می‌توان نشان داد که‌هرمقسوم‌علیه تکین f به‌صورت

$$p_1^{m_1} p_2^{m_2} \cdots p_r^{m_r} , \quad 0 \leqslant m_i \leqslant n_i \qquad (۴-۱۸)$$

است. از(۴-۱۸) نتیجه‌می‌شود که بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك تعدادی متناهی‌چندجمله‌ای تکین غیراسکالری f_1، ...، f_s ازترکیب همهٔ سازه‌های اول تکینی به‌دست می‌آید که به‌طور همزمان در تجزیه‌های f_1، ...، f_s ظاهرمی‌شوند. نمایی که برای هریك از سازه‌های اول فوق‌الذکر باید درنظرگرفته شود، بزرگترین نمایی است که آن سازه به‌توان این نما، سازه‌ای‌ازهمهٔ f_iها باشد. هرگاه هیچ‌توانی (غیرصفر) ازچندجمله‌ایهای اول، سازه‌ای ازهمهٔ f_iها نباشد، این چندجمله‌ایها نسبت به‌هم اول هستند.

مثال ۱۱. فرض کنیم هیأت F وعناصرمتمایز a، b، و c از F داده شده باشند. در این صورت، چندجمله‌ایهای $x-a$، $x-b$، و $x-c$ اولهای تکین متمایزی از $F[x]$ هستند. اگر m، n، و s اعداد صحیح مثبتی باشند، بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك‌چندجمله‌ایهای

$$(x-a)^m (x-c)^s \quad \text{و} \quad (x-b)^n (x-c)^s$$

$(x-c)^s$ است، حال آنکه سه چندجمله‌ای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(x-b)^n(x-c)^s, \quad (x-a)^m(x-c)^s, \quad (x-a)^m(x-b)^n$$

نسبت به‌هم اول هستند.

قضیهٔ ۱۰. فرض کنیم f یك چندجمله‌ای تکین غیراسکالری برروی هیأت F و

$$f = p_1^{n_1} \cdots p_k^{n_k}$$

تجزیهٔ f به‌سازه‌های اول باشد. به‌ازای هر j، $1 \leqslant j \leqslant k$، گیریم

$$f_j = \frac{f}{p_j^{n_j}} = \prod_{i \neq j} p_i^{n_i}.$$

دراین صورت $f_1, \cdots, f_k$ نسبت به‌هم اول هستند.

اثبات. اثبات (آسان) این قضیه را به‌خواننده واگذار می‌کنیم. این قضیه را بیشتر بدین منظور بیان کردیم که بعدها بتوانیم به‌آن رجوع کنیم. □

قضیهٔ ۱۱. فرض کنیم چندجمله‌ای f برروی هیأت F و مشتق آن f' داده شده باشند. در این صورت f حاصل‌ضربی از چندجمله‌ایهای تحویل‌ناپذیر متمایز برروی F است اگر و تنها اگر f و f' نسبت به‌هم اول باشند.

اثبات. فرض کنیم درتجزیهٔ f به‌سازه‌های اول برروی هیأت F، چندجمله‌ای اول (غیراسکالری) p تکرار بشود. دراین صورت، به‌ازای عنصری چون h از $F[x]$، $f = p^2 h$. آنگاه

$$f' = p^2 h' + 2pp'h$$

و p مقسوم‌علیه f' نیز هست. پس، f و f' نسبت به‌هم اول نیستند.

حال فرض کنیم $f = p_1 \cdots p_k$ و $p_1, \cdots, p_k$ چندجمله‌ایهای تحویل‌ناپذیر غیراسکالری متمایزی برروی F باشند. اگر $f_j = f / p_j$، آنگاه

$$f' = p_1' f_1 + p_2' f_2 + \cdots + p_k' f_k.$$

گیریم p چندجمله‌ای اولی باشد که هم f و هم f' را عاد می‌کند. در این صورت i یی هست که $p = p_i$. حال به‌ازای $j \neq i$، p_i چندجمله‌ای f_j را عاد می‌کند، وچون p_i چندجمله‌ای

$$f' = \sum_{j=1}^{k} p_j' f_j$$

را هم تقسیم می‌کند، می‌بینیم که p_i باید $p_i' f_i$ را نیز عادکند. بنابراین p_i یا f_i را عاد می‌کندیا p_i' را. ولی p_i چندجمله‌ای f_i را عادنمی‌کند، چراکه $p_1, \cdots, p_k$ از هم‌متمایزند. لذا، p_i چندجمله‌ای p_i' را عاد می‌کند. این‌هم‌ممکن‌نیست، زیرا درجهٔ p_i' یکی کمتر ازدرجهٔ p_i است. پس، نتیجه می‌گیریم که‌هیچ اولی هم f وهم f' را عادنمی‌کند، یاآنکه f و f'

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نسبت به‌هم اول هستند. □

تعریف. هیأت F **بستهٔ جبری** نامیده می‌شود، هرگاه هرچندجمله‌ای اول برروی F دارای درجهٔ ۱ باشد.

اینکه می‌گوییم F بستهٔ‌جبری است بدین معنی که‌هرچندجمله‌ای تکین تحویل‌ناپذیر غیراسکالری برروی F به‌صورت $(x-c)$ است. قبلاً دیده‌ایم که هرچندجمله‌ای از این نوع برروی هرهیأت F تحویل‌ناپذیراست. بدین‌سان، یک تعریف هم‌ارز برای هیأت بستهٔ‌جبری عبارت ازاین است: هیأتی چون F که هرچندجمله‌ای غیراسکالری f در $F[x]$ بتواند به‌صورت

$$f=c(x-c_1)^{n_1}\cdots(x-c_k)^{n_k}$$

که در آن c یك اسکالر، c_1، ...، c_k عناصرمتمایزی از F و n_1، ...، n_k اعداد صحیح مثبتی هستند، بیان شود. یك فرمولبندی دیگرهم این است که اگر f یك چندجمله‌ای غیر اسکالری برروی F باشد، آنگاه عنصری چون c در F وجود دارد که $f(c)=0$.

هیأت R از اعداد حقیقی بستهٔ جبری نیست؛ زیرا چندجمله‌ای (x^2+1) برروی R که از درجهٔ ۱ نیست تحویل‌ناپذیر است ویا به‌این علت که عددی حقیقی مانند c وجود ندارد که $c^2+1=0$. قضیهٔ موسوم به قضیهٔ بنیادی جبربیان می‌کند که هیأت C ازاعداد مختلط بستهٔ جبری است. اگرچه این قضیهٔ را دراین‌کتاب بعداً هم به‌کار می‌بریم ولی آن را اثبات نمی‌کنیم. اثبات این قضیه ازیك‌سو به‌علت محدودیت زمانی، واز سوی دیگر به‌این خاطر که به‌خاصیتی «غیرجبری» ازاعداد حقیقی وابسته است، کنار گذاشته شده‌است. برای دیدن اثباتی‌ازاین قضیه، خوانندهٔ‌علاقه‌مند می‌تواند به‌کتاب شرایر و اسپرنر[1] مندرج درفهرست مراجع رجوع کند.

قضیهٔ بنیادی جبرهمچنین روشن می‌کند که چه امکاناتی برای تجزیهٔ چندجمله‌ایهای با ضرایب حقیقی به‌سازه‌های اول وجود دارد. اگرچندجمله‌ای f با ضرایب حقیقی باشد و c ریشه‌ای مختلط از f، آنگاه $\bar{c}$، مزدوج مختلط c، نیزیك ریشهٔ f است. بنابراین، ریشه‌های مختلطی که حقیقی نیستند باید به‌صورت جفتهای مزدوج ظاهر بشوند. درنتیجه مجموعهٔ همهٔ ریشه‌ها به‌صورت $\{t_1, \cdots, t_k, c_1, \bar{c}_1, \cdots, c_r, \bar{c}_r\}$ است که در آن t_1، ...، t_k اعدادی‌حقیقی و c_1، ...، c_r اعدادی‌مختلط وغیرحقیقی‌هستند. پس، f به‌صورت

$$f=c(x-t_1)\cdots(x-t_k)p_1\cdots p_r$$

تجزیه می‌شود، که در آن p_i چندجمله‌ای درجهٔ دوم

$$p_i=(x-c_i)(x-\bar{c}_i)$$

است. البته ضرایب این چندجمله‌ایهای p_i حقیقی هستند. نتیجه می‌گیریم که درجهٔ‌هرچند-

1. Schreier and Sperner

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

جمله‌ای تحویل‌ناپذیر برروی هیأت اعداد حقیقی ۱ یا ۲ است، و هرچندجمله‌ای برروی R حاصل‌ضربی است ازچند سازهٔ خطی، کـه از ریشه‌های حقیقی f به‌دست می‌آیند، در چند چندجمله‌ای درجهٔ دوم تحویل‌ناپذیر.

تمرین

۱. فرض‌کنید چندجمله‌ای تکین p برروی هیأت F و چندجمله‌ایهای نسبت به‌هم اول f و g برروی F داده شده باشند. ثابت‌کنیدبزرگترین مقسوم‌علیه مشترك pf و pg برابر p است.

۲. با قبول قضیهٔ بنیادی جبر، مطلب زیررا اثبات‌کنید. اگر f و g چندجمله‌ایهایی برروی هیأت اعداد مختلط باشند، آنگاه f و g نسبت به‌هم اولند اگر وتنها اگـر f و g ریشه مشترکی نداشته باشند.

۳. فرض‌کنید D عملگرمشتق‌گیری روی فضای چندجمله‌ایهای برروی هیأت اعدادمختلط و f یك چندجمله‌ای تکین برروی همین هیأت باشد. ثابت‌کنید تساوی

$$f=(x-c_1)\cdots(x-c_k)$$

که درآن c_1، ...، c_k اعداد مختلط متمایزی هستند برقراراست اگروتنها اگـر f و Df نسبت به‌هم اول باشند. به‌بیان دیگر، f دارای ریشهٔ تکراری نیست اگر و تنها اگر f و Df ریشهٔ مشترکی نداشته باشند. (قضیهٔ بنیادی جبررا دانسته فرض‌کنید.)

۴. تعمیم زیراز فرمول تیلور را ثابت‌کنید: فرض‌کنید f، g، و h چندجمله‌ایهایی برروی زیرهیأتی ازاعداد مختلط باشند به‌طوری‌که $\deg f\leqslant n$. دراین صورت

$$f(g)=\sum_{k=0}^{n}\frac{1}{k!}f^{(k)}(h)(g-h)^k.$$

(در اینجا $f(g)$ به‌معنی «ترکیب f با g» است.)

دربقیهٔ تمرینها به‌تعریف زیرنیازمندیم: اگر f، g، و p چندجمله‌ایهایی برروی‌هیأت F باشند و $p\neq 0$، گوییم f **همنهشت** با g **به پیمانهٔ** p است، هرگاه $(f-g)$ بـر p بخش‌پذیر باشد. هرگاه f همنهشت با g به‌پیمانهٔ p باشد، می‌نویسیم

$$f\equiv g \bmod p\,.$$

۵. به‌ازای هرچندجمله‌ای غیـرصفر p، ثابت‌کنید همنهشتی به‌پیمانهٔ p رابطه‌ای هم‌ارزی است؛ یعنی،

(الف) انعکاسی است: $f\equiv f \bmod p$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) متقارن است: اگر $f \equiv g \bmod p$، آنگاه $g \equiv f \bmod p$.
(پ) متعدی‌است: اگر $f \equiv g \bmod p$ و $g \equiv h \bmod p$، آنگاه $f \equiv h \bmod p$.

۶. فرض کنید $f \equiv g \bmod p$ و $f_1 \equiv g_1 \bmod p$.
(الف) ثابت کنید $f + f_1 \equiv g + g_1 \bmod p$.
(ب) ثابت کنید $f f_1 \equiv g g_1 \bmod p$.

۷. از تمرین ۶ برای اثبات مطلب زیر استفاده کنید اگر f، g، h، و p چندجمله‌ایهایی بر روی هیأت F باشند و $p \neq 0$ و اگر همچنین $f \equiv g \bmod p$، آنگاه $h(f) \equiv h(g) \bmod p$.

۸. اگر p چندجمله‌ای تحویل‌ناپذیری باشد و $f g \equiv 0 \bmod p$، ثابت کنید یا $f \equiv 0 \bmod p$ یا $g \equiv 0 \bmod p$. اگر p تحویل‌پذیر نباشد، مثالی بیاورید که نشان دهد مطلب فوق نادرست است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۵

دترمینان

۱.۵. حلقه‌های جابجایی

در این فصل، به‌اثبات احکام اصلی دترمینانهای ماتریسهای مربعی می‌پردازیم. این امر را نه‌تنها برای ماتریسهای بر روی هیأتها، بلکه همچنین برای ماتریسهایی‌که درایه‌های آنها «اسکالر»هایی از نوع عمومی‌تری هستند، انجام می‌دهیم. این تعمیم دو دلیل دارد. اول آنکه، در فصل بعد در موارد معینی ناگزیر از بحث دربارهٔ دترمینانهای ماتریسهایی با درایه‌های چندجمله‌ای هستیم. دوم آنکه، در آنچه‌که دربارهٔ دترمینانها خواهیم آورد، یکی ازاصول موضوع هیأتها، یعنی اصلی‌که وجودمعکوس ضربی هر عنصر غیرصفر را تضمین می‌کند، هیچ‌گونه نقشی ندارد. به‌این دلایل، مناسب است‌که نظریهٔ دترمینانها را برای ماتریسهایی‌که درایه‌های آنها عناصری از یك حلقهٔ جابجایی با عنصر همانی باشند، تعمیم دهیم.

تعریف. یك **حلقه** عبارت است ازیك مجموعهٔ K همراه با دوعمل $(x,y)\to x+y$ و $(x,y)\to xy$ که شرایط زیر را برآورند:

(الف) K تحت عمل $(x,y)\to x+y$ یك گروه جابجایی است (K تحت جمع یك گروه جابجایی است)؛

(ب) $(xy)z=x(yz)$ (ضرب شرکت پذیر است)؛

(پ) $x(y+z)=xy+xz$ و $(y+z)x=yx+zx$ (دو قانون پخش‌پذیری

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

برقرارند).

اگر به ازای هر x و y از K داشته باشیم $xy = yx$، گوییم حلقهٔ K **جابجایی** است.

اگر عنصری چون ۱ در K یافت شود به طوری که به ازای هر x، $x1 = 1x = x$، گوییم K **حلقه‌ای با عنصر همانی** است و ۱ را **عنصر همانی** K می‌نامیم.

در اینجا حلقه‌های جابجایی با عنصر همانی مورد نظر ما هستند. چنین حلقه‌ای را می‌توان به‌طور خلاصه به‌صورت مجموعه‌ای چون K همراه با دو عمل توصیف کرد که همهٔ اصول موضوع هیأت را که درفصل ۱ ارائه شد ارضا می‌کنند مگر احتمالاً اصل موضوع (۸) و شرط $1 \neq 0$ را. بدین سان، یك هیأت عبارت است از حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی غیر صفر که به‌هر x غیر صفر، عنصر x^{-1} با خاصیت $xx^{-1} = 1$ متناظر شود. مجموعهٔ اعداد صحیح همراه با اعمال معمولی، یك حلقهٔ جابجایی با عنصر همانی است، اما یك هیأت نیست. مجموعهٔ همهٔ چندجمله‌ایهای بر روی یك هیأت همراه با جمع وضربی که برای چندجمله‌ایها تعریف کردیم حلقهٔ جابجایی دیگری با عنصر همانی است.

اگر K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی باشد، هرماتریس $m \times n$ بر روی K را به‌صورت تابعی چون A از مجموعهٔ جفتهای (i, j) از اعداد صحیح $1 \leqslant i \leqslant m$ و $1 \leqslant j \leqslant n$ در K تعریف می‌کنیم. طبق معمول چنین ماتریسی را با آرایه‌ای مستطیلی که دارای m سطر و n ستون باشد، نمایش می‌دهیم. مجموع و حاصل ضرب ماتریسهای بر روی K، به‌همان نحو که برای ماتریسهای بر روی هیأتها تعریف شدند، تعریف می‌شوند:

$$(A+B)_{ij} = A_{ij} + B_{ij}$$

$$(AB)_{ij} = \sum_k A_{ik} B_{kj}.$$

جمع آنگاه تعریف می‌شود که A و B دارای تعداد سطرها و نیز تعداد ستونهای مساوی باشند، و ضرب هنگامی تعریف می‌شود که تعداد ستونهای A برابر با تعداد سطرهای B باشد. خواص جبری اساسی این اعمال در اینجا هم معتبرند. مثلاً

$$A(B+C) = AB + AC \text{ ، } (AB)C = A(BC) \text{ ، و غیره.}$$

همچون مورد هیأتها، عناصر K را هم اسکالر می‌نامیم. با این قرار، ترکیب خطی سطرها یا ستونهای هر ماتریس را می‌توان همچون گذشته، تعریف کرد. به‌طور اجمال، به استثنای نتایجی که به «تقسیم» پذیری در K مربوط‌اند، کلیهٔ احکامی را که قبلاً برای ماتریسهای بر روی هیأتها به‌دست آوردیم برای ماتریسهای بر روی K نیز معتبرند.

۲.۵. تابع دترمینان

فرض کنیم K یك حلقهٔ جابجایی با عنصر همانی باشد. می‌خواهیم به‌هر ماتریس $n \times n$ (مربعی) بر روی K، اسکالری (عنصری از K) که به‌عنوان دترمینان آن ماتریس شناخته

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌شود، اختصاص دهیم. این امکان وجود دارد که دترمینان ماتریس مربعی A را تنها با نوشتن فرمولی برحسب درایه‌های A تعریف کنیم. در این صورت، خواص گوناگون دترمینان را می‌توان از این فرمول به‌دست آورد. اما، چنین فرمولی نسبتاً پیچیده است، و ما برای دست‌یابی به‌مزیتی تکنیکی به‌صورت زیرعمل می‌کنیم. یك «تابع دترمینان» روی $K^{n\times n}$ را چنان تابعی تعریف می‌کنیم که به‌هر ماتریس $n\times n$ بر روی K اسکالری را تخصیص بدهد و دارای خواص ویژهٔ زیر باشد: این تابع، به‌عنوان تابعی از هر یك از سطرهای ماتریس، خطی باشد؛ مقدار آن روی هر ماتریس با دو سطر متساوی برابر صفر باشد؛ و مقدار آن روی ماتریس همانی $n\times n$ برابر با ۱ باشد. ثابت می‌کنیم که چنین تابعی وجود دارد و سپس یکتا بودن آن را اثبات می‌کنیم؛ یعنی، ثابت می‌کنیم که دقیقاً یك تابع با این ویژگیها وجود دارد. حین اثبات یکتایی، فرمولی صریح برای دترمینان و نیز چندین خاصیت مفید آن را به‌دست خواهیم آورد.

این بخش به‌تعریف «تابع دترمینان» و به‌اثبات وجود حداقل یك تابع دترمینان اختصاص دارد.

تعریف. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی، n عددی صحیح مثبت، و D تابعی باشد که به هرماتریس $n\times n$ مانند A بر روی K اسکالر $D(A)$ از K را متناظر سازد، گوییم D تابعی **n خطی** است هرگاه به ازای هر i، $1\leqslant i\leqslant n$، D تابعی خطی از iمین سطر با ثابت نگاه داشتن $(n-1)$ سطر دیگر باشد.

این تعریف نیازمند چند توضیح است. اگر D تابعی از $K^{n\times n}$ در K و $\alpha_1,\cdots,\alpha_n$ سطرهای ماتریس A باشند، می‌نویسیم

$$D(A)=D(\alpha_1,\cdots,\alpha_n)$$

یعنی، D را به‌عنوان تابعی از سطرهای A نیز به‌شمار می‌آوریم. در این صورت، این بیان که D تابعی n خطی است، بدین معنی است که

$$D(\alpha_1,\cdots,c\alpha_i+\alpha_i',\cdots,\alpha_n)=cD(\alpha_1,\cdots,\alpha_i,\cdots,\alpha_n)+D(\alpha_1,\cdots,\alpha_i',\cdots,\alpha_n). \qquad (۱\text{-}۵)$$

اگر همهٔ سطرها به‌جز سطر iم را ثابت نگاهداریم و D را به‌عنوان تابعی از سطر iم محسوب کنیم، معمولاً مناسبتر است که به‌جای $D(A)$ بنویسیم $D(\alpha_i)$. بدین صورت، می‌توانیم (۱-۵) را به‌صورت

$$D(c\alpha_i+\alpha_i')=cD(\alpha_i)+D(\alpha_i'),$$

به‌شرطی که معنی آن روشن باشد، خلاصه کنیم.

مثال ۱. فرض کنیم اعداد صحیح مثبت $k_1,\cdots,k_n$، $1\leqslant k_i\leqslant n$، و عنصر a از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

K مفروض باشند. به‌ازای هر ماتریس $n\times n$ مانند A بر روی K، تعریف می‌کنیم

$$D(A)=\alpha A(1,k_1)\cdots A(n,k_n). \qquad (۲\text{-}۵)$$

در این صورت تابع D تعریف شده توسط (۲-۵) تابعی n خطی است. زیرا، اگر D را به عنوان تابعی از سطر iم ماتریس A با ثابت نگاهداشتن سطرهای دیگر بینگاریم، می‌توانیم بنویسیم

$$D(\alpha_i)=A(i,k_i)b.$$

در اینجا b عنصر ثابتی از K است. گیریم $\alpha'_i=(A'_{i1},\cdots,A'_{in})$. در این صورت داریم

$$\begin{aligned}D(c\alpha_i+\alpha'_i)&=[cA(i,k_i)+A'(i,k_i)]b\\&=cD(\alpha_i)+D(\alpha'_i).\end{aligned}$$

پس، D تابعی خطی از هر یك از سطرهای A است.

تابع n خطی ویژه‌ای از این نوع، تابع

$$D(A)=A_{11}A_{22}\cdots A_{nn}$$

است. به‌عبارت دیگر، «حاصل‌ضرب درایه‌های قطری» تابعی n خطی روی $K^{n\times n}$ است.

مثال ۲. ذیلاً همهٔ توابع ۲ خطی روی ماتریسهای 2×2 بر روی K رامی‌یابیم. فرض‌کنیم D چنین تابعی باشد. اگر سطرهای ماتریس همانی 2×2 را با ϵ_1 و ϵ_2 نشان دهیم، داریم

$$D(A)=D(A_{11}\epsilon_1+A_{12}\epsilon_2,\ A_{21}\epsilon_1+A_{22}\epsilon_2).$$

با استفاده از این حکم که D تابعی ۲ خطی است مطابق (۱-۵) داریم

$$\begin{aligned}D(A)&=A_{11}D(\epsilon_1,A_{21}\epsilon_1+A_{22}\epsilon_2)+A_{12}D(\epsilon_2,A_{21}\epsilon_1+A_{22}\epsilon_2)\\&=A_{11}A_{21}D(\epsilon_1,\epsilon_1)+A_{11}A_{22}D(\epsilon_1,\epsilon_2)+A_{12}A_{21}D(\epsilon_2,\epsilon_1)\\&\qquad+A_{12}A_{22}D(\epsilon_2,\epsilon_2).\end{aligned}$$

از این‌رو، D توسط چهار اسکالر

$$D(\epsilon_1,\epsilon_1),\ D(\epsilon_1,\epsilon_2),\ D(\epsilon_2,\epsilon_1),\ \text{و}\ D(\epsilon_2,\epsilon_2)$$

کاملاً تعیین می‌شود. خواننده باید بآسانی بتواند نشان دهد که اگر a، b، c، و d چهار اسکالر دلخواه در K باشند و تعریف کنیم

$$D(A)=A_{11}A_{21}a+A_{11}A_{22}b+A_{12}A_{21}c+A_{12}A_{22}d$$

آنگاه D تابعی ۲ خطی روی ماتریسهای 2×2 بر روی K است و

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D(\epsilon_1, \epsilon_1) = a, \quad D(\epsilon_1, \epsilon_2) = b,$$
$$D(\epsilon_2, \epsilon_1) = c, \quad D(\epsilon_2, \epsilon_2) = d.$$

لم. هر ترکیب خطی از توابع n خطی، خود n خطی است.

اثبات. کافی است ثابت کنیم که ترکیبی خطی از دو تابع n خطی تابعی است nخطی. گیریم D و E توابعی n خطی باشند. اگر a و b به K تعلق داشته باشند، بدیهی است که ترکیب خطی $aD+bE$ توسط

$$(aD+bE)(A) = aD(A)+bE(A)$$

تعریف می‌شود. از این‌رو، اگر همهٔ سطرها، به‌جز سطر i، را ثابت نگاهداریم

$$\begin{aligned}(aD+bE)(c\alpha_i+\alpha_i') &= aD(c\alpha_i+\alpha_i')+bE(c\alpha_i+\alpha_i')\\ &= acD(\alpha_i)+aD(\alpha_i')+bcE(\alpha_i)+bE(\alpha_i')\\ &= c(aD+bE)(\alpha_i)+(aD+bE)(\alpha_i').\ \square\end{aligned}$$

اگر K یك هیأت و V مجموعهٔ ماتریسهای $n\times n$ برروی K باشند، لم بالا بیان می‌کند که مجموعهٔ توابع nخطی روی V زیرفضایی ازفضای همهٔ توابع از V در Kاست.

مثال ۳. فرض کنیم تابع D روی ماتریسهای 2×2 برروی K توسط

$$D(A) = A_{11}A_{22} - A_{12}A_{21} \qquad (۳\text{-}۵)$$

تعریف شده باشد. دراین‌صورت، D مجموع دو تابع‌ازنوع توصیف شده درمثال ۱ است:

$$D = D_1 + D_2$$
$$D_1(A) = A_{11}A_{22}$$
$$D_2(A) = -A_{12}A_{21}.$$

بنابر لم بالا، D تابعی ۲خطی است. خواننده‌ای که مختصرتجربه‌ای با دترمینانها داشته باشد این مطلب را شگفت‌آور نخواهد یافت؛ زیرا، (۵-۳) چیزی جز تعریف معمولی دترمینان یك ماتریس 2×2 نیست. بدیهی است تابع D که هم‌اکنون تعریف شدنمونهٔ توابع ۲ خطی نیست. این تابع دارای خواص ویژهٔ بسیاری است که اینك به‌ذکر برخی از آنها می‌پردازیم. اول، اگر I ماتریس همانی 2×2 باشد، آنگاه $D(I)=1$؛ یعنی، $D(\epsilon_1, \epsilon_2)=1$. دوم، اگر دوسطر A برابر باشند، داریم

$$D(A) = A_{11}A_{12} - A_{12}A_{11} = 0.$$

سوم، اگر A' ماتریسی باشد که ازتعویض سطرهای ماتریس Aی 2×2 حاصل شده باشد، آنگاه $D(A') = -D(A)$؛ زیرا

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D(A') = A'_{11}A'_{22} - A'_{12}A'_{21}$$
$$= A_{21}A_{12} - A_{22}A_{11}$$
$$= -D(A).$$

تعریف. تابع nخطی D را **متناوب** گوییم، هرگاه دو شرط زیر برقرار باشند:

(الف) وقتی دو سطر A متساوی باشند، $D(A) = 0$.

(ب) اگر ماتریس A' از تعویض دو سطر A حاصل شده باشد، آنگاه $D(A') = -D(A)$.

ذیلاً ثابت می‌کنیم هر تابع n خطی D که شرط (الف) را برآورد، خود به‌خود شرط (ب) را نیز برمی‌آورد. با این وجود، برای راحتی است که درتعریف تابع nخطی متناوب هردو خاصیت راگنجانده‌ایم. خواننده احتمالاً خود درخواهد یافت که اگر D درشرط (ب) صدق کند و دوسطر از سطرهای ماتریس A متساوی باشند، آنگاه $D(A) = -D(A)$. این مطلب ما را وسوسه می‌کند حکم کنیم که در این صورت D در شرط (الف) نیزصدق می‌کند. به‌عنوان مثال، اگر k هیأتی باشدکه درآن $1+1 \neq 0$، این مطلب درست است، ولی درحالت عمومی (الف) نتیجه‌ای از (ب) نیست.

تعریف. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی، nعددی صحیح مثبت و D تابعی از ماتریسهای $n \times n$ برروی K در K باشد. گوییم D **تابع دترمینان** است، هرگاه D، nخطی و متناوب باشد و $D(I) = 1$.

همچنان‌که قبلا نیز بیان‌کردیم، نهایتاً نشان خواهیم دادکه روی ماتریسهای $n \times n$ برروی K دقیقاً یك تابع دترمینان وجود دارد. این مطلب درمورد ماتریسهای 1×1، $A = [a]$ برروی K، بسادگی قابل مشاهده است. تابع D که با $D(A) = a$ داده شود، یك تابع دترمینان است وواضح است‌که این تنها تابع دترمینان روی ماتریسهای 1×1 است. ازاین گذشته درموقعیتی هستیم که تکلیف حالت $n = 2$ را نیزمعلوم کنیم. درمثال ۳ نشان داده شدکه تابع

$$D(A) = A_{11}A_{22} - A_{12}A_{21}$$

یك تابع دترمینان است. بعلاوه، فرمولی که در مثال ۲ ارائه شد، نشان می‌دهدکه D تنها تابع دترمینان روی ماتریسهای 2×2 است. زیرانشان دادیم که به‌ازای هرتابع ۲خطی D

$$D(A) = A_{11}A_{21}D(\epsilon_1, \epsilon_1) + A_{11}A_{22}D(\epsilon_1, \epsilon_2) + A_{12}A_{21}D(\epsilon_2, \epsilon_1) + A_{12}A_{22}D(\epsilon_2, \epsilon_2).$$

اگر D متناوب باشد، آنگاه

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D(\epsilon_1, \epsilon_1) = D(\epsilon_2, \epsilon_2) = 0$$

و

$$D(\epsilon_2, \epsilon_1) = -D(\epsilon_1, \epsilon_2) = -D(I).$$

اگر D درشرط $D(I) = 1$ نیزصدق کند، آنگاه

$$D(A) = A_{11}A_{22} - A_{12}A_{21}.$$

مثال ۴. هیأت F وتابع ۳خطی متناوب دلخواه D روی ماتریسهای 3×3 برروی حلقهٔ چندجمله‌ای $F[x]$ را درنظرمی گیریم.

فرض می کنیم

$$A = \begin{bmatrix} x & 0 & -x^2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & x^3 \end{bmatrix}.$$

اگرسطرهای ماتریس همانی 3×3 را با ϵ_1، ϵ_2، و ϵ_3 نشان دهیم، آنگاه

$$D(A) = D(x\epsilon_1 - x^2\epsilon_3, \epsilon_2, \epsilon_1 + x^3\epsilon_3).$$

ازآنجاکه D، به‌عنوان تابعی از هرسطر، خطی است

$$\begin{aligned} D(A) &= xD(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_1 + x^3\epsilon_3) - x^2D(\epsilon_3, \epsilon_2, \epsilon_1 + x^3\epsilon_3) \\ &= xD(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_1) + x^4D(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3) - x^2D(\epsilon_3, \epsilon_2, \epsilon_1) \\ &\qquad - x^5D(\epsilon_3, \epsilon_2, \epsilon_3). \end{aligned}$$

چون D متناوب است، داریم

$$D(A) = (x^4 + x^2)D(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3).$$

لم. فرض کنیم تابع ۲ خطی D با این خاصیت باشد که به‌ازای هرماتریس Aی 2×2 برروی K با سطرهای متساوی، $D(A) = 0$. در این‌صورت D متناوب است.

اثبات. آنچه‌که باید نشان دهیم‌این است‌که اگر A ماتریسی 2×2 باشد و A' از تعویض سطرهای A حاصل بشود، آنگاه $D(A') = -D(A)$. اگرسطرهای A را α و β بنامیم، ایـن بدان معنی است‌کـه باید نشان دهیم $D(\beta, \alpha) = -D(\alpha, \beta)$. چـون D تابعی ۲خطی است

$$D(\alpha+\beta, \alpha+\beta) = D(\alpha, \alpha) + D(\alpha, \beta) + D(\beta, \alpha) + D(\beta, \beta).$$

بنابه‌فرض $D(\alpha+\beta, \alpha+\beta) = D(\alpha, \alpha) = D(\beta, \beta) = 0$. بنابراین

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D(\alpha, \beta)+D(\beta, \alpha)=0. \square$$

لم. تابع n خطی D روی ماتریسهای $n\times n$ برروی K مفروض است. فرض کنیم D دارای این خاصیت باشدکه هرگاه دوسطرمجاورA متساوی باشند، آنگاه $D(A)=0$. در این صورت D متناوب است.

اثبات. باید نشان دهیم‌وقتی‌که دوسطر دلخواه A متساوی باشند آنگاه $D(A)=0$، ونیزوقتی‌که A' از تعویض دوسطر دلخواه A حاصل بشود آنگـاه $D(A')=-D(A)$. ابتدا، فرض می‌کنیم A' ازتعویض دوسطرمجاورA حاصل شده باشد. شایان توجه است‌که برهانی‌که دراثبات لم قبل به‌کار رفت شامل این حالت نیزمی‌شود و$D(A')=-D(A)$ را به‌دست می‌دهد.

اینك فرض می‌کنیم B ازتعویض سطرهای i و j ماتریس A با شرط $i<j$حاصل شده باشد. بدیهی است می‌توانیم B را با چند تعویض متوالی سطرهای مجاور A به‌طور جفت‌جفت به‌دست آوریم. ازتعویض سطرi با سطر $(i+1)$ شروع می‌کنیم وکاررا ادامه می‌دهیم تااینکه سطرها بترتیب

$$\alpha_1, \cdots, \alpha_{i-1}, \alpha_{i+1}, \cdots, \alpha_j, \alpha_i, \alpha_{j+1}, \cdots, \alpha_n$$

درآیند. این عمل نیاز به $k=j-i$ تعویض سطرهای مجاور دارد. اکنون با استفاده از $(k-1)$ تعویض سطرهای مجاور، α_j را به‌مکان iم منتقل می‌کنیم. بدین‌سان، B را با $k+(k-1)=2k-1$ تعویض سطرهای مجاور، ازA به‌دست می‌آوریم. پس

$$D(B)=(-1)^{2k-1}D(A)=-D(A).$$

فرض می‌کنیم A ماتریسی $n\times n$ بـا دوسطر متساوی، مثلاً $\alpha_i=\alpha_j$ بـا $i<j$، باشد. اگر $j=i+1$، آنگاه A دارای دوسطرمجاورمتساوی است و $D(A)=0$. اگـر $j>i+1$، α_{i+1} و α_j را تعـویض می‌کنیم. ماتریس حاصـل؛ یعنی B، دارای دوسطر مجـاور متساوی است و لـذا $D(B)=0$. از سوی دیگـر ، $D(B)=-D(A)$ ، پس $D(A)=0$. $\square$

تعریف. اگـر $n>1$ و A یك ماتـریس $n\times n$ بـر روی K بـاشد ، ماتـریس $(n-1)\times(n-1)$ حاصل از حذف سطر iم و ستون jم ماتریس A را با $A(i|j)$نشان می‌دهیم. اگـر D تابعی $(n-1)$ خطی و A ماتریسی $n\times n$ باشد، قـرار می‌گذاریم که $D_{ij}(A)=D[A(i|j)]$.

قضیهٔ ۱. فرض کنیم $n>1$ و D تابع $(n-1)$ خطی متناوبی روی ماتریسهای $(n-1)\times(n-1)$ بر روی K باشد. به‌ازای هر j، $1\leqslant j\leqslant n$، تابع E_j تعریف شده توسط

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$E_j(A)=\sum_{i=1}^{n}(-1)^{i+j}A_{ij}D_{ij}(A) \qquad (۴-۵)$$

تابع nخطی متناوبی روی ماتریسهای Aی $n\times n$ است. اگر D یك تابع دترمینان باشد، هر E_j نیز یك تابع دترمینان است.

اثبات. اگر Aر ماتریسی $n\times n$ باشد، $D_{ij}(A)$ مستقل از iمیـن سطر Aر است. چون D، $(n-1)$ خطی است، واضح است کـه D_{ij} به‌عنوان تابعی از هـرسطر، به‌جز سطر i، خطی است. بنابراین $A_{ij}D_{ij}(A)$ تابعی n خطی از A است. هر ترکیب خطی از تـوابع nخطی، خود nخطی است؛ ازاین‌رو، E_j هم nخطی‌است. برای اینکه‌ثابت‌کنیم E_j متناوب نیزهست،کافی است نشان‌دهیم‌هنگامی که Aدارای دوسطرمجاورمتساوی باشد $E_j(A)=0$. فرض می‌کنیم $\alpha_k=\alpha_{k+1}$. اگر $i\neq k$ و $i\neq k+1$ مـاتریس $A(i|j)$ دارای دوسطـر متساوی است ولذا $D_{ij}(A)=0$. بنابراین

$$E_j(A)=(-1)^{k+j}A_{kj}D_{kj}(A)+(-1)^{k+1+j}A_{(k+1)j}D_{(k+1)j}(A).$$

چون $\alpha_k=\alpha_{k+1}$

$$A_{kj}=A_{(k+1)j} \quad \text{و} \quad A(k|j)=A(k+1|j).$$

دراین صورت مسلماً $E_j(A)=0$.

حال فرض می‌کنیم D یك‌تابع دترمینان باشد. اگر $I^{(n)}$ ماتریس همانی$n\times n$باشد، آنگـاه $I^{(n)}(j|j)$ ماتـریس همانـی $(n-1)\times(n-1)$، یعنی $I^{(n-1)}$، است. چـون $I_{ij}^{(n)}=\delta_{ij}$ از (۴-۵) نتیجه می‌شود که

$$E_j(I^{(n)})=D(I^{(n-1)}). \qquad (۵-۵)$$

حال $D(I^{(n-1)})=1$، از این‌رو $E_j(I^{(n)})=1$ و E_j نیز یك تابع دترمینان است. □

نتیجه. اگر K حلقه‌ای جابجایی باعنصر همانی و n عدد صحیح مثبتی باشد،آنگاه حداقل یك تابع دترمینان روی $k^{n\times n}$ وجود دارد.

اثبات. قبلاً وجود یك تابـع دترمینان روی ماتریسهای 1×1 برروی K، وحتی روی ماتریسهای 2×2 برروی K را نشان دادیم. قضیهٔ ۱ بوضوح نشان می‌دهدکـه با در دست داشتن یك تابع‌دترمینان روی ماتریسهای $(n-1)\times(n-1)$، چگونه‌می‌توان یك تابع‌دترمینان روی ماتریسهای $n\times n$ راساخت. حال، اثبات این‌نتیجه بااستقراتکمیل می‌شود. □

مثال ۵. فرض‌کنیم B ماتریسی 2×2 برروی K باشد و

$$|B|=B_{11}B_{22}-B_{12}B_{21}.$$

دراین‌صورت، اگر D یك‌تابع دترمینان‌روی ماتریسهای2×2 باشد، آنگاه $|B|=D(B)$.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نشان دادیم که این تابع روی $K^{2\times 2}$ یکتاست. گیریم

$$A=\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{bmatrix}$$

ماتریسی 3×3 برروی K باشد. اگر E_1، E_2، و E_3 را طبق (۵-۴) تعریف کنیم، آنگاه

$$E_1(A)= A_{11}\begin{vmatrix} A_{22} & A_{23} \\ A_{32} & A_{33} \end{vmatrix} - A_{21}\begin{vmatrix} A_{12} & A_{13} \\ A_{32} & A_{33} \end{vmatrix} + A_{31}\begin{vmatrix} A_{12} & A_{13} \\ A_{22} & A_{23} \end{vmatrix} \qquad (۵\text{-}۶)$$

$$E_2(A)= -A_{12}\begin{vmatrix} A_{21} & A_{23} \\ A_{31} & A_{33} \end{vmatrix} + A_{22}\begin{vmatrix} A_{11} & A_{13} \\ A_{31} & A_{33} \end{vmatrix} - A_{32}\begin{vmatrix} A_{11} & A_{13} \\ A_{21} & A_{23} \end{vmatrix} \qquad (۵\text{-}۷)$$

$$E_3(A)= A_{13}\begin{vmatrix} A_{21} & A_{22} \\ A_{31} & A_{32} \end{vmatrix} - A_{23}\begin{vmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{31} & A_{32} \end{vmatrix} + A_{33}\begin{vmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{vmatrix}. \qquad (۵\text{-}۸)$$

از قضیهٔ ۱ نتیجه می‌شود که E_1، E_2، و E_3 توابع دترمینان هستند. درواقع، چنانکه بعداً نشان خواهیم داد، $E_1=E_2=E_3$، ولی هنوز این موضوع حتی دراین حالت ساده هم روشن نیست. به‌هرصورت، این موضوع را مستقیماً با بسط هریك ازعبارات بالامی‌توان نشان داد. به‌جای انجام این‌کار، چند مثال خاص می‌آوریم.

(الف) فرض کنیم $K=R[x]$ و

$$A=\begin{bmatrix} x-1 & x^2 & x^3 \\ 0 & x-2 & 1 \\ 0 & 0 & x-3 \end{bmatrix}.$$

دراین‌صورت

$$E_1(A)=(x-1)\begin{vmatrix} x-2 & 1 \\ 0 & x-3 \end{vmatrix}=(x-1)(x-2)(x-3),$$

$$E_2(A)= -\ x^2\begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 0 & x-3 \end{vmatrix} + (x-2)\begin{vmatrix} (x-1) & x^3 \\ 0 & x-3 \end{vmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$=(x-1)(x-2)(x-3),$$

و

$$E_3(A)=x^3\begin{vmatrix}0 & x-2\\ 0 & 0\end{vmatrix}-\begin{vmatrix}x-1 & x^2\\ 0 & 0\end{vmatrix}+(x-3)\begin{vmatrix}x-1 & x^2\\ 0 & x-2\end{vmatrix}$$

$$=(x-1)(x-2)(x-3).$$

(ب) گیریم $K=R$ و

$$A=\begin{bmatrix}0 & 1 & 0\\ 0 & 0 & 1\\ 1 & 0 & 0\end{bmatrix}.$$

دراین صورت

$$E_1(A)=\begin{vmatrix}1 & 0\\ 0 & 1\end{vmatrix}=1$$

$$E_2(A)=-\begin{vmatrix}0 & 1\\ 1 & 0\end{vmatrix}=1$$

$$E_3(A)=-\begin{vmatrix}0 & 1\\ 1 & 0\end{vmatrix}=1.$$

تمرین

۱. هریك از عبارات زیر، یك تابع D روی مجموعهٔ ماتریسهای 3×3 برروی هیأت اعداد حقیقی تعریف می‌کند. درکدام یك ازاین حالات D تابعی ۳خطی است؟

(الف) $D(A)=A_{11}+A_{22}+A_{33}$؛

(ب) $D(A)=(A_{11})^2+3A_{11}A_{22}$؛

(پ) $D(A)=A_{11}A_{12}A_{33}$؛

(ت) $D(A)=A_{13}A_{22}A_{32}+5A_{12}A_{22}A_{32}$؛

(ث) $D(A)=0$؛

(ج) $D(A)=1$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۲. مستقیماً نشان دهید که سه تابع E_1، E_2، و E_3 تعریف شده توسط (۵-۶)، (۵-۷)، و (۵-۸) مساوی‌اند.

۳. حلقهٔ جابجایی K با عنصرهمانی مفروض است. اگر A ماتریسی 2×2 بر روی K باشد، **الحاقی کلاسیک** A عبارت از ماتریس 2×2ی $\operatorname{adj} A$ است که به‌صورت

$$\operatorname{adj} A = \begin{bmatrix} A_{22} & -A_{12} \\ -A_{21} & A_{11} \end{bmatrix}$$

تعریف می‌شود. اگر det تابع یکتای دترمینان روی ماتریسهای 2×2 بر روی K را نمایش دهد، نشان دهید

(الف) $(\operatorname{adj} A)A = A(\operatorname{adj} A) = (\det A)I$؛

(ب) $\det(\operatorname{adj} A) = \det(A)$؛

(پ) $\operatorname{adj}(A^t) = (\operatorname{adj} A)^t$.

(A^t ترانهادهٔ A را نشان می‌دهد.)

۴. فرض کنید A ماتریسی 2×2 بر روی هیأت F باشد. نشان دهید که A معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر $\det A \neq 0$. اگر A معکوس‌پذیر باشد، فرمولی برای A^{-1} به‌دست آورید.

۵. فرض کنید A ماتریسی 2×2 بر روی هیأت F باشد و $A^2 = 0$. نشان دهید به‌ازای هر اسکالر c داریم $\det(cI - A) = c^2$.

۶. زیرهیأت K از اعداد مختلط و عدد صحیح مثبت n مفروض‌اند. فرض کنید $j_1, \ldots, j_n$ و $k_1, \ldots, k_n$ اعداد صحیح مثبتی کوچکتر از یا متساوی با n باشند. به‌ازای هر ماتریس Aی $n \times n$ بر روی K تعریف می‌کنیم

$$D(A) = A(j_1, k_1)A(j_2, k_2) \cdots A(j_n, k_n).$$

ثابت کنید D تابعی nخطی است اگر و تنها اگر اعداد صحیح $j_1, \ldots, j_n$ متمایز باشند.

۷. فرض کنید K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی باشد. نشان دهید تابع دترمینان روی **ماتریسهای** Aی 2×2 بر روی K به‌عنوان تابعی از ستونهای A تابعی است متناوب و **۲خطی**.

۸. حلقهٔ جابجایی K با عنصرهمانی را درنظر بگیرید و تابع D روی ماتریسهای 3×3 بر روی K را با قاعدهٔ

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D(A)=A_{11}\det\begin{bmatrix}A_{22} & A_{23}\\ A_{32} & A_{33}\end{bmatrix}-A_{12}\det\begin{bmatrix}A_{21} & A_{23}\\ A_{31} & A_{33}\end{bmatrix}$$
$$+A_{13}\det\begin{bmatrix}A_{21} & A_{22}\\ A_{31} & A_{32}\end{bmatrix}$$

تعریف کنید. نشان دهید D به‌عنوان تابعی از ستونهای A متناوب و ۳خطی است.

۹. فرض کنید K حلقه‌ای جابجایی با عنصرهمانی باشد و D تابع nخطی متناوبی روی ماتریسهای $n\times n$ برروی K. نشان دهید

(الف) هرگاه یکی از سطرهای A برابر ۰ باشد، $D(A)=0$.

(ب) هرگاه B از A با اضافه‌کردن مضربی اسکالری ازیك سطر A به سطری دیگر حاصل شده باشد، $D(B)=D(A)$.

۱۰. هیأتی چون F، یك ماتریس Aی ۳ × ۲ برروی F، وبردار (c_1, c_2, c_3) از F^3 تعریف شده توسط

$$c_1=\begin{vmatrix}A_{12} & A_{13}\\ A_{22} & A_{23}\end{vmatrix},\quad c_2=\begin{vmatrix}A_{13} & A_{11}\\ A_{23} & A_{21}\end{vmatrix},\quad c_3=\begin{vmatrix}A_{11} & A_{12}\\ A_{21} & A_{22}\end{vmatrix}.$$

داده شده‌اند. نشان دهید

(الف) ۲ = رتبهٔ (A) اگروتنها اگر $(c_1, c_2, c_3)\neq 0$؛

(ب) اگر A دارای رتبهٔ ۲ باشد، آنگاه (c_1, c_2, c_3) پایه‌ای برای فضای جواب دستگاه معادلات $AX=0$ است.

۱۱. فرض کنید K حلقه‌ای جابجایی با عنصرهمانی و D تابع ۲خطی متناوبی روی ماتریسهای ۲ × ۲ برروی K باشد. نشان‌دهید به‌ازای هر A، $D(A)=(\det A)D(I)$. حال ازاین نتیجه استفاده کنید (هیچ محاسبه‌ای روی درایه‌ها جایز نیست) ونشان‌دهید که به‌ازای هردوماتریس A و Bی ۲ × ۲ برروی K داریم

$$\det(AB)=(\det A)(\det B).$$

۱۲. یك هیأت F ویك تابع D روی ماتریسهای $n\times n$ برروی F (با مقادیر در F) داده شده‌اند. فرض کنید به‌ازای هر A و B، $D(AB)=D(A)D(B)$. نشان‌دهید که یا به‌ازای هر A داریم $D(A)=0$ یا $D(I)=1$. درحالت اخیر، نشان دهید هنگامی که A معکوس‌پذیر باشد آنگاه $D(A)\neq 0$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱۳. فرض کنید R هیأت اعداد حقیقی باشد و تابع D روی ماتریسهای ۲×۲ برروی R با مقادیر در R چنان باشد که به‌ازای همهٔ Aها و Bها، $D(AB)=D(A)D(B)$. همچنین فرض کنید

$$D\left(\begin{bmatrix} ۰ & ۱ \\ ۱ & ۰ \end{bmatrix}\right) \neq D\left(\begin{bmatrix} ۱ & ۰ \\ ۰ & ۱ \end{bmatrix}\right).$$

مطالب زیر را اثبات کنید:

(الف) $D(۰)=۰$؛

(ب) هرگاه $A^۲=۰$ آنگاه $D(A)=۰$؛

(پ) هرگاه B از تعویض سطرها (یا ستونهای) A حاصل شده باشد، آنگاه $D(B)=-D(A)$؛

(ت) هرگاه یك سطر (یا یك ستون) A صفر باشد آنگاه $D(A)=۰$؛

(ث) هرگاه A منفرد باشد آنگاه $D(A)=۰$.

۱۴. فرض کنید A ماتریسی ۲×۲ برروی هیأت F باشد. دراین صورت، مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای به‌صورت $f(A)$ که در آن f یك چندجمله‌ای برروی F است حلقه‌ای است جابجایی با عنصر همانی که آن را با K نمایش می‌دهیم. اگر B ماتریسی ۲×۲ برروی K باشد، آنگاه دترمینان B، ماتریسی ۲×۲ برروی F و به‌صورت $f(A)$ است. فرض کنید I ماتریس همانی ۲×۲ برروی F و B ماتریس ۲×۲ برروی K به‌این صورت باشد که

$$B=\begin{bmatrix} A-A_{۱۱}I & -A_{۱۲}I \\ -A_{۲۱}I & A-A_{۲۲}I \end{bmatrix}.$$

نشان دهید $\det B=f(A)$، که در آن $f=x^۲-(A_{۱۱}+A_{۲۲})x+\det A$، و همچنین نشان دهید $f(A)=۰$.

۳.۵. جایگشتها و یکتایی دترمینان

دراین بخش، یکتایی تابع دترمینان روی ماتریسهای $n \times n$ برروی K را اثبات می‌کنیم. اثبات، به‌طور کاملاً طبیعی، ما را به‌درنظر گرفتن جایگشتها و برخی از خواص بنیانی آنها رهنمون می‌کند.

فرض کنیم D تابع nخطی متناوبی روی ماتریسهای $n \times n$ برروی K باشد. ماتریس Aی $n \times n$ برروی K با سطرهای $\alpha_۱$، $\alpha_۲$، ...، α_n را درنظر می‌گیریم. اگر سطرهای ماتریس همانی $n \times n$ برروی K را با $\epsilon_۱$، $\epsilon_۲$، ...، ϵ_n نشان دهیم، داریم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha_i = \sum_{j=1}^{n} A(i, j)\epsilon_j, \quad 1 \leqslant i \leqslant n. \tag{۹-۵}$$

از این‌رو

$$D(A) = D\left(\sum_j A(1, j)\epsilon_j, \alpha_2, \cdots, \alpha_n\right)$$
$$= \sum_j A(1, j) D(\epsilon_j, \alpha_2, \cdots, \alpha_n).$$

اکنون اگر $\sum_k A(2, k)\epsilon_k$ را جایگزین α_2 کنیم، می‌بینیم که

$$D(\epsilon_j, \alpha_2, \cdots, \alpha_n) = \sum_k A(2, k) D(\epsilon_j, \epsilon_k, \cdots, \alpha_n).$$

پس

$$D(A) = \sum_{j,k} A(1, j) A(2, k) D(\epsilon_j, \epsilon_k, \cdots, \alpha_n).$$

سپس در $D(\epsilon_j, \epsilon_k, \cdots, \alpha_n)$، $\sum A(3, l)\epsilon_l$ را به‌جای α_3 می‌گذاریم، والی آخر. سرانجام برای $D(A)$ به‌عبارتی پیچیده ولی از نظر تئوری مهم دست می‌یابیم و آن:

$$D(A) = \sum_{k_1, k_2, \cdots, k_n} A(1, k_1) A(2, k_2) \cdots A(n, k_n) \times$$
$$D(\epsilon_{k_1}, \epsilon_{k_2}, \cdots, \epsilon_{k_n}). \tag{۱۰-۵}$$

در (۵-۱۰) مجموع به‌ازای همهٔ دنباله‌های $(k_1, k_2, \cdots, k_n)$ از اعداد صحیح‌مثبت نابیشتر از n محاسبه می‌شود. این مطلب نشان می‌دهد که D مجموعی متناهی از توابع‌از نوع توصیف شده توسط (۵-۲) است. باید توجه داشت که (۵-۱۰) صرفاً نتیجه‌ای از فرض nخطی بودن D است، ونیز اینکه حالت خاصی از (۵-۱۰) درمثال ۲ به‌دست آمد. چون D متناوب است

$$D(\epsilon_{k_1}, \epsilon_{k_2}, \cdots, \epsilon_{k_n}) = 0$$

با این شرط که دو نمایهٔ k_i متساوی باشند. دنبالهٔ $(k_1, k_2, \cdots, k_n)$ از اعداد صحیح مثبت نابیشتر از n با این خاصیت که هیچ دوتایی از k_iها متساوی نباشند، یك **جایگشت از درجهٔ** n نامیده می‌شود. بنابراین، در (۵-۱۰)، ضرورت دارد فقط عمل جمع، برروی دنباله‌هایی صورت گیرد که جایگشتهایی از درجهٔ n هستند.

چون هردنبالهٔ متناهی یا هرnتایی تابعی‌است تعریف شده روی اولین n عددصحیح مثبت، هرجایگشت از درجهٔ n را می‌توان به‌عنوان تابعی یك به‌یك از مجموعهٔ $\{1, 2, \cdots, n\}$ به‌روی خودش تعریف کرد. چنین تابعی، مثلاً σ، با nتایی $(\sigma 1, \sigma 2, \cdots, \sigma n)$ متناظر است و از این‌رو چیزی جزقاعده‌ای برای ترتیب‌بندی

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اعداد ۱، ۲، ...، n به‌یك روش کاملاً خوش تعریف نیست.

اگر D تابع nخطی متناوبی باشد و A ماتریسی $n\times n$ برروی K، آنگاه داریم

$$D(A)=\sum_{\sigma}A(1,\sigma 1)\cdots A(n,\sigma n)D(\epsilon_{\sigma 1},\cdots,\epsilon_{\sigma n}) \qquad (۱۱\text{-}۵)$$

که درآن مجموع به‌ازای جایگشتهای متمایز σ از درجهٔ n محاسبه می‌شود.

حال نشان می‌دهیم که

$$D(\epsilon_{\sigma 1},\cdots,\epsilon_{\sigma n})=\pm D(\epsilon_1,\cdots,\epsilon_n) \qquad (۱۲\text{-}۵)$$

که در آن علامت $\pm$ تنها به‌جایگشت σ وابسته است. دلیل این نکته به‌شرح زیر است. دنبالهٔ $(\sigma 1,\sigma 2,\cdots,\sigma n)$ را می‌توان از دنبالهٔ $(1,2,\cdots,n)$ با تعدادی متناهی تعویض جفتی عناصر به‌دست آورد. مثلاً، اگر $\sigma 1\neq 1$، می‌توان جای ۱ و $\sigma 1$ را عوض کرد و $(\sigma 1,\cdots,1,\cdots)$ را به‌دست آورد. با ادامهٔ این راه، پس از حداکثر nبار تعویض جفتهایی ازاین نوع به‌دنبالهٔ $(\sigma 1,\cdots,\sigma n)$ دست می‌یابیم. چون D متناوب است، هربارکه دوسطر ϵ_i و ϵ_j را تعویض کنیم، علامت مقدارآن هم تغییرمی‌کند. پس، اگر از $(1,2,\cdots,n)$ با m تعویض از جفتهای (i,j) به $(\sigma 1,\sigma 2,\cdots,\sigma n)$ برسیم، داریم

$$D(\epsilon_{\sigma 1},\cdots,\epsilon_{\sigma n})=(-1)^m D(\epsilon_1,\cdots,\epsilon_n).$$

درحالت خاص، اگر D یك تابع دترمینان باشد

$$D(\epsilon_{\sigma 1},\cdots,\epsilon_{\sigma n})=(-1)^m \qquad (۱۳\text{-}۵)$$

که درآن m تنها به σ وابسته است و نه به D. بنابراین، همهٔ توابع دترمینان، به‌ماتریسی با سطرهای $\epsilon_{\sigma 1}$، ...، $\epsilon_{\sigma n}$ یك مقدار تخصیص می‌دهند، واین مقدار یا ۱ است یا ۱ــ.

حکمی بنیانی درمورد جایگشتها به‌شرح زیراست: اگر σ جایگشتی از درجهٔ n باشد، می‌توان از دنبالهٔ $(1,2,\cdots,n)$، با تعویضهایی متوالی ازجفتها، به‌دنبالهٔ $(\sigma 1,\sigma 2,\cdots,\sigma n)$ رسید. گرچه این امرمی‌تواند به‌طرق گوناگون انجام شود، ولی بدون توجه به‌چگونگی انجام آن، تعداد تعویضهای به‌کاررفته یا همواره زوج است و یا همواره فرد. دراین صورت، جایگشت بترتیب **زوج** یا **فرد** نامیده می‌شود. **علامت** جایگشت σ توسط

$$\operatorname{sgn}\sigma=\begin{cases}1 & \text{هرگاه } \sigma \text{ زوج باشد}\\ -1 & \text{هرگاه } \sigma \text{ فرد باشد}\end{cases}$$

تعریف می‌شود. دراینجا نماد «۱» عدد صحیح ۱ را نشان می‌دهد.

ذیلاً نشان خواهیم دادکه این خاصیت بنیانی جایگشتها را می‌توانیم از مطالبی که هم‌اکنون درمورد توابع دترمینان می‌دانیم نیز به‌دست آوریم. اما، عجالتاً این مطلب را

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دانسته فرض می‌کنیم. پس، عدد صحیح m موجود در (۵-۱۳) همواره زوج است هرگاه σ جایگشتی زوج باشد، وهمواره فرد است هرگاه σ جایگشتی فرد باشد. دراین‌صورت، به‌ازای هر تابع nخطی متناوب D داریم

$$D(\epsilon_{\sigma 1}, \cdots, \epsilon_{\sigma n}) = (\operatorname{sgn} \sigma) D(\epsilon_1, \cdots, \epsilon_n)$$

وبا استفاده از (۵-۱۱) داریم

$$D(A) = \left[\sum_{\sigma} (\operatorname{sgn} \sigma) A(1, \sigma 1) \cdots A(n, \sigma n) \right] D(I). \qquad (۵\text{-}۱۴)$$

بدیهی است که I ماتریس همانی $n \times n$ را نشان می‌دهد.

از (۵-۱۴) می‌توان دریافت که دقیقاً یك تابع دترمینان روی ماتریسهای $n \times n$ برروی K وجود دارد. هرگاه این تابع را با det نمایش دهیم، داریم

$$\det(A) = \sum_{\sigma} (\operatorname{sgn} \sigma) A(1, \sigma 1) \cdots A(n, \sigma n) \qquad (۵\text{-}۱۵)$$

که در آن مجموع به‌ازای جایگشتهای متمایز σ از درجهٔ n محاسبه می‌شود. این مطالب رسماً به‌صورت زیرخلاصه می‌شوند.

قضیهٔ ۲. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی و nعددی صحیح مثبت باشد. دقیقاً یك تابع دترمینان روی مجموعهٔ ماتریسهای $n \times n$ برروی K وجود دارد، و این تابع همان تابع det تعریف شده در (۵-۱۵) است. اگر D تابع nخطی متناوبی روی $K^{n \times n}$ باشد، آنگاه به‌ازای هرماتریس Aی $n \times n$

$$D(A) = (\det A) D(I).$$

این همان قضیه‌ای است که درجستجویش بودیم، اما کمبودی در اثبات آن وجود دارد. این کمبود عبارت از اثبات این مطلب است که به‌ازای هرجایگشت مفروض σ وقتی با تعویض جفتها از $(1, 2, \cdots, n)$ به $(\sigma 1, \sigma 2, \cdots, \sigma n)$ برسیم، تعداد تعویضها یا همواره زوج است یا همواره فرد. این حکم بنیانی مربوط به ترکیبات، بدون هرگونه رجوعی به‌دترمینانها قابل اثبات است؛ با این وجود، مایلیم نشان دهیم که چگونه این واقعیت از وجود یك تابع دترمینان روی ماتریسهای $n \times n$ نتیجه می‌شود.

فرض کنیم K حلقهٔ اعداد صحیح باشد و D تابع دترمینان روی ماتریسهای $n \times n$ بر روی K. σ را جایگشتی از درجهٔ n می‌گیریم و فرض می‌کنیم از $(1, 2, \cdots, n)$ با m تعویض از جفتهای (i, j)، $i \neq j$، به $(\sigma 1, \sigma 2, \cdots, \sigma n)$ برسیم. چنانکه در (۵-۱۳) نشان دادیم

$$(-1)^m = D(\epsilon_{\sigma 1}, \cdots, \epsilon_{\sigma n})$$

یعنی، عدد $(-1)^m$ باید مقدار D روی ماتریس با سطرهای $\epsilon_{\sigma 1}, \cdots, \epsilon_{\sigma n}$ باشد. اگر

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D(\epsilon_{\sigma 1}, \cdots, \epsilon_{\sigma n}) = 1$$

آنگاه، m لزوماً زوج است و اگر

$$D(\epsilon_{\sigma 1}, \cdots, \epsilon_{\sigma n}) = -1$$

آنگاه، m حتماً فرد است.

چون فرمولی صریح برای دترمینان ماتریسهای $n \times n$ در دست هست واین فرمول حاوی جایگشتهای از درجهٔ n است، این بخش را با چند مشاهدهٔ دیگر در مورد جایگشتها به‌پایان می‌رسانیم. ابتدا، متذکر می‌شویم که دقیقاً $n! = 1 \cdot 2 \cdots n$ جایگشت ازدرجهٔ n وجود دارد. زیرا، اگر σ چنین جایگشتی باشد، n امکان برای انتخاب $\sigma 1$ وجود دارد؛ وقتی این انتخاب صورت گرفت، $(n-1)$ انتخاب برای $\sigma 2$ موجود است، سپس $(n-2)$ انتخاب برای $\sigma 3$، و الی آخر. بنا براین

$$n(n-1)(n-2)\cdots 2 \cdot 1 = n!$$

جایگشت مانند σ وجود دارد. پس،فرمول (۵-۱۵) برای $\det(A)$، این‌تابع را به‌صورت مجموعی از $n!$ جمله، یك جمله به‌ازای هر جایگشت ازدرجهٔ n، به‌دست می‌دهد. هرجملهٔ مفروض حاصل ضربی چون

$$A(1, \sigma 1) \cdots A(n, \sigma n)$$

از n درایهٔ A است، یك درایه از هر سطر و یکی از هر ستون با علامتی «+» یا «−» برحسب اینکه σ جایگشتی زوج یا جایگشتی فرد باشد.

وقتی جایگشتها به‌عنوان توابعی یك بـه‌یك از مجموعهٔ $\{1, 2, \cdots, n\}$ به‌روی خودش محسوب شوند، تعریف یك نوع ضرب برای جایگشتها میسر می‌شود.حاصل‌ضرب σ و τ بسادگی می‌تواند تابع مرکب $\sigma\tau$ با تعریف

$$(\sigma\tau)(i) = \sigma(\tau(i))$$

باشد. اگر ϵ جایگشت‌همانی، $\epsilon(i) = i$، رانشان دهد،آنگاه هر σ دارای یك معکوس σ^{-1} است که

$$\sigma\sigma^{-1} = \sigma^{-1}\sigma = \epsilon.$$

این‌مشاهدات را می‌توان با این گفته که مجموعهٔ جایگشتهای ازدرجهٔ n تحت عمل ترکیب یك گروه است خلاصه کرد. این گروه غالباً **گروه متقارن درجهٔ n** نامیده می‌شود.

ازدیدگاه حاصل ضرب جایگشتها، خاصیت بنیانی علامت هر جایگشت این‌است که

$$\operatorname{sgn}(\sigma\tau) = (\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\tau). \qquad (۵-۱۶)$$

به‌بیان دیگر، $\sigma\tau$ جایگشتی زوج است هرگاه σ و τ یا هر دو زوج باشند یا هر دو فرد، درحالی‌که $\sigma\tau$ فرد است هرگاه یکی از دوجایگشت فرد و دیگری زوج باشد. این‌مطلب

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

را می‌توان از تعریف علامت، برحسب تعویضهای متوالی جفتهای (i, j) دریافت. با این وجود، نشان دادن چگونگی حصول رابطهٔ $\operatorname{sgn}(\sigma\tau)=(\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\tau)$ از یك خاصیت بنیانی دترمینانها ممکن است آموزنده هم باشد.

گیریم K حلقهٔ اعداد صحیح و σ و τ جایگشتهایی از درجهٔ n باشند. $\epsilon_1, \cdots, \epsilon_n$ را سطرهای ماتریس همانی $n\times n$ بر روی K می‌گیریم و فرض می‌کنیم A ماتریس با سطرهای $\epsilon_{\tau 1}, \cdots, \epsilon_{\tau n}$، و B ماتریس با سطرهای $\epsilon_{\sigma 1}, \cdots, \epsilon_{\sigma n}$ باشد. iمین سطر A دقیقاً شامل یك درایهٔ غیرصفر، یعنی همان ۱ واقع در ستون τi است. از اینجا بسادگی مشاهده می‌شود که $\epsilon_{\sigma\tau i}$ همان iمین سطر ماتریس حاصل‌ضرب AB است. حال

$$\det(A)=\operatorname{sgn}\tau,\ \det(B)=\operatorname{sgn}\sigma,\ \text{و}\ \det(AB)=\operatorname{sgn}(\sigma\tau).$$

از این‌رو، بلافاصله پس از اثبات قضیهٔ زیر داریم $\operatorname{sgn}(\sigma\tau)=(\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\tau)$.

قضیهٔ ۳. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی، و A و B ماتریسهایی $n\times n$ بر روی K باشند. در این صورت

$$\det(AB)=(\det A)(\det B).$$

اثبات. B را ماتریس $n\times n$ ثابتی بر روی K می‌گیریم و به‌ازای هر ماتریس Aی $n\times n$ تعریف می‌کنیم $D(A)=\det(AB)$. اگر سطرهای A را با $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ نشان دهیم، آنگاه

$$D(\alpha_1, \cdots, \alpha_n)=\det(\alpha_1 B, \cdots, \alpha_n B).$$

در اینجا $\alpha_i B$ ماتریسی $1\times n$ را نشان می‌دهد که حاصل‌ضرب ماتریس $1\times n$ی α_j و ماتریس $n\times n$ی B است. از آنجا که

$$(c\alpha_i+\alpha_i')B=c\alpha_i B\times \alpha_i' B$$

و det تابعی n خطی است، بسادگی دیده می‌شود که D تابعی n خطی است. اگر $\alpha_i=\alpha_j$، آنگاه $\alpha_i B=\alpha_j B$، و چون det متناوب است

$$D(\alpha_1, \cdots, \alpha_n)=0.$$

از این‌رو، D نیز متناوب است. پس D یك تابع n خطی متناوب است، و بنا بر قضیهٔ ۲

$$D(A)=(\det A)D(I).$$

اما $D(I)=\det(IB)=\det B$، بنابراین

$$\det(AB)=D(A)=(\det A)(\det B). \ \square$$

حکم $\operatorname{sgn}(\sigma\tau)=(\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\tau)$، تنها یکی از چند نتیجهٔ قضیهٔ ۳ است. بعضی ازاین نتیجه‌ها را در بخش بعد ملاحظه خواهیم کرد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تمرین

۱ . اگر K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی و A ماتریسی بر روی K به‌صورت

$$A=\begin{bmatrix} 0 & a & b \\ -a & 0 & c \\ -b & -c & 0 \end{bmatrix}$$

باشند، نشان دهید $\det A=0$.

۲ . ثابت کنید دترمینان ماتریس واندرموند

$$\begin{bmatrix} 1 & a & a^2 \\ 1 & b & b^2 \\ 1 & c & c^2 \end{bmatrix}$$

برابر $(b-a)(c-a)(c-b)$ است.

۳ . شش جایگشت درجهٔ ۳ را به‌طور صریح بنویسید و مشخص کنید کدام فرد و کدام زوج است، وآنها را در ارائهٔ فرمول کامل (۵-۱۵) برای دترمینان یك ماتریس 3×3 به‌کار ببرید.

۴ . فرض کنید σ و τ جایگشتهایی از درجهٔ ۴ باشند که با $\sigma 1=2$، $\sigma 2=3$، $\sigma 3=4$، $\sigma 4=1$، $\tau 1=3$، $\tau 2=1$، $\tau 3=2$، $\tau 4=4$ تعریف شده‌اند.
(الف) σ فرد است یا زوج؟ τ فرد است یا زوج؟
(ب) $\sigma\tau$ و $\tau\sigma$ را بیابید.

۵ . اگر A ماتریس $n\times n$ معکوس‌پذیری بر روی یك هیأت باشد، نشان دهید $\det A\neq 0$.

۶ . A ماتریسی 2×2 بر روی یك هیأت است. ثابت کنید $\det(I+A)=1+\det A$ اگر و تنها اگر $\operatorname{tr}(A)=0$.

۷ . ماتریس $n\times n$ی مانند A مثلثی نامیده می‌شود، هرگاه $A_{ij}=0$ وقتی که $i>j$، یا هرگاه $A_{ij}=0$ وقتی که $i<j$. ثابت کنید که دترمینان هر ماتریس مثلثی برابر حاصل ضرب $A_{11}A_{22}\cdots A_{nn}$ از درایه‌های قطری آن است.

۸ . فرض کنید A ماتریسی 3×3 بر روی هیأت اعداد مختلط باشد. ماتریس $xI-A$ با درایه‌های چندجمله‌ای را تشکیل می‌دهیم؛ درایهٔ i,j این ماتریس چندجمله‌ای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$\delta_{ij}x - A_{ij}$ است. اگر $f = \det(xI - A)$، نشان دهید f یک چندجمله‌ای تکین درجهٔ ۳ است. اگر به‌ازای اعداد مختلط c_1، c_2، و c_3 را داشته باشیم

$$f = (x - c_1)(x - c_2)(x - c_3)$$

ثابت کنید

$$c_1 + c_2 + c_3 = \mathrm{tr}(A) \quad \text{و} \quad c_1 c_2 c_3 = \det A.$$

۹. فرض کنید n عددی صحیح مثبت و F یك هیأت باشد. اگر σ جایگشتی از درجهٔ n باشد، ثابت کنید که تابع

$$T(x_1, \cdots, x_n) = (x_{\sigma 1}, \cdots x_{\sigma n})$$

یك عملگر خطی معکوس‌پذیر روی F^n است.

۱۰. فرض کنید F یك هیأت، n عددی صحیح مثبت، و S مجموعهٔ ماتریسهای $n \times n$ بر روی F باشد. فرض کنید V فضای برداری همهٔ توابع از S در F، و W مجموعهٔ توابع n خطی متناوب روی S باشد. ثابت کنید W زیرفضایی از V است. بعد W چند است؟

۱۱. عملگر خطی T روی F^n داده شده است. تابع D_T را به‌صورت

$$D_T(\alpha_1, \cdots, \alpha_n) = \det(T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n).$$

تعریف می‌کنیم.

(الف) نشان دهید D_T یك تابع n خطی متناوب است.

(ب) اگر

$$c = \det(T\epsilon_1, \cdots, T\epsilon_n)$$

نشان دهید که به‌ازای هر n بردار داده شدهٔ α_1، $\cdots$، α_n داریم

$$\det(T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n) = c \det(\alpha_1, \cdots, \alpha_n).$$

(پ) اگر $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای F^n و A ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ باشد، نشان دهید $\det A = c$.

(ت) فکر می‌کنید چه نامی برای اسکالر c مناسب است؟

۱۲. اگر σ جایگشتی از درجهٔ n و A ماتریسی $n \times n$ بر روی هیأت F با بردارهای سطری α_1، $\cdots$، α_n باشد، فرض کنید $\sigma(A)$ ماتریس $n \times n$ با بردارهای سطری $\alpha_{\sigma 1}$، $\cdots$، $\alpha_{\sigma n}$ را نمایش دهد.

(الف) ثابت کنید $\sigma(AB) = \sigma(A)B$ و در حالت خاص $\sigma(A) = \sigma(I)A$.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) اگر T عملگر خطی تمرین ۹ باشد، ثابت‌کنید ماتریس T در پایهٔ مرتب استانده برابر $\sigma(I)$ است.

(پ) آیا $\sigma^{-1}(I)$ ماتریس $\sigma(I)$ است؟

(ت) آیا این درست است که $\sigma(A)$ با A متشابه است؟

۱۳. ثابت‌کنید تابع علامت روی جایگشتها به‌مفهوم زیر یکتاست. اگر f تابعی باشد که به‌هر جایگشت درجهٔ n یك عددصحیح راتخصیص بدهدواگر $f(\sigma\tau)=f(\sigma)f(\tau)$، آنگاه f یا متحداً ۰ است یا متحداً ۱، و یا تابع علامت است.

۴.۵. چند خاصیت دیگر دترمینان

در این بخش به‌شرح برخی از خواص مفید تابع دترمینان روی ماتریسهای $n\times n$ می‌پردازیم. شاید اولین نکته‌ای را که باید خاطرنشان کنیم، مطلب ذیل باشد. در بحث $\det A$، سطرهای A نقش ممتازی را ایفا کردند. چون تفاوتی اساسی بین سطرها و ستونها وجود ندارد، می‌توان انتظار داشت که $\det A$ تابع n خطی متناوبی از ستونهای A هم باشد. در واقع چنین است و برای اثبات آن کافی است نشان دهیم

$$\det(A^t)=\det(A) \qquad (۱۷\text{-}۵)$$

که درآن A^t نمایشگر ترانهادهٔ A است.

اگر σ جایگشتی از درجهٔ n باشد،

$$A^t(i,\sigma i)=A(\sigma i,i).$$

در این صورت بنا به‌عبارت (۵-۱۵) داریم

$$\det(A^t)=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma)A(\sigma 1,1)\cdots A(\sigma n,n).$$

وقتی که $i=\sigma^{-1}j$ داریم $A(\sigma i,i)=A(j,\sigma^{-1}j)$. از این‌رو

$$A(\sigma 1,1)\cdots A(\sigma n,n)=A(1,\sigma^{-1}1)\cdots A(n,\sigma^{-1}n).$$

چون $\sigma\sigma^{-1}$ جایگشت همانی است،

$$\operatorname{sgn}(\sigma^{-1})=\operatorname{sgn}(\sigma) \quad \text{یا} \quad (\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\sigma^{-1})=1$$

بعلاوه، چون σ روی همهٔ جایگشتهای درجهٔ n تغییر می‌کند، σ^{-1} نیز چنین تغییر می‌کند. بنابراین

$$\det(A^t)=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma^{-1})A(1,\sigma^{-1}1)\cdots A(n,\sigma^{-1}n)$$
$$=\det A$$

و (۵-۱۷) اثبات می‌شود.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

درمواردمعینی به‌محاسبهٔ دترمینانهای‌مشخصی نیازمندیم. هنگامی که این‌امرضرورت یابد، غالباً استفاده از حکم زیر مفید است. اگر B از A با افزودن مضربی از یك سطر A به سطری دیگر (یا مضربی از یك ستون به ستونی دیگر) حاصل شود، آنگاه

$$\det B = \det A. \qquad (۱۸\text{-}۵)$$

ما این حکم را در مورد سطرها اثبات می‌کنیم. فرض‌کنیم B از A با افزودن $c\alpha_j$ به α_i، بافرض $i<j$، حاصل بشود. چون det، به‌عنوان تابعی از iمین سطر، خطی است

$$\det B = \det A + c\det(\alpha_1, \cdots, \alpha_j, \cdots, \alpha_j, \cdots, \alpha_n)$$
$$= \det A.$$

حکم مفید دیگری هم به‌شرح زیر است. فرض‌کنیم ماتریسی $n\times n$ به‌صورت بلوکی

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

داده شده باشد. در اینجا A ماتریسی $r\times r$، C ماتریسی $s\times s$، B ماتریسی $r\times s$، و 0 ماتریس صفر $s\times r$ را نشان می‌دهد. در این صورت

$$\det\begin{bmatrix} A & B \\ 0 & C \end{bmatrix} = (\det A)(\det C). \qquad (۱۹\text{-}۵)$$

برای اثبات این مطلب، تعریف می‌کنیم

$$D(A, B, C) = \det\begin{bmatrix} A & B \\ 0 & C \end{bmatrix}.$$

اگر A و B را ثابت نگاهداریم، آنگاه D به‌عنوان تابعی از سطرهای C متناوب و s خطی است. از این‌رو، بنا بر قضیهٔ ۲

$$D(A, B, C) = (\det C)D(A, B, I).$$

که درآن I ماتریس همانی $s\times s$ است. با تفریق مضاربی از سطرهای I ازسطرهای B و به‌کار بردن حکم پیش از رابطهٔ (۱۸-۵)، داریم

$$D(A, B, I) = D(A, 0, I).$$

حال $D(A, 0, I)$ به‌عنوان تابعی از سطرهای A مسلماً متناوب و r خطی است. ازاین‌رو

$$D(A, 0, I) = (\det A)D(I, 0, I).$$

اما، $D(I, 0, I) = 1$، پس

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D(A, B, C) = (\det C) D(A, B, I)$$
$$= (\det C) D(A, 0, I)$$
$$= (\det C)(\det A).$$

با برهانی از همین نوع یا با استفاده از ترانهاده‌ها داریم

$$\det \begin{bmatrix} A & 0 \\ B & C \end{bmatrix} = (\det A)(\det C). \qquad (۲۰\text{-}۵)$$

مثال ۶. فرض کنیم K هیأت اعداد گویا باشد و بخواهیم دترمینان ماتریس ۴×۴

$$A = \begin{bmatrix} ۱ & -۱ & ۲ & ۳ \\ ۲ & ۲ & ۰ & ۲ \\ ۴ & ۱ & -۱ & -۱ \\ ۱ & ۲ & ۳ & ۰ \end{bmatrix}$$

را محاسبه کنیم. با تفریق مضربهای مناسب سطر ۱ از سطرهای ۲، ۳، و ۴ ماتریس

$$\begin{bmatrix} ۱ & -۱ & ۲ & ۳ \\ ۰ & ۴ & -۴ & -۴ \\ ۰ & ۵ & -۹ & -۱۳ \\ ۰ & ۳ & ۱ & -۳ \end{bmatrix}$$

را به‌دست می‌آوریم و می‌دانیم که بنا بر (۵-۱۸) این ماتریس همان دترمینان ماتریس A را دارد. اگر ۵/۴ سطر ۲ را از سطر ۳، و سپس ۳/۴ سطر ۲ را از سطر ۴ کم کنیم، داریم

$$B = \begin{bmatrix} ۱ & -۱ & ۲ & ۳ \\ ۰ & ۴ & -۴ & -۴ \\ ۰ & ۰ & -۴ & -۸ \\ ۰ & ۰ & ۴ & ۰ \end{bmatrix}$$

و بار دیگر $\det B = \det A$. از صورت بلوکی B برمی‌آید که

$$\det A = \det B = \begin{vmatrix} ۱ & -۱ \\ ۰ & ۴ \end{vmatrix} \begin{vmatrix} -۴ & -۸ \\ ۴ & ۰ \end{vmatrix} = ۴(۳۲) = ۱۲۸.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

حال فرض کنیم $n>1$ و A ماتریسی $n\times n$ بر روی K باشد. در قضیهٔ ۱ با مفروض بودن تابع دترمینان روی ماتریسهای $(n-1)\times(n-1)$ نشان دادیم که یك تابع دترمینان روی ماتریسهای $n\times n$ چگونه ساخته می‌شود. حال که یکتایی تابع دترمینان را ثابت کرده‌ایم، فرمول (۵-۴) مطلب زیر را بیان می‌کند. اگر هر نمایهٔ ستونی دلخواه j را ثابت نگاهداریم.

$$\det A=\sum_{i=1}^{n}(-1)^{i+j}A_{ij}\det A(i|j).$$

اسکالر $(-1)^{i+j}\det A(i|j)$ معمولاً **همسازهٔ** i و j ماتریس A یا همسازهٔ درایهٔ i و j ماتریس A نامیده می‌شود. در این صورت، فرمول فوق برای $\det A$ بسط $\det A$ به‌وسیلهٔ همسازه‌های ستون jم (یا گاهی بسط به‌وسیلهٔ کهادهای ستون jم) نامیده می‌شود. اگر بنویسیم

$$C_{ij}=(-1)^{i+j}\det A(i|j)$$

آنگاه از فرمول فوق برمی‌آید که به‌ازای هر j

$$\det A=\sum_{i=1}^{n}A_{ij}C_{ij}.$$

دراینجا همسازهٔ C_{ij}، $(-1)^{i+j}$ برابر دترمینان ماتریس $(n-1)\times(n-1)$ حاصل از حذف سطر iم و ستون jم ماتریس A است.

اگر $j\neq k$، آنگاه

$$\sum_{i=1}^{n}A_{ik}C_{ij}=0.$$

زیرا، اگر kمین ستون A را جایگزین jمین ستون آن بکنیم، وماتریس حاصل را B بنامیم، آنگاه B دارای دو ستون متساوی است و لذا $\det B=0$. چون $B(i|j)=A(i|j)$، داریم

$$\begin{aligned}0&=\det B\\&=\sum_{i=1}^{n}(-1)^{i+j}B_{ij}\det B(i|j)\\&=\sum_{i=1}^{n}(-1)^{i+j}A_{ik}\det A(i|j)\\&=\sum_{i=1}^{n}A_{ik}C_{ij}.\end{aligned}$$

این خواص همسازه‌ها را می‌توان به‌صورت

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\sum_{i=1}^{n} A_{ik}C_{ij} = \delta_{jk}\det A \qquad (۲۱\text{-}۵)$$

خلاصه کرد.

ماتریس $n \times n$، $\mathrm{adj}A$، که ترانهادهٔ ماتریس همسازه‌های A است، **الحاقی کلاسیک** A نامیده می‌شود. بدین نحو

$$(\mathrm{adj}A)_{ij} = C_{ji} = (-1)^{i+j}\det A(j|i). \qquad (۲۲\text{-}۵)$$

فرمول (۵-۲۱) را می‌توان در معادلهٔ ماتریسی

$$(\mathrm{adj}A)A = (\det A)I \qquad (۲۳\text{-}۵)$$

خلاصه کرد.

حال مایلیم که تساوی $A(\mathrm{adj}A) = (\det A)I$ را هم اثبات کنیم. چون $A^t(i|j) = A(j|i)^t$، داریم

$$(-1)^{i+j}\det A^t(i|j) = (-1)^{j+i}\det A(j|i)$$

که به‌طور ساده بیانگر این مطلب است که همسازهٔ i, j ماتریس A^t همان همسازهٔ j, i، A است. بنابراین

$$\mathrm{adj}(A^t) = (\mathrm{adj}A)^t. \qquad (۲۴\text{-}۵)$$

با به‌کار بستن (۵-۲۳) بر A^t، به‌دست می‌آوریم

$$(\mathrm{adj}A^t)A^t = (\det A^t)I = (\det A)I$$

و با ترانهش آن داریم

$$A(\mathrm{adj}A^t)^t = (\det A)I.$$

حال با استفاده از (۵-۲۴) به آنچه که می‌خواستیم دست می‌یابیم:

$$A(\mathrm{adj}A) = (\det A)I. \qquad (۲۵\text{-}۵)$$

نظیر موردماتریسهای بر روی هیأتها، ماتریس $n \times n$ی A بر روی K، **معکوس‌پذیر بر روی** K نامیده‌می‌شودهرگاه ماتریسی $n \times n$ چون A^{-1} با درایه‌های متعلق به Kیافت شودبه‌طوری که $AA^{-1} = A^{-1}A = I$. اگرچنین‌ماتریس معکوسی موجودباشد، یکتاست؛ زیرا، همان برهانی که درفصل ۱ به‌کار رفت نشان می‌دهدکه اگر $BA = AC = I$، آنگاه $B = C$. فرمولهای (۵-۲۳) و (۵-۲۵)، در بارهٔ معکوس‌پذیری ماتریسهای بر روی K مطالب زیر را به‌دست می‌دهند. اگرعنصر $\det A$ در K معکوس ضربی داشته باشد، آنگاه A معکوس‌پذیراست و $A^{-1} = (\det A)^{-1}\mathrm{adj}A$ یکتا معکوس A است. بعکس، بسادگی دیده‌می‌شودکه اگر A برروی K معکوس‌پذیر باشد، آنگاه $\det A$ در K معکوس‌پذیر است. زیرا، اگر $BA = I$، داریم

$$1 = \det I = \det(AB) = (\det A)(\det B).$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

حاصل آنچه که ثابت کرده‌ایم قضیهٔ زیر است.

قضیهٔ ۴. فرض کنیم A ماتریسی $n\times n$ بر روی K باشد. در این صورت A بر روی K معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر $\det A$ در K معکوس‌پذیر باشد. وقتی A معکوس‌پذیر باشد، یکتا معکوس A عبارت است از

$$A^{-1}=(\det A)^{-1}\operatorname{adj}A.$$

بخصوص، هرماتریس $n\times n$ بر روی یك هیأت، معکوس‌پذیر است اگرو تنها اگر دترمینان آن مخالف صفر باشد.

باید خاطرنشان کنیم که این معیار دترمینانی برای معکوس‌پذیری، ثابت می‌کند که هر ماتریس $n\times n$ با معکوسی چپ یا راست، معکوس‌پذیر است. این اثبات کاملاً مستقل از اثباتی است که در فصل ۱ برای ماتریسهای بر روی هیأتها ارائه کردیم. مایلیم مفهوم معکوس‌پذیری ماتریسهای با درایه‌های چندجمله‌ای را نیز خاطرنشان کنیم. اگر K حلقهٔ چندجمله‌ای $F[x]$ باشد، تنها عناصری از K که معکوس‌پذیر هستند، عبارتند از چندجمله‌ایهای اسکالری غیر صفر؛ زیرا، اگر f و g دو چندجمله‌ای با شرط $fg=1$ باشند داریم $\deg f+\deg g=0$، پس $\deg f=\deg g=0$؛ یعنی، f و g دو چندجمله‌ای اسکالری هستند. از این‌رو، هر ماتریس $n\times n$ بر روی حلقهٔ چندجمله‌ای $F[x]$، بر روی $F[x]$ معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر دترمینان آن یك چندجمله‌ای اسکالری غیر صفر باشد.

مثال ۷. فرض کنیم $K=R[x]$ حلقهٔ چندجمله‌ایهای بر روی هیأت اعداد حقیقی باشد. اگر

$$A=\begin{bmatrix} x^2+x & x+1\\ x-1 & 1\end{bmatrix} \quad \text{و} \quad B=\begin{bmatrix} x^2-1 & x+2\\ x^2-2x+3 & x\end{bmatrix}$$

آنگاه، با یك محاسبهٔ کوتاه، داریم $\det A=x+1$ و $\det B=-6$. از این‌رو، A بر روی K معکوس‌پذیر نیست، درحالی که B بر روی K معکوس‌پذیر است. توجه کنید که

$$\operatorname{adj}A=\begin{bmatrix} 1 & -x-1\\ -x+1 & x^2+x\end{bmatrix}, \quad \operatorname{adj}B=\begin{bmatrix} x & -x-2\\ -x^2+2x-3 & x^2-1\end{bmatrix},$$

$(\operatorname{adj}A)A=(x+1)I$ و $(\operatorname{adj}B)B=-6I$. بدیهی است که

$$B^{-1}=-\frac{1}{6}\begin{bmatrix} x & -x-2\\ -x^2+2x-3 & 1-x^2\end{bmatrix}.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۸. فرض کنیم K حلقهٔ اعداد صحیح باشد و

$$A=\begin{bmatrix} ۱ & ۲ \\ ۳ & ۴ \end{bmatrix}.$$

در این صورت $\det A=-۲$ و

$$\operatorname{adj} A=\begin{bmatrix} ۴ & -۲ \\ -۳ & ۱ \end{bmatrix}.$$

از این رو، A به‌عنوان یك ماتریس بر روی حلقهٔ اعداد صحیح، معکوس‌پذیر نیست؛ با این وجود، می‌توانیم A را به‌عنوان ماتریسی بر روی هیأت اعداد گویا نیزمحسوب کنیم، که در این صورت A معکوس‌پذیر است و

$$A^{-۱}=-\frac{۱}{۲}\begin{bmatrix} ۴ & -۲ \\ -۳ & ۱ \end{bmatrix}=\begin{bmatrix} -۲ & ۱ \\ \frac{۳}{۲} & \frac{۱}{۲} \end{bmatrix}.$$

در رابطه با ماتریسهای معکوس‌پذیر، مایلیم به‌ذکر حکم مقدماتی دیگری هم بپردازیم. ماتریسهای متشابه، دترمینانهای مساوی دارند؛ یعنی، اگر P برروی K معکوس‌پذیر باشد و $B=P^{-۱}AP$، آنگاه $\det B=\det A$. این مطلب واضح است، زیرا

$$\det(P^{-۱}AP)=(\det P^{-۱})(\det A)(\det P)=\det A.$$

این مشاهدهٔ ساده، این امکان را به‌وجود می‌آورد که دترمینان هر عملگر خطی روی فضایی برداری با بعد متناهی را تعریف کنیم. اگر T عملگری خطی روی V باشد، دترمینان T را دترمینان هرماتریس $n\times n$ی تعریف می‌کنیم که نمایش T در پایهٔ مرتبی از V باشد. چون همهٔ این ماتریسها متشابه هستند، دترمینانهای مساوی دارند و این تعریف بامعنی است. در این باره به‌تمرین ۱۱ بخش ۳.۵ رجوع کنید.

حال به بحث دربارهٔ **قاعدهٔ کرامر**[1] برای حل دستگاه معادلات خطی می‌پردازیم. فرض کنیم A ماتریسی $n\times n$ بر روی هیأت F باشد، و بخواهیم دستگاه معادلات خطی $AX=Y$ را به‌ازای nتایی مفروض $(y_۱,\dots,y_n)$ حل کنیم. اگر $AX=Y$، آنگاه

$$(\operatorname{adj} A)AX=(\operatorname{adj} A)Y$$

و بنابراین

$$(\det A)X=(\operatorname{adj} A)Y.$$

پس

1. Cramer

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(\det A)x_j=\sum_{i=1}^{n}(\operatorname{adj}A)_{ji}y_i$$
$$=\sum_{i=1}^{n}(-1)^{i+j}y_i\det A(i|j).$$

عبارت آخر همان دترمینان ماتریس $n\times n$ حاصل از جایگزینی Y به جای j مین ستون A است. اگر $\det A=0$، از این مطالب چیزی معلوم نمی‌شود؛ اما، اگر $\det A\neq 0$ به قاعده‌ای دست می‌یابیم که به‌قاعدهٔ کرامر مشهور است. گیریم A یك ماتریس $n\times n$ بر روی هیأت F باشد و $\det A\neq 0$. اگر $y_1,\cdots,y_n$ اسکالرهایی از F باشند، یکتا جواب $X=A^{-1}Y$ از دستگاه معادلات $AX=Y$ به‌صورت

$$x_j=\frac{\det B_j}{\det A},\quad j=1,\cdots,n$$

به‌دست می‌آید. در اینجا B_j ماتریس $n\times n$ حاصل از جایگزینی Y به‌جای j مین ستون ماتریس A است.

در خاتمهٔ این بخش، علاقه‌مندیم به‌چند توضیح که به‌اعتقاد ما به‌نمایاندن چهرهٔ واقعی دترمینان کمك می‌کنند، بپردازیم. گه‌گاه لازم است دترمینانهای مشخصی را محاسبه کنیم، و لذا جزئی از این بخش را به روشهایی که این محاسبات را آسان می‌سازند اختصاص دادیم. لکن، نقش اصلی دترمینان در این کتاب، هرچند زیبایی احکامی همچون قاعدهٔ کرامر انکارناپذیر است، نظری است. اما، قاعدهٔ کرامر عمدتاً به‌این‌علت که‌خود درگیر محاسبات بسیاری است، وسیلهٔ مؤثری برای حل دستگاههای معادلات خطی نیست. لذا باید فکر خود را بر آنچه که قاعدهٔ کرامر بیان می‌کند متمرکز سازیم تا برچگونگی محاسبه با آن. در واقع، امیدواریم که خواننده ضمن تفکر روی تمامی این فصل، تأکید بیشتری بر درك مفهوم دترمینان و چگونگی رفتار آن داشته باشد تا برچگونگی محاسبهٔ دترمینان ماتریسهای معین.

تمرین

۱. از فرمول الحاقی کلاسیك برای محاسبهٔ معکوس هر یك از ماتریسهای حقیقی 3×3 زیر استفاده کنید.

$$\begin{bmatrix}-2 & 3 & 2\\ 6 & 0 & 3\\ 4 & 1 & -1\end{bmatrix},\quad \begin{bmatrix}\cos\theta & 0 & -\sin\theta\\ 0 & 1 & 0\\ \sin\theta & 0 & \cos\theta\end{bmatrix}$$

۲. قاعدهٔ کرامر را برای حل هر یك از دستگاه معادلات خطی زیر بر روی هیأت اعداد گویا به‌کار گیرید.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(الف)
$$\begin{aligned} x+y+z&=11\\ 2x-6y-z&=0\\ 3x+4y+2z&=0 \end{aligned}$$

(ب)
$$\begin{aligned} 3x-2y&=7\\ 3y-2z&=6\\ 3z-2x&=-1 \end{aligned}$$

۳. ماتریس Aی $n\times n$ بر روی هیأت F **متقارن کج** است هرگاه $A^t=-A$. اگر A یک ماتریس $n\times n$ متقارن کج با درایه‌های مختلط باشد و n عددی فرد، ثابت کنید $\det A=0$.

۴. ماتریس Aی $n\times n$ بر روی هیأت F **متعامد** نامیده می‌شود هرگاه $AA^t=I$. اگر A متعامد باشد، نشان دهید $\det A=\pm 1$. یک ماتریس متعامد مثال بزنید که به‌ازای آن $\det A=-1$.

۵. ماتریس Aی $n\times n$ بر روی هیأت اعداد مختلط را **یکانی** خوانیم هرگاه $AA^*=I$ (A^* نمایشگر ترانهادهٔ مزدوج A است). اگر A یکانی باشد، نشان دهید که $|\det A|=1$.

۶. فرض کنید T و U دو عملگر خطی روی فضای برداری با بعد متناهی V باشند. ثابت کنید

(الف) $\det(TU)=(\det T)(\det U)$؛

(ب) T معکوس‌پذیر است اگر و تنها اگر $\det T\neq 0$.

۷. فرض کنید A ماتریسی $n\times n$ بر روی K که حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی است، باشد. فرض کنید A صورت بلوکی

$$A=\begin{bmatrix} A_1 & 0 & \cdots & 0\\ 0 & A_2 & \cdots & 0\\ \vdots & \vdots & & \vdots\\ 0 & 0 & \cdots & A_k \end{bmatrix}$$

را داشته باشد. در اینجا A_j ماتریسی $r_j\times r_j$ است. ثابت کنید

$$\det A=(\det A_1)(\det A_2)\cdots(\det A_k).$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۸ . گیریم V فضای برداری ماتریسهای $n\times n$ بر روی هیأت F باشد. فرض کنید B عنصر ثابتی از V، و T_B عملگر خطی روی V تعریف شده توسط $T_B(A)=AB-BA$ باشد. نشان دهید $\det T_B=0$.

۹ . ماتریس A ی $n\times n$، بر روی هیأتی مفروض است و $A\neq 0$. اگر r عدد صحیح مثبت دلخواهی بین ۱ و n باشد، یک **زیرماتریس** $r\times r$ از A عبارت است از ماتریس $r\times r$ حاصل از حذف $(n-r)$ سطر و $(n-r)$ ستون از A. **رتبهٔ دترمینانی** A بزرگترین عدد صحیح مثبت r است که زیرماتریسی $r\times r$ از A دارای دترمینان غیر صفر باشد. ثابت کنید رتبهٔ دترمینانی A برابر رتبهٔ سطری A ($=$ رتبهٔ ستونی A) است.

۱۰. اگر A ماتریسی $n\times n$ بر روی هیأت F باشد، ثابت کنید حداکثر n اسکالر متمایز c در F وجود دارد که $\det(cI-A)=0$.

۱۱. دو ماتریس $n\times n$، A و B بر روی هیات F داده شده‌اند. نشان دهید که اگر A معکوس‌پذیر باشد، حداکثر n اسکالر c در F وجود دارد که به‌ازای آنها ماتریس $cA+B$ معکوس‌پذیر نیست.

۱۲. اگر V فضای برداری ماتریسهای $n\times n$ بر روی F و B ماتریس $n\times n$ ثابتی بر روی F باشد، فرض کنید L_B و R_B دو عملگر خطی روی V باشند که با $L_B(A)=BA$ و $R_B(A)=AB$ تعریف می‌شوند. نشان دهید

(الف) $\det L_B=(\det B)^n$

(ب) $\det R_B=(\det B)^n$.

۱۳. فرض کنید V فضای برداری همهٔ ماتریسهای $n\times n$ بر روی هیأت اعداد مختلط و B ماتریس $n\times n$ ثابتی بر روی C باشد. عملگر خطی M_B روی V را توسط $M_B(A)=BAB^*$، که در آن $B^*=\overline{B^t}$، تعریف می‌کنیم. نشان دهید

$$\det M_B=|\det B|^{2n}.$$

حال فرض کنید H مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای هرمیتی در V باشد؛ A هرمیتی است هرگاه $A=A^*$. در این صورت H فضایی برداری بر روی هیأت اعداد حقیقی است. نشان دهید تابع T_B تعریف شده توسط $T_B(A)=BAB^*$ عملگری خطی روی فضای برداری حقیقی H است، وسپس نشان دهید $\det T_B=|\det B|^{2n}$. (راهنمایی: در محاسبهٔ $\det T_B$، نشان دهید V دارای پایه‌ای متشکل ازماتریسهای هرمیتی است، و سپس نشان دهید $\det T_B=\det M_B$.)

۱۴. فرض کنید A، B، C، و D ماتریسهای $n\times n$ جابجا شونده‌ای بر روی هیأت F

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشند. نشان دهید دترمینان ماتریس $2n \times 2n$

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

برابر $\det(AD-BC)$ است.

۵.۵. مدول

اگر K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی باشد، هر مدول بر روی K دستگاهی جبری است که مانندفضای برداری عمل می‌کند ودرآن K نقش هیأت اسکالرها را برعهده دارد. به‌طور دقیق، گوییم V یك **مدول بر روی** K (یا یك K-**مدول**) است، هرگاه

۱. عملی به‌نام جمع: $(\alpha, \beta) \to \alpha+\beta$ روی V یافت شود به‌طوری‌که تحت آن V گروهی جابجایی باشد

۲. عملی به‌نام ضرب: $(c, \alpha) \to c\alpha$ ازعناصر α در V و c در K موجودباشدکه

$$(c_1+c_2)\alpha = c_1\alpha + c_2\alpha$$
$$c(\alpha_1+\alpha_2) = c\alpha_1 + c\alpha_2$$
$$(c_1c_2)\alpha = c_1(c_2\alpha)$$
$$1\alpha = \alpha.$$

برای منظور ما، مهمترین K-مدولها، مدولهای nتایی K^n هستند، هرچندمدولهای ماتریسی $K^{n\times n}$ نیز مهم‌اند. اگر V مدول دلخواهی باشد، عیناً به‌همان نحوکه در مورد فضای برداری عمل کردیم می‌توانیم ازترکیبات خطی، وابستگی خطی، و استقلال خطی صحبت کنیم. باید مواظب باشیم نتایجی از فضاهای برداری را که به‌عمل تقسیم بر اسکالرهای غیرصفروابسته‌اند، یعنی اعمالی که به‌هیأت مربوط‌اند و ممکن است حلقهٔ K فاقدآنها باشد، در مورد V به کار نبندیم. مثلاً، اگر $\alpha_1, \ldots, \alpha_k$ وابستهٔ خطی باشند، نمی‌توانیم نتیجه بگیریم که یکی از α_iها ترکیبی خطی از بقیهٔ آنهاست. این مطلب یافتن پایه در مدول را مشکل‌تر می‌سازد.

یك **پایه** برای مدول V زیرمجموعه‌ای مستقل خطی است که مدول را پدیدمی‌آورد (یا تولید می‌کند). این همان تعریفی است که در مورد فضای برداری هم ارائه‌کردیم. خاصیت مهم پایه‌ای چون $\mathcal{B}$ این است که هر عنصر V را می‌توان به طور یکتا به صورت ترکیبی خطی از(تعدادی متناهی از) عناصر $\mathcal{B}$ بیان‌کرد. اگردر ریاضیات اصل انتخاب (ر. ك. پیوست) پذیرفته شود، می‌توان نشان دادکه هر فضای برداری دارای‌پایه است. خواننده بخوبی آگاه است که در هر فضای برداری دلخواهی که توسط تعدادی متناهی بردار پدیدآید، پایه هم وجود دارد. اما، برای مدول وضعیت چنین نیست. از

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

این‌رو، برای مدولهایی که پایه دارند، و نیز برای مدولهایی که توسط تعدادی متناهی عنصر پدید می‌آیند، نیاز به‌نامهای خاصی داریم.

تعریف. K-مدول V، یك **مدول آزاد** نامیده می‌شود، هرگاه دارای پایه باشد. اگر V دارای پایه‌ای متناهی شامل n عنصر باشد، آنگاه V یك K-**مدول آزاد با n مولد** نامیده می‌شود.

تعریف. مدول V **به‌طور متناهی تولید می‌شود** هرگاه شامل زیر مجموعه‌ای متناهی باشد که V را پدید آورد. **رتبهٔ** مدولی که به طور متناهی تولید بشود کوچکترین عدد صحیح مثبت k است که V توسط k عنصر پدید آید.

تکرار می‌کنیم که ممکن است مدولی به‌طور متناهی تولید بشود، بدون آنکه پایه‌ای متناهی داشته باشد. اگر V، K-مدول آزادی با n مولد باشد، آنگاه V با مدول K^n یکریخت است. اگر $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ پایه‌ای برای V باشد، یك یکریختی که بردار $c_1\beta_1+\cdots+c_n\beta_n$ را به روی nتایی $(c_1, \cdots, c_n)$ از K^n بفرستد، وجود دارد. فوراً دیده نمی‌شود که مدول V نمی‌تواند مدولی آزاد با k مولد با شرط $k\neq n$ باشد. به بیان دیگر، واضح نیست که تعداد عناصر هر دو پایهٔ دلخواه V باید لزوماً مساوی باشند. اثبات این حقیقت بر اساس کاربرد جالبی از دترمینانهاست.

قضیهٔ ۵. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی باشد. اگر V یك K-مدول آزاد با n مولد باشد، آنگاه رتبهٔ V برابر n است.

اثبات. می‌خواهیم ثابت کنیم که V نمی‌تواند توسط تعدادی کمتر از n عنصر از خودش پدید آید. چون V با K^n یکریخت است، باید نشان دهیم که اگر $m<n$، مدول K^n توسط nتاییهای $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ پدید نمی‌آید. ماتریس A با سطرهای $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ را درنظر می‌گیریم. فرض می‌کنیم هر یك از بردارهای $\epsilon_1, \cdots, \epsilon_n$ از پایهٔ استانده ترکیبی خطی از $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ باشد. در این صورت ماتریسی چون P در $K^{n\times m}$ وجود دارد که

$$PA=I.$$

در اینجا I ماتریس همانی $n\times n$ است. گیریم $\tilde{A}$ ماتریس $n\times n$ حاصل ازافزودن $n-m$ سطر ۰ درزیرسطرهای A باشد و $\tilde{P}$ ماتریس $n\times n$ دلخواهی که ستونهای P را به‌عنوان n ستون اول خود دارد. در این صورت

$$\tilde{P}\tilde{A}=I.$$

بنابراین، $\det \tilde{A}\neq 0$. اما چون $m<n$ درایه‌های اقلاً یك سطر $\tilde{A}$ همه صفرند. این تناقض نشان می‌دهد که $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ مدول K^n را پدید نمی‌آورند. □

توجه به این نکته مهم است که قضیهٔ ۵ یکتایی بعد هر فضای برداری (با بعدمتناهی)

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

را ثابت می‌کند. این اثبات که بر وجود تابع دترمینان استوار است با اثباتی که در فصل ۲ عرضه کردیم کاملاً متفاوت است. از قضیهٔ ۵ بر می‌آید که «مدول آزاد از رتبهٔ n» با «مدول آزاد با n مولد» یکی است.

اگر V مدولی بر روی K باشد، **مدول دوگان** V^* متشکل است از همهٔ توابع خطی f از V در K. اگر V مدول آزادی از رتبهٔ n باشد، آنگاه V^* نیز مدولی آزاد از رتبهٔ n است. اثبات این مطلب عیناً همان اثبات درمورد فضاهای برداری است. اگر $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد، **پایهٔ دوگان** وابسته‌ای چون $\{f_1, \cdots, f_n\}$ برای مدول V^* وجود دارد. تابع f_i به‌هر α از V، iمین مختصش نسبت به $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ را تخصیص می‌دهد:

$$\alpha = f_1(\alpha)\beta_1 + \cdots + f_n(\alpha)\beta_n$$

اگر f تابعی خطی روی V باشد، آنگاه

$$f = f(\beta_1)f_1 + \cdots + f(\beta_n)f_n.$$

۶.۵. تابع چند خطی

هدف این بخش بیان بحث دترمینان درقالبی است که به‌اعتقاد ما چهرهٔ واقعی دترمینان را می‌نمایاند. برای این منظور، فرمهای چند خطی متناوب روی مدولها را مورد بحث قرار می‌دهیم. این فرمها تعمیم طبیعی دترمینان، آن طور که ما آن را عرضه کردیم، هستند. خواننده‌ای هم که شرح مختصر مدولها در بخش ۵.۵ را نخوانده باشد (یا مایل نباشد که بخواند) نیز می‌تواند این بخش را با بهره‌وری مطالعه کند مشروط براین که «فضای برداری بر روی F با بعد n» را همواره به‌جای «مدول آزاد بر روی K از رتبهٔ n» منظور کند.

فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصرهمانی و V مدولی بر روی K باشد. اگر r عدد صحیح مثبتی باشد، تابع L از $V^r = V \times V \times \cdots \times V$ در K **چند خطی** نامیده می‌شود، هرگاه $L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)$ به‌عنوان تابعی از هر α_i، وقتی α_jهای دیگر ثابت نگه داشته شوند، خطی باشد؛ یعنی، هرگاه به‌ازای هر i

$$L(\alpha_1, \cdots, c\alpha_i + \beta_i, \cdots, \alpha_r) = cL(\alpha_1, \cdots, \alpha_i, \cdots, \alpha_r) + L(\alpha_1, \cdots, \beta_i, \cdots, \alpha_r).$$

یك تابع چند خطی روی V^r یك **فرم r خطی** روی V، یا یك **فرم چند خطی از درجهٔ r** روی V نیز نامیده می‌شود. به‌چنین تابعی گاهی یك **rـ تانسور** روی V نیز گفته می‌شود. دستهٔ همهٔ توابع چند خطی روی V^r با $M^r(V)$ نشان داده می‌شود. اگر L و M در $M^r(V)$ باشند، آنگاه مجموع $L+M$، که به‌این صورت تعریف می‌شود:

$$(L+M)(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) + M(\alpha_1, \cdots, \alpha_r),$$

نیز چند خطی است؛ و اگر c عنصری از K باشد، حاصل ضرب cL، که به‌این صورت

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تعریف می‌شود:

$$(cL)(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = cL(\alpha_1, \cdots, \alpha_r),$$

نیز چندخطی است. بنابراین، $M^r(V)$ یك K-مدول (زیرمدولی ازمدول همهٔ توابع از V^r در K) است.

اگر $r=1$، داریم $M^1(V)=V^*$ که همان مدول دوگان توابع خطی روی V است. از توابع خطی نیز می‌توان برای ساختن مثالهایی از فرمهای چندخطی از مراتب بالاتر استفاده کرد. اگر f_1، ...، f_r توابعی خطی روی V باشند، تعریف می‌کنیم

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = f_1(\alpha_1) f_2(\alpha_2) \cdots f_r(\alpha_r).$$

واضح است که L فرمی rخطی روی V است.

مثال ۹. اگر V مدول باشد، یك فرم ۲خطی روی V معمولاً یك **فرم دوخطی** روی V نامیده می‌شود. فرض کنیم A ماتریسی $n \times n$ با درایه‌های متعلق به K باشد. در این‌صورت

$$L(X, Y) = Y^t A X$$

فرم دوخطی L را روی مدول $K^{n \times 1}$ تعریف می‌کند. به‌طور مشابه

$$M(\alpha, \beta) = \alpha A \beta^t$$

فرم دوخطی M را روی K^n تعریف می‌کند.

مثال ۱۰. تابع دترمینان به‌هرماتریس $n \times n$ی A عنصر $\det A$ از K را مربوط می‌سازد. اگر $\det A$ به‌عنوان تابعی ازسطرهای A درنظر گرفته شود:

$$\det A = D(\alpha_1, \cdots, \alpha_n),$$

آنگاه Dفرمی nخطی روی K^n است.

مثال ۱۱. به‌دست‌آوردن عبارتی جبری برای فرم rخطی نوعی، روی مدول K^n آسان است. اگر α_1، ...، α_r بردارهایی از V و A ماتریسی $r \times n$ با سطرهای α_1، ...، α_r باشد، آنگاه به‌ازای هرتابع L از $M^r(K^n)$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = L\left(\sum_{j=1}^{n} A_{1j}\epsilon_j, \alpha_2, \cdots, \alpha_r\right)$$

$$= \sum_{j=1}^{n} A_{1j} L(\epsilon_j, \alpha_2, \cdots, \alpha_r)$$

$$= \sum_{j=1}^{n} A_{1j} L\left(\epsilon_j, \sum_{k=1}^{n} A_{2k}\epsilon_k, \cdots, \alpha_r\right)$$

$$= \sum_{j=1}^{n}\sum_{k=1}^{n} A_{1j}A_{2k} L(\epsilon_j, \epsilon_k, \alpha_3, \cdots, \alpha_r)$$

$$= \sum_{j,k=1}^{n} A_{1j}A_{2k} L(\epsilon_j, \epsilon_k, \alpha_3, \cdots, \alpha_r).$$

اگر به‌جای α_3، $\cdots$، α_r به‌نوبت برابرهایشان برحسب ترکیبات خطی بردارهای پایهٔ استانده را قراردهیم و $A(i, j)$ را به‌جای A_{ij} بنویسیم، فرمول زیر به‌دست می‌آید:

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = \sum_{j_1, \cdots, j_r = 1}^{n} A(1, j_1) \cdots A(r, j_r) L(\epsilon_{j_1}, \cdots, \epsilon_{j_r}). \qquad (۲۶\text{-}۵)$$

در (۵-۲۶) به‌ازای هر rتایی مانند $J = (j_1, \cdots, j_r)$ از اعداد صحیح مثبت بین ۱ و n، یك جمله وجود دارد. تعداد این نوع rتایی‌ها برابر n^r است. پس، L کاملاً توسط (۵-۲۶) و مقادیرخاص:

$$c_J = L(\epsilon_{j_1}, \cdots, \epsilon_{j_r})$$

تخصیص یافته به n^r عنصر $(\epsilon_{j_1}, \cdots, \epsilon_{j_r})$ تعیین می‌شود. همچنین بآسانی دیده می‌شود که اگر به‌ازای هر rتایی مانند J عنصری چون c_J از K را انتخاب کنیم، آنگاه

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = \sum_J A(1, j_1) \cdots A(r, j_r) c_J \qquad (۲۷\text{-}۵)$$

فرمی rخطی روی K^n تعریف می‌کند.

فرض کنیم L تابعی چندخطی روی V^r باشد و M تابعی چند خطی روی V^s. تابع $L \otimes M$ روی V^{r+s} را با

$$(L \otimes M)(\alpha_1, \cdots, \alpha_{r+s}) = L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) M(\alpha_{r+1}, \cdots, \alpha_{r+s}) \qquad (۲۸\text{-}۵)$$

تعریف می‌کنیم. اگر تصورمان از V^{r+s} همان $V^r \times V^s$ باشد، آنگاه به‌ازای α در V^r و β در V^s

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(L\otimes M)(\alpha, \beta)=L(\alpha)M(\beta).$$

واضح است که $L\otimes M$ روی V^{r+s} چندخطی است. تابع $L\otimes M$ **ضرب تانسوری** L و M نامیده می‌شود. ضرب تانسوری جابجایی نیست. درواقع، $M\otimes L\neq L\otimes M$ مگر آنکه $L=0$ یا $M=0$؛ با این وجود، ضرب تانسوری به‌طور مطلوبی با اعمال مدولی در M^r و M^s مربوط است.

لم. فرض کنیم L و L_1 فرمهایی rخطی روی V، M و M_1 فرمهایی s خطی روی V، و c عنصری از K باشد.

(الف) $(cL+L_1)\otimes M=c(L\otimes M)+L_1\otimes M$

(ب) $L\otimes(cM+M_1)=c(L\otimes M)+L\otimes M_1$.

اثبات. تمرین.

ضرب تانسوری شرکت‌پذیراست؛ یعنی، اگر L، M، و N (بترتیب) فرمهایی r، s، و tخطی روی V باشند، آنگاه

$$(L\otimes M)\otimes N=L\otimes(M\otimes N).$$

این مطلب نتیجه‌ای آنی از این واقعیت است که عمل ضرب در K شرکت‌پذیر است. بنابراین، اگر L_1، L_2، ...، L_k توابعی چندخطی روی V^{r_1}، ...، V^{r_k} باشند، آنگاه ضرب تانسوری

$$L=L_1\otimes \cdots \otimes L_k$$

به‌عنوان تابعی چندخطی روی V^r که در آن $r=r_1+\cdots+r_k$، بدون ابهام تعریف می‌شود. قبلاً حالت خاصی از این را ذکر کردیم. اگر f_1، ...، f_r توابعی خطی‌روی V باشند، آنگاه ضرب تانسوری

$$L=f_1\otimes \cdots \otimes f_r$$

توسط

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)=f_1(\alpha_1)\cdots f_r(\alpha_r)$$

تعریف می‌شود.

قضیهٔ ۶. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی باشد. اگر V یك K-مدول‌آزاد از رتبهٔ n باشد، آنگاه $M^r(V)$ یك K-مدول آزاد از رتبهٔ n^r است؛ درواقع، اگر $\{f_1, \cdots, f_n\}$ پایه‌ای برای مدول دوگان V^* باشد، آنگاه n^r ضرب تانسوری

$$f_{j_1}\otimes \cdots \otimes f_{j_r}, \quad 1\leqslant j_1\leqslant n, \cdots, 1\leqslant j_r\leqslant n$$

پایه‌ای برای $M^r(V)$ تشکیل می‌دهند.

اثبات. فرض کنیم $\{f_1, \cdots, f_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V^* باشد که دوگان پایهٔ

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ از V است. به‌ازای هر بردار α از V، داریم

$$\alpha = f_1(\alpha)\beta_1 + \cdots + f_n(\alpha)\beta_n.$$

اکنون به‌محاسبه‌ای نظیر آنچه درمثال ۱۱ انجام شد می‌پردازیم. اگر L فرمی rخطی روی V و $\alpha_1, \cdots, \alpha_r$ عناصری از V باشند، آنگاه بنابر (۵-۲۶)

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = \sum_{j_1, \cdots, j_r} f_{j_1}(\alpha_1) \cdots f_{j_r}(\alpha_r) L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r}).$$

به‌بیان دیگر،

$$L = \sum_{j_1, \cdots, j_r} L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r}) f_{j_1} \otimes \cdots \otimes f_{j_r}. \qquad (۵-۲۹)$$

این رابطه نشان می‌دهد که n^r ضرب تانسوری

$$E_J = f_{j_1} \otimes \cdots \otimes f_{j_r} \qquad (۵-۳۰)$$

که با rتاییهای $J = (j_1, \cdots, j_r)$ معین می‌شوند مدول $M^r(V)$ را پدید می‌آورند. بنابه‌دلیل زیر، r فرمهای مختلف E_J مستقل هستند. فرض‌کنیم به‌ازای هر J، عنصری‌چون c_J در K وجود داشته باشد و تابع چندخطی

$$L = \sum_J c_J E_J \qquad (۵-۳۱)$$

را تشکیل داده باشیم. توجه‌کنید که اگر $I = (i_1, \cdots, i_r)$، آنگاه

$$E_J(\beta_{i_1}, \cdots, \beta_{i_r}) = \begin{cases} 0, & I \neq J \\ 1, & I = J. \end{cases}$$

بنابراین از (۵-۳۱) مشاهده می‌شود که

$$c_I = L(\beta_{i_1}, \cdots, \beta_{i_r}). \qquad (۵-۳۲)$$

بخصوص، اگر $L = 0$، آنگاه به‌ازای هر rتایی I، $c_I = 0$. □

تعریف. فرض کنیم L فرمی rخطی روی K-مدول V باشد. گوییم L **متناوب** است، درصورتی که وقتی $\alpha_i = \alpha_j$، به‌ازای $i \neq j$، آنگاه $L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = 0$.

اگر L تابع چندخطی‌متناوبی روی V^r باشد، آنگاه

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_i, \cdots, \alpha_j, \cdots, \alpha_r) = -L(\alpha_1, \cdots, \alpha_j, \cdots, \alpha_i, \cdots, \alpha_r).$$

به‌بیان دیگر، اگرجای دوبردار (با نمایه‌های مختلف) را در rتایی $(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)$ تعویض‌کنیم، مقدار L تغییر علامت می‌دهد. چون هرجایگشت σ حاصل‌ضربی از ترانهشهاست، می‌بینیم که $L(\alpha_{\sigma 1}, \cdots, \alpha_{\sigma r}) = (\operatorname{sgn} \sigma) L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دستهٔ همهٔ فرمهای rخطی متناوب روی V را با $\Lambda^r(V)$ نشان می‌دهیم. باید روشن باشد که $\Lambda^r(V)$ زیرمدولی از $M^r(V)$ است.

مثال ۱۲. قبلاً در این فصل نشان دادیم که روی مدول K^n، دقیقاً یك فرم nخطی متناوب D باخاصیت $D(\epsilon_1, \cdots, \epsilon_n)=1$ وجود دارد. همچنین درقضیهٔ ۲ نشان دادیم که اگر L فرم دلخواهی از $\Lambda^n(K^n)$ باشد، آنگاه

$$L=L(\epsilon_1, \cdots, \epsilon_n)D.$$

به‌عبارت دیگر، $\Lambda^n(K^n)$، K-مدولی آزاد از رتبهٔ ۱ است. گذشته از این، فرمول صریح (۵-۱۵) را برای D به‌دست آوردیم. برحسب نمادی که جدیداً به‌کار می‌بریم، این‌فرمول را می‌توان به‌صورت

$$D=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma)f_{\sigma 1}\otimes \cdots \otimes f_{\sigma n} \qquad (۵\text{-}۳۳)$$

هم نوشت. دراینجا f_1، $\cdots$، f_n توابع مختصی استانده روی K^n هستند ومجموع بر روی $n!$ جایگشت مختلف σ ازمجموعهٔ $\{1, \cdots, n\}$ گسترش دارد. اگر دترمینان ماتریس A را به‌صورت

$$\det A=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma)A(\sigma 1, 1) \cdots A(\sigma n, n)$$

بنویسیم، آنگاه عبارت متفاوتی برای D به‌دست می‌آوریم:

$$D(\alpha_1, \cdots, \alpha_n)=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma)f_1(\alpha_{\sigma 1}) \cdots f_n(\alpha_{\sigma n}) \qquad (۵\text{-}۳۴)$$

$$=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma)L(\alpha_{\sigma 1}, \cdots, \alpha_{\sigma n})$$

که درآن $L=f_1\otimes \cdots \otimes f_n$.

یك روش عمومی برای مربوط ساختن فرمی متناوب به‌فرمی چندخطی وجوددارد. اگر L فرمی rخطی روی مدول V باشد و σ جایگشتی از $\{1, \cdots, r\}$، با تعریف

$$L_\sigma(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)=L(\alpha_{\sigma 1}, \cdots, \alpha_{\sigma r})$$

تابع rخطی دیگر L_σ به‌دست می‌آید. اگر برحسب اتفاق L متناوب باشد، آنگاه $L_\sigma=(\operatorname{sgn}\sigma)L$. اکنون، به‌ازای هر L از $M^r(V)$ تابع $\pi_r L$ از $M^r(V)$ را بنابر

$$\pi_r L=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma)L_\sigma \qquad (۵\text{-}۳۵)$$

تعریف می‌کنیم، بدین معنی که

$$(\pi_r L)(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)=\sum_{\sigma}(\operatorname{sgn}\sigma)L(\alpha_{\sigma 1}, \cdots, \alpha_{\sigma r}). \qquad (۵\text{-}۳۶)$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

لم ۶. π_r تبدیلی خطی از $M^r(V)$ در $\Lambda^r(V)$ است. اگر L در $\Lambda^r(V)$ باشد، آنگاه $\pi_r L = r!L$.

اثبات. فرض کنیم τ جایگشت دلخواهی از $\{1, \cdots, r\}$ باشد. دراین‌صورت

$$(\pi_r L)(\alpha_{\tau 1}, \cdots, \alpha_{\tau r}) = \sum_\sigma (\operatorname{sgn}\sigma) L(\alpha_{\tau\sigma 1}, \cdots, \alpha_{\tau\sigma r})$$
$$= (\operatorname{sgn}\tau)\sum_\sigma (\operatorname{sgn}\tau\sigma) L(\alpha_{\tau\sigma 1}, \cdots, \alpha_{\tau\sigma r}).$$

اگر σ همهٔ جایگشتهای $\{1, \cdots, r\}$ را (یکبار) احراز کند، $\tau\sigma$ نیز چنین می‌کند. بنابراین،

$$(\pi_r L)(\alpha_{\tau 1}, \cdots, \alpha_{\tau r}) = (\operatorname{sgn}\tau)(\pi_r L)(\alpha_1, \cdots, \alpha_r),$$

ولذا، $\pi_r L$ فرمی متناوب است.

اگر L در $\Lambda^r(V)$ باشد، آنگاه به‌ازای هر σ داریم

$$L(\alpha_{\sigma 1}, \cdots, \alpha_{\sigma r}) = (\operatorname{sgn}\sigma) L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r);$$

از این‌رو، $\pi_r L = r!L$. □

در (۵-۳۳) نشان دادیم که تابع دترمینان D از $\Lambda^n(K^n)$ عبارت است از

$$D = \pi_n(f_1 \otimes \cdots \otimes f_n).$$

دراینجا $f_1, \cdots, f_n$ توابع مختصی استانده روی K^n هستند. دربارهٔ آخرین لم، نکتهٔ مهمی هست که باید آن را متذکرشویم. اگر K هیأتی با سرشت‌نمای صفر و $r!$ در K معکوس‌پذیر باشد، آنگاه π فضای $M^r(V)$ را به‌روی $\Lambda^r(V)$ می‌نگارد. در واقع، دراین حالت به‌کاربردن نگاشت $\pi_1 = (1/r!)\pi$ به‌جای π ازیك دیدگاه، طبیعی‌تر است، زیرا π_1 نگاشتی تصویری از $M^r(V)$ به‌روی $\Lambda^r(V)$ است؛ یعنی، نگاشتی است خطی از $M^r(V)$ به‌روی $\Lambda^r(V)$ با این خاصیت که $\pi_1(L) = L$ اگروتنها اگر L در $\Lambda^r(V)$ باشد.

قضیهٔ ۷. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصرهمانی و V، K-مدول آزادی از رتبهٔ n باشد. اگر $r > n$، آنگاه $\Lambda^r(V) = \{0\}$. اگر $1 \leqslant r \leqslant n$، آنگاه $\Lambda^r(V)$، K-مدول آزادی از رتبهٔ $\binom{n}{r}$ است.

اثبات. فرض کنیم $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V با پایهٔ دوگان $\{f_1, \cdots, f_n\}$ باشد. اگر L در $M^r(V)$ باشد، داریم

$$L = \sum_J L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r}) f_{j_1} \otimes \cdots \otimes f_{j_r} \qquad (۵\text{-}۳۷)$$

که در آن مجموع به‌ازای همهٔ rتاییهای $J = (j_1, \cdots, j_r)$ از اعداد صحیح بین ۱ و n محاسبه می‌شود. اگر L متناوب و دوتا از نمایه‌های j_i مساوی باشند، آنگاه

$$L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r}) = 0.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر $r > n$، آنگاه در هر rتایی مانند J عددی صحیح باید تکرار بشود. از این‌رو، اگر $r > n$ آنگاه $\Lambda^r(V) = \{0\}$.

حال فرض می‌کنیم $1 \leqslant r \leqslant n$. اگر L در $\Lambda^r(V)$ باشد، مجموع در (۵-۳۷) لازم است تنها به‌ازای آن rتاییهای J محاسبه شود که به‌ازای آنها $j_1, \cdots, j_r$ متمایز هستند؛ زیرا همهٔ جملات دیگر ۰ می‌باشند. هر rتایی از اعداد صحیح متمایز بین ۱ و n جایگشتی از یك r تایی $J = (j_1, \cdots, j_r)$، است که $j_1 < \cdots < j_r$. این نوع خاص از rتاییها یك r-بُر از $\{1, \cdots, n\}$ نامیده می‌شود. تعداد چنین برهایی

$$\binom{n}{r} = \frac{n!}{r!(n-r)!}$$

است.

r-بر ثابت J را درنظر می‌گیریم. فرض کنیم L_J مجموع همهٔ جملاتی از (۵-۳۷) باشد که با جایگشتهای بر J متناظر هستند. اگر σ جایگشتی از $\{1, \cdots, r\}$ باشد، آنگاه

$$L(\beta_{j_{\sigma_1}}, \cdots, \beta_{j_{\sigma_r}}) = (\operatorname{sgn} \sigma) L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r}).$$

پس

$$L_J = L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r}) D_J \qquad (۵-۳۸)$$

که در آن

$$D_J = \sum_{\sigma} (\operatorname{sgn} \sigma) f_{j_{\sigma_1}} \otimes \cdots \otimes f_{j_{\sigma_r}} \qquad (۵-۳۹)$$
$$= \pi_r(f_{j_1} \otimes \cdots \otimes f_{j_r}).$$

از (۵-۳۹) درمی‌یابیم که همهٔ D_Jها متناوب هستند و به‌ازای هر L در $\Lambda^r(V)$

$$L = \sum_{J \text{ برهای}} L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r}) D_J. \qquad (۵-۴۰)$$

ادعا این است که $\binom{n}{r}$ فرم D_J پایه‌ای برای $\Lambda^r(V)$ تشکیل می‌دهند. قبلاً دیده‌ایم که اینها $\Lambda^r(V)$ را پدید می‌آورند. بآسانی دیده می‌شود که این فرمها مستقل خطی هم‌هستند؛ زیرا، اگر برهای $I = (i_1, \cdots, i_r)$ و $J = (j_1, \cdots, j_r)$ داده شده باشند، آنگاه

$$D_J(\beta_{i_1}, \cdots, \beta_{i_r}) = \begin{cases} 1, & I = J \\ 0, & I \neq J \end{cases}. \qquad (۵-۴۱)$$

حال فرض کنیم به‌ازای هر بر، اسکالری چون c_J داشته باشیم و

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$L=\sum_J c_J D_J$$

را تعریف کنیم. از (۵-۴۰) و (۵-۴۱) نتیجه می گیریم

$$c_I=L(\beta_{i_1},\ \cdots,\ \beta_{i_r}).$$

بخصوص، اگر $L=0$، آنگاه به‌ازای هر برا I داریم $c_I=0$. □

نتیجه. اگر V، K-مدول آزادی از رتبهٔ n باشد، آنگاه $\Lambda^n(V)$، K-مدولی آزاد از رتبهٔ ۱ است. اگر T عملگری خطی V باشد، عنصر یکتایی چون c در K یافت می‌شود که به‌ازای هرفرم nخطی متناوب L روی V

$$L(T\alpha_1,\ \cdots,\ T\alpha_n)=cL(\alpha_1,\ \cdots,\ \alpha_n).$$

اثبات. اگر L در $\Lambda^n(V)$ باشد، آنگاه بوضوح ضابطهٔ

$$L_T(\alpha_1,\ \cdots,\ \alpha_n)=L(T\alpha_1,\ \cdots,\ T\alpha_n)$$

فرم nخطی متناوب L_T راتعریف می‌کند. فرض کنیم M مولدی برای $\Lambda^n(V)$، که مدولی از رتبهٔ یك است، باشد. هر L در $\Lambda^n(V)$، به‌طور یکتا به‌صورت $L=aM$، به‌ازای یك a در K، قابل بیان است. بویژه، به‌ازای c معینی $M_T=cM$. برای $L=aM$ داریم

$$\begin{aligned}L_T&=(aM)_T\\&=aM_T\\&=a(cM)\\&=c(aM)\\&=cL.\ \square\end{aligned}$$

طبیعی است که عنصر c در نتیجهٔ اخیر را **دترمینان** T بنامیم. در حالت $r=n$ (وقتی که تنها یك بـر $J=(1,\ \cdots,\ n)$ وجود دارد) از (۵-۳۹) نتیجه می‌شود که دترمینان T برابر دترمینان ماتریسی است که T را در هرپایهٔ مرتب $\{\beta_1,\ \cdots,\ \beta_n\}$ نمایش دهد. ببینیم چرا. درایهٔ $i,\ j$ این ماتریس نمایش برابراست با

$$A_{ij}=f_j(T\beta_i),$$

و لذا

$$\begin{aligned}D_J(T\beta_1,\ \cdots,\ T\beta_n)&=\sum_\sigma(\operatorname{sgn}\sigma)A(1,\ \sigma 1)\ \cdots\ A(n,\ \sigma n)\\&=\det A.\end{aligned}$$

از طرف دیگر،

$$\begin{aligned}D_J(T\beta_1,\ \cdots,\ T\beta_n)&=(\det T)D_J(\beta_1,\ \cdots,\ \beta_n)\\&=\det T.\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اهمیت این تذکرها دراین است که باکمك قضیهٔ ۷ ونتیجهٔ آن، تعریفی بـرای دترمینان عملگرهای خطی به‌دست می‌آوریم کـه بستگی به‌شناخت دترمینان ماتریسها ندارد. سپس می‌توانیم دترمینان ماتریسها را برحسب دترمینان عملگرها، به‌جـای عکس ایـن طریق، تعریف کنیم.

حال می‌خواهیم قـدری بیشتر درمورد فرمهای rخطی متناوب خـاص D_J، که در (۵-۳۹) آنها را به‌پایهٔ $\{f_1, \cdots, f_n\}$ برای V^* مربوط ساختیم، گفتگـو کنیم. درك این نکته مهم است که $D_J(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)$ دترمینان ماتریس $r \times r$ معینی است. اگر

$$A_{ij} = f_j(\alpha_i), \qquad 1 \leqslant i \leqslant r, \qquad 1 \leqslant j \leqslant n$$

یعنی، اگر

$$\alpha_i = A_{i1}\beta_1 + \cdots + A_{in}\beta_n, \qquad 1 \leqslant i \leqslant r$$

و J بر rتایی $(j_1, \cdots, j_r)$ باشد، آنگاه

$$D_J(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = \sum_{\sigma} (\operatorname{sgn} \sigma) A(1, j_{\sigma 1}) \cdots A(r, j_{\sigma r}) \qquad (۵\text{-}۴۲)$$

$$= \det \begin{bmatrix} A(1, j_1) & \cdots & A(1, j_r) \\ A(r, j_1) & \cdots & A(r, j_r) \end{bmatrix}.$$

پس، $D_J(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)$ بـرابـر دتـرمینان ماتـریسی $r \times r$ است کـه از ستونهـای $j_1, \cdots, j_r$ ماتریسی $r \times n$ که nتاییهای مختصات $\alpha_1, \cdots, \alpha_r$ را به‌عنوان سطرهای خود دارد، شکل می‌گیرد. نماد دیگری که گاهی برای این دترمینان مورد استفاده قـرار می‌گیرد، عبارت است از

$$D_J(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = \frac{\partial(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)}{\partial(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r})}. \qquad (۵\text{-}۴۳)$$

برمبنای این نماد، اثبات قضیهٔ ۷ نشان می‌دهد که هرفرم rخطی متناوب L می‌تواند نسبت به‌پایه‌ای چون $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ توسط معادلهٔ

$$L(\alpha_1, \cdots, \alpha_r) = \qquad (۵\text{-}۴۴)$$

$$\sum_{j_1 < \cdots < j_r} \frac{\partial(\alpha_1, \cdots, \alpha_r)}{\partial(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r})} L(\beta_{j_1}, \cdots, \beta_{j_r})$$

بیان شود.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۷.۵. حلقهٔ گراسمان[1]

بسیاری از خواص مهم دترمینانها و فرمهای چندخطی متناوب، به‌بهترین‌وجه برحسب یك عمل ضرب روی فرمها، به‌نـام ضرب خارجی، تشریح می‌شوند. اگـر L و M، بترتیب، فرمهای r و sخطی متناوبی روی مـدول V باشند، آنگاه ضربی وابسته به L و M، یعنی ضرب تانسوری $L\otimes M$، وجود دارد. ولی، این ضرب فـرمی متناوب نیست، مگـر آنکه $L=0$ یا $M=0$؛ با این وجود، راهی طبیعی برای تصویر این ضرب در $\Lambda^{r+s}(V)$ در دست هست. به‌نظرمی‌رسد که

$$L\cdot M=\pi_{r+s}(L\otimes M) \qquad (۴۵\text{-}۵)$$

ضرب «طبیعی» فرمهای متناوب باشد. ولی، آیا این‌طور است؟

بیایید مثال خاصی را درنظر بگیریم. فرض‌کنیم V مـدول K^n، و f_1، ...، f_n توابع مختصی استانده روی K^n باشند. اگر $i\neq j$، آنگاه

$$f_i\cdot f_j=\pi_2(f_i\otimes f_j)$$

تابع (دترمینان)

$$D_{ij}=f_i\otimes f_j-f_j\otimes f_i$$

است که با (۵-۳۹) تعریف می‌شود. حال فرض‌کنیم k نمایه‌ای متفاوت با i و j باشد.در این صورت

$$\begin{aligned}D_{ij}\cdot f_k&=\pi_3[(f_i\otimes f_j-f_j\otimes f_i)\otimes f_k]\\&=\pi_3(f_i\otimes f_j\otimes f_k)-\pi_3(f_j\otimes f_i\otimes f_k).\end{aligned}$$

اثبات لم بعدازمعادلهٔ (۵-۳۶) نشان می‌دهد که به‌ازای هرفرمrخطی مانند L وهرجایگشت σ از $\{1, ..., r\}$،

$$\pi_r(L_\sigma)=\operatorname{sgn}\sigma\,\pi_r(L).$$

از این‌رو، $D_{ij}\cdot f_k=2\pi_3(f_i\otimes f_j\otimes f_k)$. با محاسبه‌ای مشابه

$$f_i\cdot D_{jk}=2\pi_3(f_i\otimes f_j\otimes f_k).$$

بنابراین داریم

$$(f_i\cdot f_j)\cdot f_k=f_i\cdot(f_j\cdot f_k).$$

تمام این مطالب بسیار نویددهنده به‌نظرمی‌رسند. امـا گیری هم وجود دارد. بـا وجـود محاسبه‌ای‌که هم‌اکنون به‌انجام رساندیم، به‌اصطلاح ضرب داده شده در(۵-۴۵) شرکت‌پذیر نیست. درواقع، اگـر l نمایه‌ای متفاوت بـا i، j و k باشد، آنگـاه می‌توان بـا

1. Grassman

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

محاسبه‌ای نشان داد که

$$D_{ij}\cdot D_{kl}=4\pi_4(f_i\otimes f_j\otimes f_k\otimes f_l)$$

و نیز

$$(D_{ij}\cdot f_k)\cdot f_l=6\pi_4(f_i\otimes f_j\otimes f_k\otimes f_l).$$

پس عموماً

$$(f_i\cdot f_j)\cdot(f_k\cdot f_l)\neq[(f_i\cdot f_j)\cdot f_k]\cdot f_l$$

و می‌بینیم که اولین تلاش ما برای یافتن ضرب به‌عملی شرکت‌ناپذیر منجر شد.

اگر خواننده برای نشان‌دادن شرکت‌ناپذیری، ارائهٔ اثبات مستقیم دومعادله راامری نسبتاً ملال‌آور یابد نباید متعجب شود. خصلت موضوع این است، و اینکه وجود دستوری عمومی کار را به‌طور قابل ملاحظه‌ای ساده می‌کند هم نمونه است.

فرض کنیم L فرمی rخطی و M فرمی sخطی روی مدول V باشد. در این صورت

$$\pi_{r+s}((\pi_rL)\otimes(\pi_sM))=\pi_{r+s}(\sum_{\sigma,\tau}(\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\tau)L_\sigma\otimes M_\tau)$$
$$=\sum_{\sigma,\tau}(\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\tau)\pi_{r+s}(L_\sigma\otimes M_\tau)$$

که‌در آن σ برروی گروه متقارن S_r متشکل ازهمهٔ جایگشتهای $\{1,\cdots,r\}$، و τ برروی S_s تغییر می‌کند. هرجفت σ و τ، عنصر (σ,τ) از S_{r+s} را به‌دست می‌دهد که r عنصر اول $\{1,\cdots,r+s\}$ را طبق σ و s عنصر آخر آن را طبق τ جای می‌گرداند. روشن است که

$$\operatorname{sgn}(\sigma,\tau)=(\operatorname{sgn}\sigma)(\operatorname{sgn}\tau)$$

و

$$(L\otimes M)_{(\sigma,\tau)}=L_\sigma\otimes M_\tau.$$

بنابراین

$$\pi_{r+s}[(\pi_rL)\otimes(\pi_sM)]=\sum_{\sigma,\tau}\operatorname{sgn}(\sigma,\tau)\pi_{r+s}[(L\otimes M)_{(\sigma,\tau)}].$$

اما، قبلا مشاهده کرده‌ایم که

$$\operatorname{sgn}(\sigma,\tau)\pi_{r+s}[(L\otimes M)_{(\sigma,\tau)}]=\pi_{r+s}(L\otimes M).$$

از این‌رو، نتیجه می‌گیریم که

$$\pi_{r+s}[(\pi_rL)\otimes(\pi_sM)]=r!s!\pi_{r+s}(L\otimes M). \qquad (۴۶\text{-}۵)$$

این فرمول محاسبات چندی را ساده می‌کند. مثلاً، فرض کنیم یک r-بُر مانند $I=(i_1,\cdots,i_r)$، ویک s-بر مانند $J=(j_1,\cdots,j_s)$ در دست باشد. برای سادگی کار، همچنین فرض کنیم

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$i_1 < \cdots < i_r < j_1 < \cdots < j_s.$$

در این صورت توابع دترمینان وابسته

$$D_I = \pi_r(E_I)$$

$$D_J = \pi_s(E_J)$$

را که درآنها E_I و E_J توسط (۵-۳۰) تعیین می‌شوند، خواهیم داشت. با استفاده از (۵-۴۶) بلافاصله می‌بینیم که

$$D_I \cdot D_J = \pi_{r+s}[\pi_r(E_I) \otimes \pi_s(E_J)]$$

$$= r!s!\pi_{r+s}(E_I \otimes E_J).$$

چون $E_I \otimes E_J = E_{I \cup J}$، نتیجه می‌گیریم که

$$D_I \cdot D_J = r!s! D_{I \cup J}.$$

این فرمول حاکی است که شرکت‌ناپذیری ضرب (۵-۴۵)، از این واقعیت ناشی می‌شود که $D_I \cdot D_J \neq D_{I \cup J}$. گذشته‌ازهمهٔ اینها، حاصل‌ضرب D_I و D_J باید $D_{I \cup J}$ باشد. برای اصلاح وضع، لازم است ضرب جدیدی به‌نام **ضرب خارجی** (یا **ضرب گوه‌ای**) فرم rخطی متناوب L و فرم S خطی متناوب M را به‌صورت

$$L \wedge M = \frac{1}{r!s!}\pi_{r+s}(L \otimes M) \qquad (۵-۴۷)$$

تعریف کنیم. در این صورت، برای توابع دترمینان روی K^n داریم

$$D_I \wedge D_J = D_{I \cup J}$$

وانصاف این‌است که به‌ضرب صحیح فرمهای چندخطی متناوب دست یافته باشیم. متأسفانه، (۵-۴۷) برای عمومی‌ترین حالت تحت بررسی فاقد معنی است، چرا که ممکن است در حلقهٔ K قادر به‌تقسیم بر $r!s!$ نباشیم. اگر K هیأتی با سرشت نمای صفر باشد، آنگاه (۵-۴۷) بامعنی است و خیلی سریع می‌توان نشان داد که ضرب گوه‌ای شرکت‌پذیر است.

قضیهٔ ۸. فرض کنیم K هیأتی با سرشت نمای صفر و V فضایی برداری بر روی K باشد. در این صورت ضرب خارجی عملی شرکت‌پذیر روی فرمهای چند خطی متناوب روی V است. به‌بیان دیگر، اگر L، M، و N فرمهای چند خطی متناوبی روی V، بترتیب از درجات r، s، و t باشند، آنگاه

$$(L \wedge M) \wedge N = L \wedge (M \wedge N).$$

اثبات. از (۵-۴۷) نتیجه می‌شود که به‌ازای هر دو اسکالر دلخواه c و d، $cd(L \wedge M) = cL \wedge dM$. از این‌رو

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$r!s!t![(L\wedge M)\wedge N]=r!s!(L\wedge M)\wedge t!N$$

و چون $\pi_t(N)=t!N$ ، داریم

$$r!s!t![(L\wedge M)\wedge N]=\pi_{r+s}(L\otimes M)\wedge\pi_t(N)$$
$$=\frac{1}{(r+s)!}\,\frac{1}{t!}\,\pi_{r+s+t}[\pi_{r+s}(L\otimes M)\otimes\pi_t(N)].$$

اکنون از (۵-۴۶) مشهود است که

$$r!s!t![(L\wedge M)\wedge N]=\pi_{r+s+t}(L\otimes M\otimes N).$$

با محاسبه‌ای مشابه

$$r!s!t![L\wedge(M\wedge N)]=\pi_{r+s+t}(L\otimes M\otimes N)$$

و بنابراین، $(L\wedge M)\wedge N=L\wedge(M\wedge N)$. □

اکنون به‌حالت عمومی که درآن تنها فرض می‌شود K یك حلقهٔ جابجایی با عنصر همانی است، بازمی‌گردیم. مسألهٔ اول ما این است که (۵-۴۷) را با تعریفی هم‌ارز که در حالت عمومی هم‌کار کند، عوض کنیم. اگر L و M فرمهای چندخطی متناوبی، بترتیب از درجات r و s ، باشند می‌خواهیم فرم چند خطی متناوب متعارف $L\wedge M$ از درجهٔ $r+s$ را که

$$r!s!(L\wedge M)=\pi_{r+s}(L\otimes M)$$

بسازیم.

اکنون به‌یادآوری چگونگی تعریف $\pi_{r+s}(L\otimes M)$ می‌پردازیم. به‌هر جایگشت σ از $\{1,\cdots,r+s\}$ تابع چند خطی

$$(\operatorname{sgn}\sigma)(L\otimes M)_\sigma \qquad (۵-۴۸)$$

را که درآن

$$(L\otimes M)_\sigma(\alpha_1,\cdots,\alpha_{r+s})=(L\otimes M)(\alpha_{\sigma 1},\cdots,\alpha_{\sigma(r+s)})$$

مربوط می‌سازیم وتوابع (۵-۴۸) را به‌ازای همهٔ جایگشتهای σ جمع می کنیم. $(r+s)!$ جایگشت وجود دارد؛ اما، به‌علت متناوب بودن L و M بسیاری از توابع (۵-۴۸) مساوی‌اند. در واقع، حداکثر

$$\frac{(r+s)!}{r!s!}$$

تابع متمایز (۵-۴۸) وجود دارد. ببینیم چرا. فرض کنیم S_{r+s} مجموعهٔ جایگشتهای $\{1,\cdots,r+s\}$، یعنی گروه متقارن از درجهٔ $r+s$ باشد. نظیر اثبات (۵-۴۶) زیر-

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مجموعهٔ G متشکل از جایگشتهای σ را که مجموعه‌های $\{1,\cdots,r\}$ و $\{r+1,\cdots,r+s\}$ را در داخل خودشان جای می‌گردانند، جدا می‌کنیم. به‌بیان دیگر، σ در G است، هرگاه به‌ازای هر i بین ۱ و r داشته باشیم $1\leqslant\sigma i\leqslant r$. (لزوماً نتیجه می‌شود که به‌ازای هر j بین $r+1$ و $r+s$، $r+1\leqslant\sigma j\leqslant r+s$.) حال G زیرگروهی از S_{r+s} است، پس اگر σ و τ در G باشند، آنگاه $\sigma\tau^{-1}$ نیز در G است. آشکار است که G، $r!s!$ عضو دارد.

حال نگاشت

$$S_{r+s}\xrightarrow{\psi}M^{r+s}(V)$$

تعریف شده توسط

$$\psi(\sigma)=(\operatorname{sgn}\sigma)(L\otimes M)_\sigma$$

در دست است. چون L و M متناوب هستند، به‌ازای هر γ در G

$$\psi(\gamma)=L\otimes M.$$

بنابراین، چون هر فرم $r+s$ خطی N روی V، $(N_\sigma)_\tau=N_{\tau\sigma}$،

به‌ازای هر γ در G و τ در S_{r+s} داریم $\psi(\tau\gamma)=\psi(\tau)$.

این مطلب نشان می‌دهد که نگاشت ψ روی هر **هم-مجموعه** (چپ) τG از زیرگروه G ثابت است. اگر τ_1 و τ_2 در S_{r+s} باشند، برحسب اینکه $\tau_2^{-1}\tau_1$ در G باشد یا نباشد هم-مجموعه‌های τ_1G و τ_2G یا مساوی‌اند یا مجزا. هرهم-مجموعه‌شامل $r!s!$ عنصر است، از این‌رو

$$\frac{(r+s)!}{r!s!}$$

هم-مجموعهٔ متمایز وجود دارد. اگر S_{r+s}/G دستهٔ هم-مجموعه‌ها را نشان دهد، آنگاه ψ تابعی روی S_{r+s}/G تعریف می‌کند؛ بدین معنی که، بنابرآنچه نشان داده‌ایم، تابعی چون $\tilde{\psi}$ روی آن مجموعه وجود دارد که به‌ازای هر τ در S_{r+s}

$$\psi(\tau)=\tilde{\psi}(\tau G).$$

اگر H هم-مجموعهٔ چپی از G باشد، آنگاه به‌ازای هر τ در H، $\tilde{\psi}(H)=\psi(\tau)$.

اکنون **ضرب خارجی** فرمهای چندخطی متناوب L و M از درجه‌های r و s را با قرار دادن

$$L\wedge M=\sum_H\tilde{\psi}(H) \qquad (۴۹\text{-}۵)$$

که در آن H روی S_{r+s}/G تغییر می‌کند، تعریف می‌کنیم. روش دیگر بیان تعریف $L\wedge M$ چنین است. فرض کنیم S مجموعهٔ دلخواهی ازجایگشتهای $\{1,\cdots,r+s\}$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشدکه از هر هم-مجموعهٔ چپ G دقیقاً یك عنصر را شامل است. دراین صورت

$$L\wedge M=\sum_{\sigma}(\mathrm{sgn}\sigma)(L\otimes M)_{\sigma} \qquad (۵۰\text{-}۵)$$

که درآن σ بر روی S تغییر می‌کند. واضح است که

$$r!s!L\wedge M=\pi_{r+s}(L\otimes M)$$

و از این رو، تعریف جدید وقتی K هیأتی با سرشت نمای صفر باشد با (۵-۴۷) هم ارز است.

قضیهٔ ۹. فرض کنیم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی و V مدولی روی K باشد. در این صورت ضرب خارجی عملی شرکت پذیر روی فرمهای چند خطی متناوب روی V است. به بیان دیگر، اگر L، M، و N فرمهای چند خطی متناوبی روی V، بترتیب از درجات r، s، و t باشند، آنگاه

$$(L\wedge M)\wedge N=L\wedge(M\wedge N).$$

اثبات. گرچه اثبات قضیهٔ ۸ دراینجا به‌کار نمی‌آید، اما در چگونگی اثبات‌حالت عمومی الهام بخش است. فرض‌کنیم $G(r, s, t)$ زیر گروهی از S_{r+s+t} متشکل از جایگشتهایی باشدکه مجموعه‌های

$$\{۱,\cdots,r\},\quad \{r+۱,\cdots,r+s\},\quad \{r+s+۱,\cdots,r+s+t\}$$

را داخل خودشان جای می‌گردانند. دراین‌صورت به‌ازای‌همهٔ μهای واقع درهم-مجموعهٔ چپ‌مفروضی از $G(r, s, t)$، توابع چند خطی $(\mathrm{sgn}\mu)(L\otimes M\otimes N)_{\mu}$ مساوی‌اند. از هر هم-مجموعهٔ چپ $G(r, s, t)$ عنصری انتخاب می‌کنیم و E را مجموع جملات متناظر $(\mathrm{sgn}\mu)(L\otimes M\otimes N)_{\mu}$ می‌گیریم. آنگاه E مستقل ازنحوهٔ انتخاب نمایشگرهای μ است و

$$r!s!t!E=\pi_{r+s+t}(L\otimes M\otimes N).$$

نشان خواهیم دادکه $(L\wedge M)\wedge N$ و $L\wedge(M\wedge N)$ هر دوبا E متساوی هستند.

فرض‌کنیم $G(r+s, t)$ زیر گروهی از S_{r+s+t} باشدکه مجموعه‌های

$$\{۱,\cdots,r+s\},\quad \{r+s+۱,\cdots,r+s+t\}$$

را در داخل خودشان جای می‌گرداند. فرض کنیم T مجموعه‌ای از جایگشتهای $\{۱,\cdots,r+s+t\}$ باشد، که شامل دقیقاً یك عنصر ازهر هم-مجموعهٔ چپ $G(r+s,t)$ است. بنا بر (۵-۵۰)

$$(L\wedge M)\wedge N=\sum_{\tau}(\mathrm{sgn}\tau)[(L\wedge M)\otimes N]_{\tau}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

که درآن مجموع بر روی همهٔ جایگشتهای τ در T نوشته می‌شود. حال فرض کنیم $G(r, s)$ زیرگروهی از S_{r+s} باشد که مجموعه‌های

$$\{1, \cdots, r\}, \quad \{r+1, \cdots, r+s\}$$

را در داخل خودشان جای می‌گردانند. گیریم S مجموعهٔ دلخواهی از جایگشتهای $\{1, \cdots, r+s\}$ باشد که شامل دقیقاً یك عنصر از هر هم-مجموعهٔ چپ $G(r, s)$ است. از (۵-۵۰) وآنچه در بالا نشان دادیم، نتیجه می‌شود که

$$(L \wedge M) \wedge N = \sum_{\sigma, \tau} (\operatorname{sgn} \sigma)(\operatorname{sgn} \tau)[(L \otimes M)_\sigma \otimes N]_\tau$$

که درآن مجموع به‌ازای همهٔ جفتهای τ ، σ در $S \times T$ محاسبه می‌شود. اگر توافق کنیم که هر σ در S_{r+s} را با عنصری از S_{r+s+t}، که روی $\{1, \cdots, r+s\}$ با σ توافق داشته و روی $\{r+s+1, \cdots, r+s+t\}$ برابر عنصر همانی باشد یکی بگیریم، آنگاه می‌توانیم بنویسیم

$$(L \wedge M) \wedge N = \sum_{\sigma, \tau} \operatorname{sgn}(\sigma\tau)[(L \otimes M \otimes N)_\sigma]_\tau.$$

اما

$$[(L \otimes M \otimes N)_\sigma]_\tau = (L \otimes M \otimes N)_{\tau\sigma}.$$

بنابراین

$$(L \wedge M) \wedge N = \sum_{\sigma, \tau} \operatorname{sgn}(\tau\sigma)(L \otimes M \otimes N)_{\tau\sigma}.$$

حال فرض کنیم به‌ازای σ_i در S، τ_i در T، و γ در $G(r, s, t)$ داشته باشیم

$$\tau_1\sigma_1 = \tau_2\sigma_2\gamma.$$

دراین صورت $\tau_2^{-1}\tau_1 = \sigma_2\gamma\sigma_1^{-1}$ وچون $\sigma_2\gamma\sigma_1^{-1}$ در $G(r+s, t)$ است نتیجه می‌شود که τ_1 و τ_2 در یك هم-مجموعهٔ چپ $G(r+s, t)$ قرار دارند. بنابراین $\tau_1 = \tau_2$ و $\sigma_1 = \sigma_2\gamma$. اما این مطلب ایجاب می‌کند که σ_1 و σ_2 (به‌عنوان عناصری از S_{r+s}) دریکی از هم-مجموعه‌های $G(r, s)$ واقع شوند؛ از این‌رو، $\sigma_1 = \sigma_2$. پس، حاصل ضربهای $\tau\sigma$ که با

$$\frac{(r+s+t)!}{(r+s)!t!} \frac{(r+s)!}{r!s!}$$

جفت (τ, σ) در $T \times S$ متناظرند، همگی متمایز هستند و در هم-مجموعه‌های متمایزی از $G(r, s, t)$ قرار می‌گیرند. چون دقیقاً

$$\frac{(r+s+t)!}{r!s!t!}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هم-مجموعهٔ چپ $G(r,s,t)$ در S_{r+s+t} وجوددارد، نتیجه‌می‌شود که $(L\wedge M)\wedge N=E$.
با استدلال مشابهی، همچنین $L\wedge(M\wedge N)=E$. □

مثال ۱۳. ضرب خارجی با فرمولهای معین مربوط به‌محاسبهٔ دترمینان، مشهور به **بسطهای لاپلاس**، ارتباط نزدیك دارد. گیریم K حلقه‌ای جابجایی با عنصر همانی و n عدد صحیح مثبتی باشد. فرض کنیم $1\leqslant r<n$ و L فرم r خطی متناوب روی K^n تعریف شده توسط

$$L(\alpha_1,\cdots,\alpha_r)=\det\begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{r1} & \cdots & A_{rr}\end{bmatrix}$$

باشد. اگر $s=n-r$، و M فرم S خطی متناوب

$$M(\alpha_1,\cdots,\alpha_s)=\det\begin{bmatrix} A_{1(r+1)} & \cdots & A_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{s(r+1)} & \cdots & A_{sn}\end{bmatrix}$$

باشد، آنگاه $L\wedge M=D$ تابع دترمینان K^n است. این امر نتیجه‌ای فوری از این حکم است که $L\wedge M$ فرم n خطی متناوبی است و (چنانکه می‌توان دید)

$$(L\wedge M)(\epsilon_1,\cdots,\epsilon_n)=1.$$

حال اگر $L\wedge M$ را به‌طرز صحیح توصیف کنیم، یکی از بسطهای لاپلاس برای دترمینان هر ماتریس $n\times n$ بر روی K را به‌دست می‌آوریم.

در گروه جایگشتی S_n، فرض کنیم G زیر گروهی باشد که مجموعه‌های $\{1,\cdots,r\}$ و $\{r+1,\cdots,n\}$ را در داخل خودشان جای بگرداند. هر هم-مجموعهٔ چپ G شامل دقیقاً یك جایگشت σ است که $\sigma 1<\sigma 2<\cdots<\sigma r$ و $\sigma(r+1)<\cdots<\sigma n$. علامت این جایگشت توسط

$$\operatorname{sgn}\sigma=(-1)^{\sigma 1+\cdots+\sigma r-\left(\frac{r(r+1)}{2}\right)}$$

مشخص می‌شود[1]. ضرب گوه‌ای $L\wedge M$ با

---

۱. فرمولی که در متن اصلی آمده چنین است:

$$\operatorname{sgn}\sigma=(-1)^{\sigma 1+\cdots+\sigma r+\left(\frac{r(r-1)}{2}\right)}$$

که صحیح نیست، زیرا اگر r عددی فردبین ۱ و n، و ϵ جایگشت همانی باشد، برای هم-مجموعهٔ ←

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(L\wedge M)(\alpha_1,\cdots,\alpha_n)=\sum(\mathrm{sng}\sigma)L(\alpha_{\sigma 1},\cdots,\alpha_{\sigma r})M(\alpha_{\sigma(r+1)},\cdots,\alpha_{\sigma n})$$

معین می‌شود که در آن مجموع بر روی دسته‌ای از σها، از هرهم‌مجموعهٔ G یکی، محاسبه می‌شود. بنابراین

$$(L\wedge M)(\alpha_1,\cdots,\alpha_n)=\sum_{j_1<\cdots<j_r}e_J L(\alpha_{j_1},\cdots,\alpha_{j_r})M(\alpha_{k_1},\cdots,\alpha_{k_s})$$

و در آن

$$e_J=(-1)^{j_1+\cdots+j_r-(r(r+1)/2)}$$
$$k_i=\sigma(r+i).$$

به‌بیان دیگر

$$\det A=\sum_{j_1<\cdots<j_r}e_J\begin{vmatrix}A_{j_1,1} & \cdots & A_{j_1,r}\\ \vdots & & \\ A_{j_r,1} & \cdots & A_{j_r,r}\end{vmatrix}\begin{vmatrix}A_{k_1,r+1} & \cdots & A_{k_1,n}\\ \vdots & & \\ A_{k_r,r+1} & \cdots & A_{k_r,n}\end{vmatrix}.$$

این یك بسط لاپلاس است. بسطهای دیگر را می‌توان با عوض کردن مجموعه‌های $\{1,\cdots,r\}$ و $\{r+1,\cdots,n\}$ با دو مجموعهٔ مکمل متفاوتی از نمایه‌ها به دست آورد.

$\epsilon G=\overrightarrow{G}$، تنها جایگشتی که می‌تواند دارای خاصیت مذکور باشد، جایگشت همانی ε است. اما مطابق این فرمول

$$\mathrm{sgn}\epsilon=(-1)^{r^2}=-1.$$

فرمول صحیح باید

$$\mathrm{sgn}\sigma=(-1)^{\sigma 1+\cdots+\sigma r-\frac{r(r+1)}{2}}$$

باشد، که به‌طریق زیر اثبات می‌شود. برای چنین σیی تعداد $(\sigma 1-1)$ تعویض لازم است که σ1 عنصر ابتدای جایگشت باشد. و نیز $\sigma 2-2$ تعویض لازم است که σ2 عنصر دوم جایگشت باشد. و به‌همین منوال $\sigma r-r$ تعویض لازم است که σr عنصر rم جایگشت باشد. پس ازاین تعویضها $\sigma(r+1)$،...،$\sigma(n)$ بدون تغییر و با ترتیب درست درجای خودقرار می‌گیرد. بدین‌سان

$$\mathrm{sgn}\sigma=(-1)^{\sigma 1-1}\cdot(-1)^{\sigma 2-2}\cdots(-1)^{\sigma r-r}$$
$$=(-1)^{\sigma 1+\cdots+\sigma r-\frac{r(r+1)}{2}}.$$

درترجمه صورت صحیح این فرمول، ونیز صورت تصحیح شدهٔ نتایج مربوط به آن آمده است.ـم.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر V یك K-مدول باشد، می‌توانیم مدولهای فرمی گوناگون $\bigwedge^r(V)$ را پهلوی هم قرار دهیم و با استفاده از ضرب خارجی حلقه‌ای تعریف کنیم. برای سادگی، این کار را تنها برای حالت K-مدول آزادی از رتبهٔ n انجام می‌دهیم. در این صورت، به‌ازای $r>n$ مدولهای $\bigwedge^r(V)$ بدیهی هستند. حال

$$\bigwedge(V)=\bigwedge^0(V)\oplus\bigwedge^1(V)\oplus\cdots\oplus\bigwedge^n(V)$$

را تعریف می‌کنیم. این یك مجموع مستقیم خارجی است ـ مفهومی که قبلاً از آن صحبت نشده‌است. عناصر $\bigwedge(V)$ عبارتند از $n+1$ تاییهای $(L_0,\cdots,L_n)$ با L_r در $\bigwedge^r(V)$. جمع، و ضرب در K، به‌همان صورت که برای $n+1$ تاییها انتظار می‌رود، تعریف می‌شوند. ضمناً $\bigwedge^0(V)=K$. اگر $\bigwedge^r(K)$ را با $n+1$ تاییهای $(0,\cdots,0,L,0,\cdots,0)$ که در آن L از $\bigwedge^r(K)$ است، یکی بگیریم، آنگاه $\bigwedge^r(K)$ زیر مدولی از $\bigwedge(V)$ می‌باشد و تجزیه به‌مجموع مستقیم

$$\bigwedge(V)=\bigwedge^0(V)\oplus\cdots\oplus\bigwedge^n(V)$$

به مفهوم معمولی آن، بر قرار است. چون $\bigwedge^r(V)$، K-مدول آزادی از رتبهٔ $\binom{n}{r}$ است، می‌بینیم که $\bigwedge(V)$ نیز یك K-مدول آزاد است و

$$(\bigwedge(V))\text{ رتبهٔ }=\sum_{r=0}^{n}\binom{n}{r}$$
$$=2^n.$$

ضرب خارجی یك عمل ضرب در $\bigwedge(V)$ تعریف می‌کند: از ضرب خارجی روی فرمها استفاده می‌کنیم و آن را به‌طور خطی به $\bigwedge(V)$ سرایت می‌دهیم. این عمل، نسبت به عمل جمع روی $\bigwedge(V)$ پخش‌پذیر است و به $\bigwedge(V)$ ساختار حلقه می‌بخشد. این حلقه، **حلقهٔ گراسمان** روی V^* است. این حلقه جابجایی نیست؛ مثلاً اگر L و M بترتیب در $\bigwedge^r$ و $\bigwedge^s$ باشند، آنگاه

$$L\wedge M=(-1)^{rs}M\wedge L.$$

با این وجود، حلقهٔ گراسمان در چندین شاخهٔ ریاضیات حائز اهمیت است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۶

فرمهای متعارف مقدماتی

۱.۶. مقدمه

قبلاً اشاره کرده‌ایم که هدف اصلی ما مطالعهٔ تبدیلهای خطی روی فضاهای برداری با بعد متناهی است. تا اینجا، مثالهای خاص بسیاری از تبدیلهای خطی دیدیم و قضایایی چند دربارهٔ تبدیل خطی کلی اثبات کردیم. درحالت فضاهای با بعد متناهی، از پایه‌های مرتب برای نمایش ماتریسی این گونه تبدیلها استفاده کردیم و این نمایش مسلماً به‌بینش ما در مورد رفتار آنها افزود. فضای برداری $L(V, W)$ متشکل از تبدیلهای خطی از یك فضا در فضایی دیگر و نیز جبر خطی $L(V, V)$ متشکل از تبدیلهای خطی از یك فضا درخودش را مورد بررسی قراردادیم.

در دوفصل آتی، به‌بررسی عملگرهای خطی مشغول می‌شویم. برنامهٔ ما این است که تنها یك عملگر خطی T روی فضای برداری با بعد متناهی V را برگزینیم و «آن را تفکیك کنیم تا بفهمیم در درون آن چه می‌گذرد.» دراین مرحلهٔ اولیه، ساده‌ترین راه آن است که هدف خود را به‌زبان ماتریسی بیان کنیم: برای عملگر خطی داده شدهٔ T پایهٔ مرتبی برای V بیابید که نسبت به‌آن، ماتریس T شکل سادهٔ منتخبی را به‌خود بگیرد.

دراینجا تصویری از آنچه که در ذهن داریم، آورده شده است. شاید ازنظر انجام کار ساده‌ترین ماتریسها، بعد از مضربهای اسکالری ماتریس همانی، ماتریسهای قطری

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D=\begin{bmatrix} c_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & c_2 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & c_3 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & c_n \end{bmatrix} \qquad (۱-۶)$$

باشند. فرض کنیم T عملگری خطی روی یك فضای nبعدی V باشد. اگر می‌توانستیم پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V بیابیم که درآن T توسط ماتریس قطری D در (۶-۱) نمایش داده شود، مسلماً اطلاعات قابل‌ملاحظه‌ای دربارهٔ Tکسب می‌کردیم. به‌عنوان نمونه، برخی ازاعداد سادهٔ وابسته بهT، مثل رتبهٔ T یادترمینان T رامی‌توانستیم با اندك‌کوششی فراتر از یك نگاه به‌ماتریس D، تعیین کنیم. همچنین می‌توانستیم به‌طور آشکار برد وفضای پوچ T را توصیف کنیم. چون $[T]_{\mathcal{B}}=D$ اگر وتنها اگر

$$T\alpha_k=c_k\alpha_k, \qquad k=1, \cdots, n \qquad (۲-۶)$$

برد برابر زیرفضای پدیدآمده توسط α_kهایی است که به‌ازای آنها $c_k\neq 0$، وفضای‌پوچ زیرفضای پدیدآمده توسط بقیهٔ α_kهااست. درواقع، به‌نظرمنصفانه می‌آیدکه‌بگوییم، اگر پایه‌ای چون $\mathcal{B}$ و ماتریسی قطری چون D را می‌شناختیم که $[T]_{\mathcal{B}}=D$،می‌توانستیم به‌هر سؤال احتمالی در مورد T بآسانی پاسخ دهیم.

آیا هرعملگرخطی T می‌تواند توسط ماتریسی قطری درپایه‌ای مرتب، نمایش‌داده شود؟ اگرچنین نیست، برای‌کدام عملگرهای Tچنین پایه‌ای وجود دارد؟ درصورت‌وجود چگونه می‌توانیم چنین پایه‌ای را بیابیم؟ اگر چنین پایه‌ای وجود نداشته باشد، ساده‌ترین نوع ماتریسی که توسط آن می‌توانیم T را نمایش دهیم، کدام است؟ اینها برخی از سؤالاتی هستند که دراین فصل (وفصل بعدی) به‌آنهاخواهیم پرداخت. همچنان که‌ازبرخی از مشکلات آگاهی می‌یابیم، شکل سؤالات ما نیز پیچیده‌تر و ظریفتر خواهد شد.

۲.۶. مقادیر سرشت‌نما

تذکرات مقدماتی بخش قبل، نقطهٔ شروعی برای تلاش جهت تجزیه و تحلیل عملگرخطی عمومی T به‌دست می‌دهد. ما مطلب کلیدی خود را از (۶-۲) می‌گیریم که پیشنهادمی‌کند بردارهایی را مورد مطالعه قرار دهیم که توسط T به‌مضربهای اسکالری خودشان‌فرستاده می‌شوند.

تعریف. فرض کنیم V فضایی برداری برروی هیأت F و T عملگری خطی روی V باشد. یك **مقدار سرشت‌نمای** T اسکالری چون c در F است که برای آن بردار غیرصفری چون α در V با خاصیت $T\alpha=c\alpha$ وجود داشته باشد. اگر c یك مقدار سرشت‌نمای T

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد، آنگاه

(الف) هر α با خاصیت $T\alpha = c\alpha$ یک **بردار سرشت‌نمای** T وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c نامیده می‌شود.

(ب) دستهٔ همهٔ αهاکه $T\alpha = c\alpha$ **فضای سرشت نمای** وابسته به c نامیده می‌شود.

مقادیرسرشت‌نما درمواردی ریشه‌های سرشت‌نما، ریشه‌های راکد، مقادیر ویژه، مقادیرسره، یا مقادیرطیفی هم‌نامیده می‌شوند. دراین کتاب تنها از نام «مقادیر سرشت‌نما» استفاده خواهیم کرد.

اگر T عملگری خطی و c اسکالری دلخواه باشد، مجموعهٔ بردارهای α به‌طوری که $T\alpha = c\alpha$، زیرفضایی از V است. این زیرفضا، فضای پوچ تبدیل خطی $(T - cI)$ است. c را یك مقدار سرشت‌نمای T می‌نامیم، هرگاه این زیرفضا، زیرفضای صفر نباشد؛ یعنی، هرگاه $(T - cI)$ یك به‌یك نباشد. درصورتی‌که فضای زمینهٔ V با بعد متناهی باشد، $(T - cI)$ دقیقاً زمانی یك به‌یك نیست که دترمینان آن ۰ باشد. حال مطالب فوق را خلاصه می‌کنیم.

قضیهٔ ۱. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V و c اسکالر دلخواهی باشد. احکام زیر هم‌ارزند.

(۱) c یك مقدار سرشت‌نمای T است.

(۲) عملگر $(T - cI)$ منفرد (معکوس‌ناپذیر) است.

(۳) $\det(T - cI) = 0$.

معیاردترمینانی (۳) بسیار مهم است، زیرا به ما می‌گوید که کجا مقادیرسرشت‌نمای T را جستجو کنیم. چون $\det(T - cI)$ نسبت به‌متغیر c یك چندجمله‌ای درجهٔ n است، مقادیر سرشت‌نما را به‌صورت ریشه‌های این چندجمله‌ای به‌دست می‌آوریم. اجازه بدهید این مطلب را با دقت بیان کنیم.

اگر $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد و $A = [T]_{\mathcal{B}}$، آنگاه $(T - cI)$ معکوس‌پذیراست اگروتنها اگرماتریس $(A - cI)$ معکوس‌پذیر باشد. درنتیجه، تعریف زیرمصداق دارد.

تعریف. اگر A ماتریسی $n \times n$ برروی هیأت F باشد، یک **مقدار سرشت‌نمای** A **در** F، اسکالری چون c از F است که ماتریس $(A - cI)$ منفرد (معکوس‌ناپذیر) باشد.

چون c یک مقدار سرشت‌نمای A است اگروتنها اگر $\det(A - cI) = 0$، یا به‌طور هم‌ارز، اگروتنها اگر $\det(cI - A) = 0$، پس ماتریس $(xI - A)$ با درایه‌های چندجمله‌ای را تشکیل می‌دهیم و چندجمله‌ای $f = \det(xI - A)$ را درنظر می‌گیریم. بوضوح مقادیرسرشت‌نمای A در F دقیقاً اسکالرهایی چون c در F هستند که $f(c) = 0$.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بدین‌دلیل، f **چندجمله‌ای سرشت‌نمای** A نامیده می‌شود. توجه به‌این نکته مهم است که f چندجمله‌ای تکینی است که دقیقاً از درجهٔ n است. این مطلب بسادگی از فرمول‌دترمینان ماتریس برحسب درایه‌هایش قابل مشاهده است.

لم. ماتریسهای متشابه، چندجمله‌ای سرشت‌نمای مساوی دارند.

اثبات. اگر $B=P^{-1}AP$، آنگاه

$$\begin{aligned}\det(xI-B)&=\det(xI-P^{-1}AP)\\&=\det(P^{-1}(xI-A)P)\\&=\det P^{-1}\cdot\det(xI-A)\quad\det P\\&=\det(xI-A)\cdot\square\end{aligned}$$

این لم مارا قادر می‌سازد که آگاهانه چندجمله‌ای سرشت نمای عملگر T را به‌عنوان چندجمله‌ای سرشت‌نمای هرماتریس $n\times n$ دلخواهی که T را درپایهٔ مرتبی از V نمایش دهد تعریف کنیم. عیناً همچون درمورد ماتریسها، مقادیر سرشت‌نمای T ریشه‌های چند-جمله‌ای سرشت‌نمای T هستند. بخصوص، این مطلب نشان می‌دهد که T نمی‌تواند بیش‌از nمقدار سرشت‌نمای متمایز داشته باشد. توجه به‌این نکته مهم است که ممکن است T هیچ مقدار سرشت‌نما نداشته باشد.

مثال ۱. فرض کنیم T عملگری خطی روی R^2 باشد که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$A=\begin{bmatrix}0 & -1\\ 1 & 0\end{bmatrix}.$$

نمایش داده می‌شود. چندجمله‌ای سرشت‌نمای T (یا A) عبارت است از

$$\det(xI-A)=\begin{vmatrix}x & 1\\ -1 & x\end{vmatrix}=x^2+1.$$

چون این چندجمله‌ای دارای ریشهٔ حقیقی نیست، T هیچ مقدار سرشت‌نما ندارد. اگر U عملگری خطی‌روی C^2 باشد که درپایهٔ‌مرتب استانده‌توسط A نمایش‌داده‌می‌شود، آنگاه U دارای دومقدار سرشت‌نمای i و $-i$ است. دراینجا نکته‌ای ظریف دیده می‌شود. دربحث مربوط به‌مقادیرسرشت‌نمای ماتریس مفروض A باید مواظب باشیم که هیأت موردنظر را تصریح کنیم. دراین مثال ماتریس A دارای هیچ مقدار سرشت‌نما در R نیست، امادومقدار سرشت‌نمای i و $-i$ در C دارد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۲. گیریم A ماتریس ۳×۳ (حقیقی)

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & -1 \\ 2 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

باشد. دراین‌صورت چندجمله‌ای سرشت‌نمای A عبارت است از

$$\begin{vmatrix} x-3 & -1 & 1 \\ -2 & x-2 & 1 \\ -2 & -2 & x \end{vmatrix} = x^3-5x^2+8x-4=(x-1)(x-2)^2.$$

از این‌رو، مقادیر سرشت‌نمای A عبارتند از ۱ و ۲.

فرض کنیم T عملگری خطی روی R^3 باشد که درپایهٔ استانده توسط A نمایش‌داده می‌شود. بردارهای سرشت‌نمای T وابسته به‌مقادیر سرشت‌نمای ۱ و ۲ را می‌یابیم. داریم

$$A-I=\begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 2 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & -1 \end{bmatrix}.$$

با یك‌نظر روشن است که $A-I$ دارای رتبهٔ ۲ است (و لذا پوچی $T-I$ برابر ۱ است). از این‌رو، فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به مقدار سرشت‌نمای ۱ یك‌بعدی است. بردار $\alpha_1=(1, 0, 2)$ فضای پوچ $T-I$ را پدید می‌آورد. پس، $T\alpha=\alpha$ اگر و تنها اگر α مضربی اسکالری از α_1 باشد. اکنون

$$A-2I=\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & -2 \end{bmatrix}$$

را درنظرمی‌گیریم. آشکار است که رتبهٔ $A-2I$ نیز ۲ است، بنابراین فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای ۲ دارای بعد ۱ است. بدیهی است که $T\alpha=2\alpha$ اگروتنها اگر α مضربی اسکالری از $\alpha_2=(1, 1, 2)$ باشد.

تعریف. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V باشد. گوییم T **قطری شدنی** است، هرگاه پایه‌ای برای V وجود داشته باشد که هر بردار آن یك بردار سرشت‌نمای T باشد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دلیل این نام‌گذاری باید روشن باشد؛ زیرا، اگر پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V وجود داشته باشد که در آن هر α_i یك بردار سرشت‌نمای T باشد، آنگاه ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ قطری است. اگر $T\alpha_i=c_i\alpha_i$، داریم

$$[T]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix} c_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & c_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & c_n \end{bmatrix}$$

حتماً لازم نیست که اسکالرهای c_1، ...، c_n متمایز باشند؛ در واقع، ممکن است همگی یك اسکالر باشند (وقتی که T مضربی اسکالری از عملگرهمانی است).

همچنین می‌توان تعریف کرد که T قطری شدنی است هرگاه بردارهای سرشت‌نمای T فضای V را پدید آورند. این تعریف تنها ازنظر ظاهر با تعریف قبلی متفاوت است، چراکه می‌توان بین هرمجموعهٔ پدیدآورنده‌ای از بردارها، پایه‌ای انتخاب کرد.

درمثالهای ۱ و ۲ عمداً عملگرهایی خطی روی R^n برگزیدیم که قطری شدنی نباشند. در مثال ۱، عملگری خطی روی R^2 داریم که قطری شدنی نیست، چراکه مقادیر سرشت‌نما ندارد. درمثال ۲، عملگر T مقادیر سرشت‌نما دارد؛ درواقع، چندجمله‌ای سرشت‌نمای T، به‌طور کامل برروی هیأت اعداد حقیقی تجزیه می‌شود: $f=(x-1)(x-2)^2$. با این‌حال، T قطری شدنی نیست. به‌هریك از دومقدار سرشت‌نمای T، تنها یك فضای یك‌بعدی از بردارهای سرشت‌نما وابسته است. از این‌رو، ممکن نیست بتوانیم پایه‌ای برای R^2 تشکیل دهیم که متشکل از بردارهای سرشت‌نمای T باشد.

فرض کنیم عملگرخطی T قطری‌شدنی باشد. بعلاوه فرض کنیم c_1، ...، c_k مقادیر سرشت‌نمای متمایز T باشند. در این صورت، پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}$ وجود دارد که در آن T توسط ماتریسی قطری با درایه‌های قطری c_i نمایش داده می‌شود و هریك از c_iها به‌تعداد دفعات معینی تکرار می‌شوند. اگرتعداد دفعات تکرار c_i برابر d_i باشد، آنگاه (باانتخاب ترتیبی درست) ماتریس شکل بلوکی

$$[T]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix} c_1I_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & c_2I_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & c_kI_k \end{bmatrix} \qquad (۳\text{-}۶)$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دارد که در آن I_j ماتریس همانی $d_j \times d_j$ است. ازاین ماتریس دومطلب مشاهده می‌شود. اول اینکه، چندجمله‌ای سرشت‌نمای T، حاصل ضربی ازسازه‌های خطی (احتمالاً مکرر) است:

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}.$$

اگر هیأت اسکالری F بستهٔ جبری، مثلاً هیأت اعداد مختلط باشد، هر چند جمله‌ای بر روی F را می‌توان بدین صورت به سازه‌ها تجزیه کرد (ر. ك. بخش ۵.۴)؛ اما، اگر F بستهٔ جبری نباشد، وقتی که بگوییم چند جمله‌ای سرشت نمای T دارای چنین تجزیه‌ای به سازه‌هاست، داریم ویژگی خاصی ازآن را ذکر می‌کنیم. دومین مطلبی که از (۶-۳) مشاهده می‌شود. این است که d_i، تعداد دفعاتی که c_i به‌عنوان ریشهٔ f تکرار می‌شود، برابر با بعد فضای بردارهای سرشت نمای وابسته به‌مقدار سرشت نمای c_i است. علت آن است که پوچی هر ماتریس قطری برابر است با تعداد صفرهایی که روی قطر اصلی خود دارد، و ماتریس $[T-c_iI]_{\mathcal{B}}$ هم d_i صفر روی قطر اصلیش دارد. هرچند این رابطهٔ بین بعد فضای سرشت نما و چندگانگی مقدار سرشت‌نما به‌عنوان ریشه‌ای از f در ابتدا جالب به‌نظر نمی‌آید، اما راه‌ساده‌ای است برای تعیین اینکه آیا عملگرمفروضی قطری‌شدنی است یا خیر.

لم. فرض کنیم $T\alpha=c\alpha$. اگر f چند جمله‌ای دلخواهی باشد، آنگاه $f(T)\alpha=f(c)\alpha$.

اثبات. تمرین.

لم. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V باشد. گیریم $c_1,\cdots,c_k$ مقادیر سرشت‌نمای متمایز T و W_i فضای بردارهای سرشت نمای وابسته به مقدار سرشت نمای c_i باشد. اگر $W=W_1+\cdots+W_k$، آنگاه

$$\dim W=\dim W_1+\cdots+\dim W_k.$$

در واقع، اگر $\mathcal{B}_i$ پایهٔ مرتبی برای W_i باشد، آنگاه $\mathcal{B}=(\mathcal{B}_1,\cdots,\mathcal{B}_k)$ پایهٔ مرتبی برای W است.

اثبات. فضای $W=W_1+\cdots+W_k$ زیرفضای پدیدآمده‌توسط‌همهٔ بردارهای سرشت‌نمای T است. معمولاً وقتی که مجموع W از زیرفضاهای W_i راتشکیل می‌دهیم، به‌دلیل روابطی خطی که ممکن است بین بردارهای فضاهای گوناگون موجود باشد، انتظار داریم که $\dim W<\dim W_1+\cdots+\dim W_k$. این لم بیان می‌کند که فضاهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقادیر سرشت‌نمای متفاوت مستقل از یکدیگرند.

فرض کنیم که (به‌ازای هر i) برداری چون β_i از W_i در دست باشد و نیز فرض کنیم $\beta_1+\cdots+\beta_k=0$. نشان می‌دهیم که به‌ازای هر i، $\beta_i=0$. گیریم f چندجمله‌ای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دلخواهی باشد. چون $T\beta_i = c_i\beta_i$، لم قبل می‌گوید که

$$0 = f(T)0 = f(T)\beta_1 + \cdots + f(T)\beta_k$$
$$= f(c_1)\beta_1 + \cdots + f(c_k)\beta_k.$$

چندجمله‌ایهای $f_1, \ldots, f_k$ را طوری انتخاب می‌کنیم که

$$f_i(c_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1, & i = j \\ 0, & i \neq j. \end{cases}$$

در این صورت

$$0 = f_i(T)0 = \sum_j \delta_{ij}\beta_j$$
$$= \beta_i.$$

حال، فرض کنیم $\mathcal{B}_i$ پایهٔ مرتبی برای W_i و $\mathcal{B}$ دنبالهٔ $\mathcal{B} = (\mathcal{B}_1, \ldots, \mathcal{B}_k)$ باشد. در این صورت $\mathcal{B}$ زیرفضای $W = W_1 + \cdots + W_k$ را پدید می‌آورد. بعلاوه، به‌دلیل زیر $\mathcal{B}$ یك دنبالهٔ مستقل خطی از بردارهاست. هر رابطهٔ خطی بین بردارهای $\mathcal{B}$ شکل $\beta_1 + \cdots + \beta_k = 0$ را که درآن β_i ترکیبی خطی از بردارهای $\mathcal{B}_i$ است، خواهد داشت. بنابرآنچه‌که هم اکنون انجام دادیم، می‌دانیم که به‌ازای‌هر i، $\beta_i = 0$. چون‌هر $\mathcal{B}_i$ مستقل خطی است، مشاهده می‌کنیم که تنها رابطهٔ خطی بین بردارهای $\mathcal{B}$، رابطهٔ خطی بدیهی است. □

قضیهٔ ۲. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V باشد. گیریم $c_1, \ldots, c_k$ مقادیر سرشت‌نمای متمایز T و W_i فضای پوچ $(T - c_iI)$ باشد. مطالب ذیل هم ارزند.

(۱) T قطری شدنی است.

(۲) چندجمله‌ای سرشت‌نمای T عبارت است از

$$f = (x - c_1)^{d_1} \cdots (x - c_k)^{d_k}$$

و $\dim W_i = d_i$، $i = 1, \ldots, k$.

(۳) $\dim W_1 + \cdots + \dim W_k = \dim V$.

اثبات. قبلاً دیده‌ایم که (۲) از (۱) نتیجه می‌شود. اگرچندجمله‌ای سرشت‌نمای f حاصل ضرب سازه‌های خطی باشد، چنانکه در (۲) هم هست، آنگاه $d_1 + \cdots + d_k = \dim V$. زیرا مجموع d_iها برابر درجهٔ چندجمله‌ای سرشت‌نماست، و این درجه همان $\dim V$ است. بنابراین (۳) از(۲) نتیجه می‌شود. حال فرض کنیم (۳) برقرار باشد. بنا بر لم، باید داشته باشیم $V = W_1 + \cdots + W_k$. پس، بردارهای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

سرشت‌نمای T فضای V را پدید می‌آورند. □

نظیر ماتریسی قضیهٔ ۲ را می‌توان به‌صورت زیر تنظیم کرد. فرض کنیم A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌های متعلق به‌هیأت F، و c_1،...،c_k مقادیر سرشت نمای متمایز A در F باشند. به ازای هر i، گیریم W_i فضای ماتریسهای ستونی X (با درایه‌های متعلق به F) باشد که

$$(A-c_iI)X=0$$

و فرض کنیم $\mathcal{B}_i$ پایهٔ مرتبی برای W_i باشد. اگر پایه‌های $\mathcal{B}_1$،...،$\mathcal{B}_k$ به‌طور دسته جمعی به‌دنبال هم بیایند، دنبالهٔ ستونهای ماتریسی چون P

$$P=[P_1, P_2, \cdots]=(\mathcal{B}_1, \cdots, \mathcal{B}_k).$$

را تشکیل می‌دهند. ماتریس A روی F متشابه ماتریسی قطری است اگر و تنها اگر P ماتریسی مربعی باشد. وقتی P مربعی باشد، معکوس‌پذیر هم هست و $P^{-1}AP$ قطری است.

مثال ۳. فرض کنیم T عملگری خطی روی R^3 باشد که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 5 & -6 & -6 \\ -1 & 4 & 2 \\ 3 & -6 & -4 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. می‌خواهیم با استفاده از اعمال مختلف سطری و ستونی چگونگی محاسبهٔ چندجمله‌ای سرشت‌نما را نشان دهیم.

$$\begin{vmatrix} x-5 & 6 & 6 \\ 1 & x-4 & -2 \\ -3 & 6 & x+4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x-5 & 0 & 6 \\ 1 & x-2 & -2 \\ -3 & 2-x & x+4 \end{vmatrix}$$

$$=(x-2)\begin{vmatrix} x-5 & 5 & 6 \\ 1 & 1 & -2 \\ -3 & -1 & x+4 \end{vmatrix}$$

$$=(x-2)\begin{vmatrix} x-5 & 0 & 6 \\ 1 & 1 & -2 \\ -2 & 0 & x+2 \end{vmatrix}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$=(x-2)\begin{vmatrix} x-5 & 6 \\ -2 & x+2 \end{vmatrix}$$
$$=(x-2)(x^2-3x+2)$$
$$=(x-2)^2(x-1).$$

ابعاد فضاهای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌این دو مقدار سرشت‌نما چیستند؟ داریم

$$A-\ \ I=\begin{bmatrix} 4 & -6 & -6 \\ -1 & 3 & 2 \\ 3 & -6 & -5 \end{bmatrix}$$

$$A-2I=\begin{bmatrix} 3 & -6 & -6 \\ -1 & 2 & 2 \\ 3 & -6 & -6 \end{bmatrix}.$$

می‌دانیم که $A-I$ منفرد است و بوضوح ۲ $\geqslant$ رتبهٔ $(A-I)$. بنابراین، ۲ = رتبهٔ $(A-I)$. بدیهی است که ۱ = رتبهٔ $(A-2I)$.

فرض کنیم W_1 و W_2 فضاهای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقادیر سرشت‌نمای ۱ و ۲ باشند. می‌دانیم که $\dim W_1=1$ و $\dim W_2=2$. بنا بر قضیهٔ ۲، T قطری‌شدنی است. ارائهٔ پایه‌ای برای R^3 که درآن T توسط ماتریسی قطری نمایش داده شود، آسان است. فضای پوچ $(T-I)$ توسط بردار $\alpha_1=(3,\ -1,\ 3)$ پدیدمی‌آید، ولذا $\{\alpha_1\}$ پایه‌ای‌برای W_1 است. فضای پوچ $T-2I$ (یعنی فضای W_2) متشکل‌است ازبردارهای $(x_1,\ x_2,\ x_3)$ با شرط $x_1=2x_2+2x_3$. از این رو، به‌عنوان پایه‌ای برای W_2 مثلاً می‌توانیم این دو بردار را برگزینیم:

$$\alpha_2=(2,\ 1,\ 0)$$
$$\alpha_3=(2,\ 0,1).$$

اگر $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\ \alpha_2,\ \alpha_3\}$، آنگاه $[T]_{\mathcal{B}}$ عبارت است از ماتریس قطری

$$D=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}.$$

این واقعیت که T قطری شدنی است، بدین معنی است که‌ماتریس اولیهٔ A باماتریس قطری D (بر روی R) متشابه است. ماتریس P که ما را قادر به‌تغییر مختصات از پایهٔ $\mathcal{B}$ به پایهٔ استانده می‌سازد (مسلماً) ماتریسی است که ترانهاده‌های α_1، α_2، α_3 را به‌عنوان

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بردارهای ستونی خود دارد:

$$P=\begin{bmatrix} ۳ & ۲ & ۲ \\ -۱ & ۱ & ۰ \\ ۳ & ۰ & ۱ \end{bmatrix}.$$

بعلاوه، $AP=PD$، بنابراین

$$P^{-۱}Ap=D.$$

تمرین

۱. در هر یك از حالات زیر فرض‌کنیم T و U دو عملگر خطی بترتیب روی $R^۲$ و $C^۲$ باشندکه هر دو بترتیب در پایهٔ مرتب استاندهٔ $R^۲$ و پایهٔ مرتب استاندهٔ $C^۲$ توسط A نمایش‌داده می‌شوند. چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای T و U، همچنین مقادیر سرشت‌نمای هر عملگر را بیابید، و نیز بـه‌ازای هر مقدار سرشت‌نما چون c پایه‌ای برای فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌آن بیابید.

$$A=\begin{bmatrix} ۱ & ۰ \\ ۰ & ۰ \end{bmatrix},\quad A=\begin{bmatrix} ۲ & ۳ \\ -۱ & ۱ \end{bmatrix},\quad A=\begin{bmatrix} ۱ & ۱ \\ ۱ & ۱ \end{bmatrix}.$$

۲. فضای برداری nبعدی V بر روی F داده شده است. چندجمله‌ای سرشت‌نمای عملگر همانی روی V چیست؟ چندجمله‌ای سرشت‌نمای عملگر صفر چیست؟

۳. ماتریس مثلثی شکل Aی $n\times n$ بر روی هیأت F مفروض است. ثابت‌کنیدکه مقادیر سرشت‌نمای A درایه‌های قطری A، یعنی اسکالرهای A_{ii} می‌باشند.

۴. فرض‌کنید T عملگر خطی روی $R^۳$ باشدکه در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} -۹ & ۴ & ۴ \\ -۸ & ۳ & ۴ \\ -۱۶ & ۸ & ۷ \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. با ارائهٔ پایه‌ای برای $R^۳$ که هر بردارآن یك بردارسرشت‌نمای T باشد، ثابت‌کنید T قطری شدنی است.

۵. فرض‌کنید

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$A=\begin{bmatrix} ۶ & -۳ & -۲ \\ ۴ & -۱ & -۲ \\ ۱۰ & -۵ & -۳ \end{bmatrix}.$$

آیا A بر روی هیأت R با ماتریسی قطری متشابه است؟ آیا A بر روی هیأت C با ماتریسی قطری متشابه است؟

۶ . فرض کنید T عملگری خطی روی $R^۴$ باشد که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} ۰ & ۰ & ۰ & ۰ \\ a & ۰ & ۰ & ۰ \\ ۰ & b & ۰ & ۰ \\ ۰ & ۰ & c & ۰ \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. تحت چه شرایطی روی a، b، و c عملگر T قطری شدنی است؟

۷ . T را عملگری خطی روی فضای برداری n بعدی V بگیرید و فرض کنید n مقدار سرشت‌نمای متمایز داشته باشد. ثابت کنید T قطری شدنی است.

۸ . فرض کنید A و B دو ماتریس $n\times n$ بر روی هیأت F باشند. ثابت کنید که اگر $(I-AB)$ معکوس‌پذیر باشد، آنگاه $I-BA$ نیز معکوس‌پذیر است و

$$(I-BA)^{-۱}=I+B(I-AB)^{-۱}A.$$

۹ . از نتیجهٔ تمرین ۸ استفاده و ثابت کنید که اگر A و B دو ماتریس $n\times n$ بر روی هیأت F باشند، آنگاه مقادیر سرشت‌نمای AB و BA در F مساوی هستند.

۱۰. فرض کنید A ماتریس ۲×۲ متقارنی $(A^t=A)$ با درایه‌های حقیقی باشد. ثابت کنید A بر روی R با ماتریسی قطری متشابه است.

۱۱. ماتریس ۲×۲ مختلط N را که $N^۲=۰$ در نظر بگیرید. ثابت کنید یا $N=۰$ یا N بر روی C با ماتریس

$$\begin{bmatrix} ۰ & ۰ \\ ۱ & ۰ \end{bmatrix}$$

متشابه است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱۲. از نتیجهٔ تمرین ۱۱ برای اثبات مطلب زیر استفاده کنید: اگر A ماتریسی 2×2 با درایه‌های مختلط باشد، آنگاه A بر روی C با ماتریسی از یکی از دو نوع

$$\begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} a & 0 \\ 1 & a \end{bmatrix}$$

متشابه است.

۱۳. فرض کنید V فضای برداری همهٔ توابع پیوستهٔ از R در R، یعنی فضای توابع حقیقی (مقدار) پیوسته روی خط حقیقی، باشد. فرض کنید T عملگر خطی روی V تعریف شده توسط

$$(Tf)(x)=\int_0^x f(t)dt$$

باشد. ثابت کنید که T دارای هیچ مقدار سرشت‌نما نیست.

۱۴. ماتریس قطری Aی $n\times n$ با چندجمله‌ای سرشت‌نمای

$$(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

را که در آن $c_1,\cdots,c_k$ متمایزهستند، درنظر بگیرید. فرض کنید V فضای ماتریسهای Bی $n\times n$ با شرط $AB=BA$ باشد. ثابت کنید که بعد V برابر $d_1^2+\cdots+d_k^2$ است.

۱۵. فرض کنید V فضای ماتریسهای $n\times n$ بر روی F و A ماتریس $n\times n$ ثابتی بر روی F باشد. فرض کنید T عملگر خطی «ضرب از چپ در A» روی V باشد. آیا این درست است که A و T مقادیر سرشت‌نمای مساوی دارند؟

۳.۶. چندجمله‌ایهای پوچساز

در تلاش برای تحلیل عملگر خطی T یکی از مفیدترین مقولاتی که باید بدانیم، ردهٔ چندجمله‌ایهایی است که T را پوچ می‌سازند. به‌بیان دقیقتر، فرض کنیم V فضایی برداری بر روی هیأت F و T عملگری خطی روی V باشد. اگر p یك چندجمله‌ای بر روی F باشد، آنگاه $p(T)$ نیز عملگری خطی روی V است. اگر q چندجمله‌ای دیگری بر روی F باشد، آنگاه

$$(p+q)(T)=p(T)+q(T)$$
$$(pq)(T)=p(T)q(T).$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

از این‌رو، دستهٔ چندجمله‌ایهای p که T را پوچ می‌سازند، بدین معنی که

$$p(T)=0$$

یك ایدآل در جبر چندجمله‌ای $F[x]$ است. این ایدآل ممکن است ایدآل صفر باشد، بدین معنی که ممکن است T توسط هیچ چندجمله‌ای غیر صفری پوچ نشود. اما، اگر بعد فضای V متناهی باشد، این امر نمی‌تواند روی دهد.

فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای n بعدی V باشد. n^2+1 توان اول T را مورد نظر قرار می‌دهیم:

$$I, T, T^2, \cdots, T^{n^2}.$$

این دنباله، از n^2+1 عملگر در $L(V, V)$، فضای عملگرهای خطی روی V، تشکیل می‌شود. بعد فضای $L(V, V)$ برابر n^2 است. بنابراین، این دنباله از n^2+1 عملگر باید وابسته خطی باشد؛ یعنی، به‌ازای چند اسکالر c_i که همگی صفر نباشند، داریم

$$c_0I+c_1T+\cdots+c_{n^2}T^{n^2}=0.$$

از این رو، ایدآل چندجمله‌ایهایی که T را پوچ می‌سازند شامل چندجمله‌ای غیر صفری از درجهٔ n^2 یا کمتر هم هست.

بنا بر قضیهٔ ۵ از فصل ۴، هر ایدآل چندجمله‌ایها متشکل از همهٔ مضربهای چندجمله‌ای تکین ثابتی است که مولد آن ایدآل است. پس، عملگر T با چندجمله‌ای تکین p با خاصیت زیر در تناظر است: اگر f چندجمله‌ای مفروضی بر روی F باشد، آنگاه $f(T)=0$ اگر و تنها اگر $f=pg$ باشد، که در آن g نیز یك چندجمله‌ای بر روی F است.

تعریف. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای برداری با بعد متناهی V بر روی هیأت F باشد. **چندجمله‌ای مینیمال** T عبارت است از (یکتا) مولد تکین ایدآل چندجمله‌ایهایی بر روی F که T را پوچ می‌سازند.

نام «چندجمله‌ای مینیمال» از این واقعیت ریشه می‌گیرد که مولد هر ایدآل چندجمله‌ایها با چندجمله‌ای تکین از درجهٔ مینیمم در آن ایدآل مشخص می‌شود. این بدان معنی است که چندجمله‌ای مینیمال p برای عملگر خطی T به‌طور یکتا با سه خاصیت زیر معین می‌شود:

(۱) p چندجمله‌ای تکینی بر روی هیأت اسکالری F است.

(۲) $p(T)=0$.

(۳) درجهٔ هیچ چندجمله‌ای بر روی F که T را پوچ می‌سازد کمتر از درجهٔ p نیست.

اگر A ماتریسی $n\times n$ بر روی F باشد، **چندجمله‌ای مینیمال** A را به طریقی مشابه، به عنوان یکتا مولد تکین ایدآل همهٔ چندجمله‌ایهای بر روی F که A را پوچ می‌سازند، تعریف می‌کنیم. اگر عملگر T در پایهٔ مرتبی توسط ماتریس A نمایش داده

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

شود، آنگاه T و A چندجمله‌ای مینیمال مساوی دارند. این بدان خاطر است که $f(T)$ در آن پایه با ماتریس $f(A)$ نمایش داده می‌شود و بنابراین، $f(T)=0$ اگر وتنها اگر $f(A)=0$.

از تذکر اخیر درمورد عملگرها وماتریسها نتیجه‌می‌گیریم که ماتریسهای متشابه‌دارای چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی هستند. این حکم ازتعاریف نیز روشن است، زیرا به‌ازای هرچندجمله‌ای f

$$f(P^{-1}AP)=P^{-1}f(A)P.$$

نکتهٔ اساسی دیگری هم درمورد چندجمله‌ایهای مینیمال ماتریسها هست که باید متذکرشویم. فرض‌کنیم Aماتریسی $n\times n$ با درایه‌های متعلق به‌هیأت F باشد. فرض‌کنیم F_1 هیأتی باشد که F را به‌عنوان یك زیرهیأت شامل است. (مثلاً، A ممکن است‌ماتریسی با درایه‌های گویا باشد، درحالی‌که F_1 هیأت اعداد حقیقی. یا A ممکن است ماتریسی‌با درایه‌های حقیقی باشد، درحالی که F_1 هیأت اعداد مختلط.) می‌توان A را به‌عنوان ماتریسی $n\times n$ برروی F، یا به‌عنوان ماتریسی $n\times n$ برروی F_1 محسوب کرد. درظاهر، ممکن‌است به‌نظر رسد که برای Aدوچندجمله‌ای مینیمال متفاوت به‌دست می‌آید. خوشبختانه این‌طور نیست؛ وباید ببینیم چرا. تعریف چندجمله‌ای مینیمال A، درصورتی که به‌عنوان ماتریسی $n\times n$ برروی هیأت Fمحسوب شود،چیست؟ همهٔ‌چندجمله‌ایهای تکین باضرایب متعلق به F که A را پوچ می‌سازند درنظر می‌گیریم وآن راکه باکوچکترین درجه‌است انتخاب می‌کنیم. اگر f چندجمله‌ای تکینی برروی F باشد:

$$f=x^k+\sum_{j=0}^{k-1}a_jx^j \qquad (۶-۴)$$

آنگاه $f(A)=0$ صرفاً بیان می‌کند که رابطه‌ای خطی بین توانهای A در دست است:

$$A^k+a_{k-1}A^{k-1}+\cdots+a_1A+a_0I=0. \qquad (۶-۵)$$

درجهٔ چندجمله‌ای مینیمال، کوچکترین عدد صحیح مثبت k است که یك رابطهٔ خطی به‌صورت (۶-۵) بین توانهای I، A، ...، A^k وجود داشته باشد. بعلاوه، بنابر یکتایی چندجمله‌ای مینیمال به ازای این k یك وتنها یك رابطه به‌صورت (۶-۵) برقرار است؛ بدین معنی که، وقتی درجهٔ این چندجمله‌ای مینیمال، k، تعیین شود، اسکالرهایی یکتا چون a_0، ...، a_{k-1} در F یافت می‌شوند که در(۶-۵) صدق کنند. اینها، ضرایب چندجمله‌ای مینیمال هستند.

حال (به‌ازای هر k) در(۶-۵) دستگاهی متشکل از n^2 معادلهٔ‌خطی برای«مجهولهای» a_0، ...، a_{k-1} داریم. چون درایه‌های A در F قرار دارند، ضرایب دستگاه معادلات (۶-۵) هم در F هستند. بنابراین، اگردستگاه به‌ازای a_0، ...، a_{k-1} در F_1 جوابی‌داشته باشد، به ازای a_0، ...، a_{k-1} در F نیز دارای جوابی است. (ر. ك. انتهای بخش ۴.۱.) اکنون باید روشن باشد که دوچندجمله‌ای مینیمال مساوی هستند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تااینجا چه مطالبی دربارهٔ چندجمله‌ای مینیمال عملگری خطی روی فضایی n بعدی آموخته‌ایم؟ تنها چیزی که می‌دانیم این است که درجهٔ آن از n^2 تجاوز نمی‌کند. معلوم می‌شود که این تخمین نسبتاً ضعیف است، چراکه این درجه نمی‌تواند بیش از n باشد. بزودی ثابت می‌کنیم که این عملگر به وسیلهٔ چندجمله‌ای سرشت‌نمایش پوچ می‌شود. ابتدا، به‌مشاهدهٔ حکمی مقدماتی‌تر می‌پردازیم.

قضیهٔ ۳. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای برداری nبعدی V باشد [یا، A ماتریسی $n\times n$ باشد]. چندجمله‌ایهای سرشت‌نما ومینیمال T[یا A]، دارای ریشه‌های مساوی ولی احتمالا با چندگانگیهای متفاوت هستند.

اثبات. گیریم p چندجمله‌ای مینیمال T و c یك اسکالر باشد. آنچه راکه‌می‌خواهیم نشان بدهیم این است که $p(c)=0$، اگر و تنها اگر c یك مقدار سرشت‌نمای T باشد.

ابتدا فرض کنیم $p(c)=0$. دراین صورت

$$p=(x-c)q$$

که درآن q یك‌چندجمله‌ای است. چون $\deg q<\deg p$، تعریف چندجمله‌ای مینیمال p تصریح می‌کند که $q(T)\neq 0$. برداری‌چون β انتخاب می‌کنیم که $q(T)\beta\neq 0$. گیریم $\alpha=q(T)\beta$. دراین صورت

$$\begin{aligned}0&=p(T)\beta\\&=(T-cI)q(T)\beta\\&=(T-cI)\alpha\end{aligned}$$

و بنابراین، c یك مقدار سرشت‌نمای T است.

حال، فرض کنیم c یك مقدار سرشت‌نمای T، مثلاً $T\alpha=c\alpha$ و $\alpha\neq 0$، باشد. همان‌طورکه دریکی از لمهای پیش متذکرشدیم

$$p(T)\alpha=p(c)\alpha.$$

چون $p(T)=0$ و $\alpha\neq 0$، داریم $p(c)=0$. □

فرض کنیم T یك عملگرخطی قطری‌شدنی و c_1، ...، c_k مقادیرسرشت‌نمای‌متمایز T باشند. در این صورت بآسانی دیده می‌شودکه چندجمله‌ای مینیمال T عبارت است از چندجمله‌ای

$$p=(x-c_1)\cdots(x-c_k).$$

اگر α یك بردار سرشت‌نما باشد، آنگاه یکی از عملگرهای $T-c_1I$، ...، $T-c_kI$ بردار α را به 0 می‌فرستد. بنابراین به‌ازای هربردار سرشت‌نمای α

$$(T-c_1I)\cdots(T-c_kI)\alpha=0.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پایه‌ای برای فضای‌زمینه وجود دارد که متشکل از بردارهای سرشت‌نمای T است؛ ازاین‌رو

$$p(T)=(T-c_1I)\cdots(T-c_kI)=0.$$

ماحصل‌کارمان چنین است. اگر T یك عملگرخطی قطری شدنی باشد، آنگاه چندجمله‌ای مینیمال T حاصل‌ضربی ازسازه‌های خطی متمایزاست. به‌طوری‌که بزودی خواهیم دید، این خاصیت مشخص‌کننده عملگرهای قطری شدنی است.

مثال ۴. سعی مـی‌کنیم چندجمله‌ایهای مینیمال عملگرهای مثالهای ۱، ۲، و ۳ را بیابیم. ما آنها را به‌عکس ترتیب فوق مورد بحث قرارمی‌دهیم. قبلاً معلوم شدکه‌عملگر مثال ۳ قطری‌شدنی و با چندجمله‌ای سرشت‌نمای

$$f=(x-1)(x-2)^2$$

است. از بند قبل بر می‌آید که چندجمله‌ای مینیمال T عبارت است از

$$P=(x-1)(x-2).$$

خواننده می‌تواند با بررسی مستقیم کاملاً اطمینان یابدکه

$$(A-I)(A-2I)=0.$$

درمثال ۲، عملگر T نیزچندجمله‌ای سرشت‌نمای $f=(x-1)(x-2)^2$ را دارد. اما، این T قطری‌شدنی نیست ولذا نمی‌دانیم که چندجمله‌ای مینیمال آن $(x-1)(x-2)$ است. در این حالت دربارهٔ چندجمله‌ای مینیمال چه می‌دانیم؟ به واسطهٔ قضیهٔ ۳ می‌دانیم که ریشه‌های این چندجمله‌ای همان ۱ و ۲ هستند، البته احتمالاً باچندگانگیهایی دیگر. پس p رامیان چندجمله‌ایهایی به‌صورت $(x-1)^k(x-2)^l$، $k\geqslant 1$، $l\geqslant 1$ جستجومی‌کنیم. چندجمله‌ای $(x-1)(x-2)$ را آزمایش می‌کنیم:

$$(A-I)(A-2I)=\begin{bmatrix}2&1&-1\\2&1&-1\\2&2&-1\end{bmatrix}\begin{bmatrix}1&1&-1\\2&0&-1\\2&2&-2\end{bmatrix}$$

$$=\begin{bmatrix}2&0&-1\\2&0&-1\\4&0&-2\end{bmatrix}.$$

از این‌رو، درجـهٔ چندجمله‌ای مینیمال اقلاً ۲ است. پس، باید $(x-1)^2(x-2)$ یـا $(x-1)(x-2)^2$ را بیازماییم. دومی‌که چندجمله‌ای سرشت‌نما است، انتخابی محتمل به‌نظرمی‌رسد. بآسانی‌می‌توان محاسبه‌کردکه $(A-I)(A-2I)^2=0$. پس، چندجمله‌ای مینیمال T همان چندجمله‌ای سرشت‌نمای آن است.

در مثال ۱، عملگرخطی T روی R^2 راکه درپایهٔ استانده توسط ماتریس

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$A=\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود مورد بحث قرار دادیم. چندجمله‌ای سرشت‌نما، x^2+1 است که هیچ ریشهٔ حقیقی ندارد. برای تعیین چندجمله‌ای مینیمال، T را کنار می‌گذاریم و حواس خود را روی A متمرکز می‌کنیم. به‌عنوان ماتریسی مختلط، A دارای مقادیر سرشت‌نمای i و $-i$ است. هر دو ریشه باید در چندجمله‌ای مینیمال ظاهر شوند. پس چندجمله‌ای مینیمال بر x^2+1 تقسیم‌پذیر است. بآسانی می‌توان نشان داد که $A^2+I=0$. بنابراین، چندجمله‌ای مینیمال x^2+1 است.

قضیهٔ ۴ (کیلی-همیلتن)[1]. عملگر خطی T روی فضای برداری بعد متناهی V داده شده است. اگر f چندجمله‌ای سرشت‌نمای T باشد، آنگاه $f(T)=0$؛ به بیان دیگر، چندجمله‌ای مینیمال T چندجمله‌ای سرشت‌نمای T را عاد می‌کند.

اثبات. بعدها دو اثبات دیگر از این قضیه، مستقل از اثبات ارائه شده در اینجا، عرضه خواهیم کرد. اثبات حاضر هرچند کوتاه، ولی احتمالاً فهم آن مشکل است. گذشته از اختصار، این اثبات این حسن را هم دارد که کاربردی آموزنده و کاملاً غیربدیهی از نظریهٔ عمومی دترمینانها که در فصل ۵ گسترش یافت، عرضه می‌کند.

فرض کنیم K حلقهٔ جابجایی با عنصر همانی متشکل از همهٔ چندجمله‌ایهای از T باشد. بدیهی است که K در واقع جبری جابجایی با عنصر همانی برروی هیأت اسکالری است. پایهٔ مرتبی چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V انتخاب می‌کنیم و A را ماتریسی می‌گیریم که T را در آن پایه نمایش می‌دهد. در این صورت

$$T\alpha_i=\sum_{j=1}^{n} A_{ji}\alpha_j, \qquad 1\leqslant i\leqslant n.$$

این معادلات را می‌توان به‌صورت هم‌ارز

$$\sum_{j=1}^{n}(\delta_{ji}T-A_{ji}I)\alpha_j=0, \qquad 1\leqslant i\leqslant n$$

نیز نوشت. فرض کنیم B عنصری از $K^{n\times n}$ با درایه‌های

$$B_{ij}=\delta_{ij}T-A_{ji}I$$

باشد. وقتی $n=2$

$$B=\begin{bmatrix} T-A_{11}I & -A_{21}I \\ -A_{12}I & T-A_{22}I \end{bmatrix}$$

1. Cayley-Hamilton

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و

$$\begin{aligned}\det B &= (T-A_{11}I)(T-A_{22}I)-A_{12}A_{21}I\\ &= T^2-(A_{11}+A_{22})T+(A_{11}A_{22}-A_{12}A_{21})I\\ &= f(T)\end{aligned}$$

که در آن f چندجمله‌ای سرشت‌نما است:

$$f = x^2-(\operatorname{tr} A)x+\det A.$$

درحالت $n > 2$ نیز روشن است که

$$\det B = f(T)$$

چراکه f دترمینان ماتریس $xI-A$ است که درایه‌هایش چندجمله‌ایهای

$$(xI-A)_{ij} = \delta_{ij}x - A_{ij}$$

می‌باشند.[1]

می‌خواهیم نشان دهیم که $f(T)=0$. برای اینکه $f(T)$ عملگر صفر باشد لازم و کافی است که به‌ازای $k=1,\dots,n$، $(\det B)\alpha_k = 0$. طبق تعریف B، بردارهای $\alpha_1,\dots,\alpha_n$ درمعادلات

$$\sum_{j=1}^{n} B_{ij}\alpha_j = 0, \qquad 1\leqslant i\leqslant n \tag{۶-۶}$$

صدق می‌کنند. وقتی $n=2$، نوشتن (۶-۶) به‌صورت

$$\begin{bmatrix} T-A_{11}I & -A_{21}I \\ -A_{12}I & T-A_{22}I \end{bmatrix}\begin{bmatrix}\alpha_1\\ \alpha_2\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}0\\0\end{bmatrix}$$

الهام‌بخش است. دراین حالت، الحاقی کلاسیک، یعنی $\operatorname{adj} B$، عبارت است ازماتریس

$$\tilde{B} = \begin{bmatrix} T-A_{22}I & A_{21}I \\ A_{12}I & T-A_{11}I \end{bmatrix}$$

و

---

۱. این قسمت از اثبات اندکی تصحیح شده است درمتن اصلی دراین رابطه بجای A_{ij}، A_{ji} آمده است که با تصحیح این اشتباه، شکافی در اثبات به‌وجود می‌آید. خوشبختانه با استفاده از

$$(xI-A)^t_{ij} = xI_{ji}-A_{ji} \quad \text{و} \quad f=\det(xI-A)=\det(xI-A)^t$$

نتیجه‌مطلوب؛یعنی، $\det(B)=\det(TI-A)^t=\det(T\ I-A)=f(T)$ به‌دست‌می‌آید.ـم.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\tilde{B}B=\begin{bmatrix}\det B & 0\\ 0 & \det B\end{bmatrix}.$$

از این‌رو، داریم

$$(\det B)\begin{bmatrix}\alpha_1\\ \alpha_2\end{bmatrix}=(\tilde{B}B)\begin{bmatrix}\alpha_1\\ \alpha_2\end{bmatrix}$$
$$=\tilde{B}\left(B\begin{bmatrix}\alpha_1\\ \alpha_2\end{bmatrix}\right)$$
$$=\begin{bmatrix}0\\ 0\end{bmatrix}.$$

درحالت کلی، فرض کنیم $\tilde{B}=\operatorname{adj} B$. دراین صورت بنابر (۶-۶) به‌ازای هرجفت k، i

$$\sum_{j=1}^{n}\tilde{B}_{ki}B_{ij}\alpha_j=0,$$

وبا مجموع گیری روی i، داریم

$$0=\sum_{i=1}^{n}\sum_{j=1}^{n}\tilde{B}_{ki}B_{ij}\alpha_j$$
$$=\sum_{j=1}^{n}\left(\sum_{i=1}^{n}\tilde{B}_{ki}B_{ij}\right)\alpha_j.$$

حال $\tilde{B}B=(\det B)I$، و ازاین‌رو

$$\sum_{i=1}^{n}\tilde{B}_{ki}B_{ij}=\delta_{kj}\det B\ .$$

پس

$$0=\sum_{j=1}^{n}\delta_{kj}(\det B)\alpha_j$$
$$=(\det B)\alpha_k,\qquad 1\leqslant k\leqslant n\ .\ \square$$

قضیهٔ کیلی-همیلتن، عمدتاً بدین‌خاطر دراین مرحله مفید است که حیطهٔ جستجو برای چندجمله‌ایهای مینیمال عملگرهای گوناگون را محدود می‌سازد. اگر ماتریس A راکه نمایشگر T درپایهٔ مرتبی است بشناسیم، آنگاه می‌توانیم چندجمله‌ای سرشت‌نمای آن، f، را محاسبه کنیم. می‌دانیم که چندجمله‌ای مینیمال p چندجمله‌ای f را عاد می‌کند و هردو

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ریشه‌های مساوی دارند. هیچ روش خاصی بـرای محاسبهٔ دقیـق ریشه‌های چندجمله‌ایها (مگردرصورت کوچك بودن درجه) در دست نیست؛ اما، اگر f به‌سازه‌ها تجزیه شود:

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$ ، با فرض متمایز بودن c_1، ...، c_k، $d_i\geqslant 1$ (۶-۷)

آنگاه

$$p=(x-c_1)^{r_1}\cdots(x-c_k)^{r_k}, \qquad 1\leqslant r_j\leqslant d_j. \qquad (۶-۸)$$

این تنها چیزی است که درحالت عمومی می‌توان ابرازکرد. اگر f چندجمله‌ای (۶-۷) با درجـهٔ n باشد، آنگاه به‌ازای هرچندجمله‌ای p نظیـر (۶-۸) می‌توانیم ماتریسی $n\times n$ بیابیم که f را به‌عنوان چندجمله‌ای سرشت‌نمای خود و p را به‌عنوان چندجمله‌ای‌مینیمال خود دارا باشد. این مطلب را حالا اثبات نمی‌کنیم. ولـی، می‌خواهیم ایـن واقعیت را تأکید کنیم که علـم به‌اینکه چندجمله‌ای سرشت‌نما شکل (۶-۷) را دارد، تصریح می‌کند که چندجمله‌ای مینیمال به‌شکل (۶-۸) است وهیچ چیزدیگری درمورد p ابراز نمی‌کند.

مثال ۵. گیریم A ماتریس (گویای) 4×4

$$A=\begin{bmatrix}0&1&0&1\\1&0&1&0\\0&1&0&1\\1&0&1&0\end{bmatrix}$$

باشد. توانهای A بسادگی قابل محاسبه‌اند:

$$A^2=\begin{bmatrix}2&0&2&0\\0&2&0&2\\2&0&2&0\\0&2&0&2\end{bmatrix}$$

$$A^3=\begin{bmatrix}0&4&0&4\\4&0&4&0\\0&4&0&4\\4&0&4&0\end{bmatrix}.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پس $A^3 = 4A$؛ یعنی، اگر $p = x^3 - 4x = x(x+2)(x-2)$، آنگاه $p(A) = 0$ چندجمله‌ای مینیمال A باید p را تقسیم کند. این چندجمله‌ای مینیمال بوضوح از درجهٔ ۱ نیست، چرا که این مطلب بدان معنی است که A مضربی اسکالری از عنصرهمانی است. از این‌رو، نامزدهای چندجمله‌ای مینیمال عبارتند از: p، $x(x+2)$، $x(x-2)$، و $x^2 - 4$. سه چندجمله‌ای درجهٔ دوم را می‌توان حذف کرد، زیرا با یك‌نظر آشکار است که $A^2 \neq -2A$، $A^2 \neq 2A$، و $A^2 \neq 4A$. بنابراین p چندجمله‌ای‌مینیمال A است. بخصوص ۰، ۲ و ۲ — مقادیر سرشت‌نمای A هستند. یکی از سازه‌های x، $x-2$، و $x+2$ باید دوبار درچندجمله‌ای سرشت‌نما تکرار شود. آشکار است که ۲ = رتبهٔ (A). درنتیجه، فضایی دوبعدی از بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای ۰ وجود دارد. اکنون ازقضیهٔ ۲ باید روشن باشد که چندجمله‌ای‌سرشت‌نما $x^2(x^2 - 4)$ است، ونیزاینکه A برروی هیأت اعدادگویا با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$

متشابه است.

تمرین

۱. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی باشد. چندجمله‌ای مینیمال عملگر همانی روی V کدام است؟ چندجمله‌ای مینیمال عملگرصفرچیست؟

۲. فرض کنید a، b، و c عناصرهیأت F و A ماتریس ۳×۳ زیر برروی F باشد:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & c \\ 1 & 0 & b \\ 0 & 1 & a \end{bmatrix}.$$

ثابت کنید چندجمله‌ای سرشت‌نمای A عبارت است از $x^3 - ax^2 - bx - c$ و این، چندجمله‌ای مینیمال A نیزهست.

۳. فرض کنید A ماتریس حقیقی ۴×۴

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$A=\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 0 & 0 \\ -2 & -2 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

باشد. نشان دهید چندجمله‌ای سرشت‌نمای A، $x^2(x-1)^2$ است که چندجمله‌ای مینیمال آن نیز هست.

۴. آیا ماتریس A از تمرین ۳ برروی هیأت اعداد مختلط با ماتریسی قطری متشابه است؟

۵. فضای برداری n بعدی V و عملگر خطی T روی V داده شده‌اند. فرض کنید عدد صحیح مثبتی چون k موجود است که $T^k=0$. ثابت کنید $T^n=0$.

۶. ماتریسی 3×3 بیابید که چندجمله‌ای مینیمال آن x^2 باشد.

۷. فرض کنید n عددی صحیح مثبت و V فضای چندجمله‌ایهای برروی R که درجهٔ آنها حداکثر n است باشد (چندجمله‌ای ۰ را نیز در V قرار دهید). فرض کنید D عملگر مشتق‌گیری روی V باشد. چندجمله‌ای مینیمال D کدام است؟

۸. فرض کنید P عملگری روی R^2 باشد که هر بردار را به‌موازات محور yها بروی محور xها تصویر کند: $P(x, y)=(x, 0)$. نشان دهید که P خطی است. چندجمله‌ای مینیمال P چیست؟

۹. فرض کنید A ماتریسی $n\times n$ با چندجمله‌ای سرشت‌نمای

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

باشد. نشان دهید که

$$c_1d_1+\cdots+c_kd_k=\operatorname{tr}(A).$$

۱۰. فرض کنید V فضای برداری ماتریسهای $n\times n$ برروی هیأت F باشد. فرض کنید A یك ماتریس $n\times n$ ثابت و T عملگر خطی روی V تعریف شده توسط

$$T(B)=AB$$

باشد. نشان دهید که چندجمله‌ای مینیمال T برابر چندجمله‌ای مینیمال A است.

۱۱. ماتریسهای A و Bی $n\times n$ برروی هیأت F داده شده‌اند. بنابر تمرین ۹ در بخش

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱.۶ دوماتریس AB و BA دارای مقادیرسرشت‌نمای مساوی‌اند. آیا چندجمله‌ایهای سرشت نمای آنها هم مساوی‌اند؟ آیا چند جمله‌ایها مینیمال آنها مساوی‌اند؟

۴.۶. زیرفضاهای پایا

دراین بخش به‌معرفی چند مفهوم می‌پردازیم که در تحلیل عملگرهای خطی مفید واقع خواهند شد. از این ایده‌ها برای به‌دست آوردن سرشت‌نمایی عملگرهای قطری شدنی (و مثلثی شونده) برحسب چندجمله‌ایهای مینیمالشان، استفاده خواهیم کرد.

تعریف. فرض کنیم V فضایی برداری و T عملگری خطی روی V باشد. اگر W زیرفضایی از V باشد، گوییم W **تحت** T **پایا** است، هرگاه به‌ازای هربردار α در W، بردار $T\alpha$ هم در W باشد؛ یعنی، هرگاه $T(W)$ مشمول W باشد.

مثال ۶. اگر T عملگر خطی دلخواهی روی V باشد، آنگاه V تحت T پایاست، همین‌طور است زیرفضای صفر، برد T وفضای پوچ T نیز تحت T پایا هستند.

مثال ۷. هیأت F وعملگرمشتق‌گیری D روی‌فضای $F[x]$ متشکل‌ازچندجمله‌ایهای برروی F مفروض‌اند. فرض کنیم n عددی صحیح مثبت و W زیرفضای چندجمله‌ایهای از درجهٔ حداکثر n باشد. دراین صورت W تحت D پایاست. این امردقیقاً طریق دیگربیان این مطلب است که D «کاهش‌دهندهٔ درجه» است.

مثال ۸. دراینجا به‌تعمیمی بسیار مفید ازمثال ۶ می‌پردازیم. عملگرخطی T روی V مفروض است. فرض کنیم U عملگرخطی‌دلخواهی روی V باشدکه با T جابجامی‌شود؛ یعنی $TU=UT$. همچنین فرض کنیم W برد U و N فضای پوچ U باشد. W و N هردو تحت T پایا هستند. اگر α دربرد U باشد، مثلاً $\alpha=U\beta$، آنگاه $T\alpha=T(U\beta)=U(T\beta)$ و ازاین‌رو، $T\alpha$ در برد U قرارد دارد. اگر α در N باشد، آنگاه

$$U(T\alpha)=T(U\alpha)=T(0)=0\ ;$$

پس، $T\alpha$ متعلق به N است.

نوع خاصی از عملگرهایی که با T جابجا می‌شوند، عملگری چون $U=g(T)$ است که درآن g یك‌چندجمله‌ای است. مثلاً، ممکن است داشته باشیم. $U=T-cI$ که درآن c یك مقدار سرشت‌نمای T است، فضای پوچ U برای ما آشناست. می بینیم که‌این مثال، این حکم (بدیهی) را شامل است که فضای‌بردارهای سرشت‌نمای T وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c تحت T پایا است.

مثال ۹. فرض کنیم T عملگری خطی روی R^2 باشد که در پایهٔ مرتب‌استانده باماتریس

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$A=\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. دراین صورت تنها زیرفضاهایی از R^2 که تحت T پایا هستند، عبارتند از R^2 و زیرفضای صفر. هرزیرفضای پایای دیگری لزوماً باید دارای بعد یك باشد. اما، اگر W زیرفضایی باشدکه توسط بردار غیرصفر α پدید می‌آید، این حکم که W تحت T پایاست به‌معنی این است که α یك بردار سرشت‌نماست، ولی A هیچ مقدار سرشت‌نمای حقیقی ندارد.

هرگاه زیرفضای W تحت عملگر T پایا باشد، T عملگری خطی چون T_W روی فضای W القا می‌کند. عملگر خطی T_W طبق $T_W(\alpha)=T(\alpha)$، به‌ازای هر α در W، تعریف می‌شود، ولی T_W با T کاملاً متفاوت است، زیرا دامنه آن W است نه V.

وقتی بعد V متناهی باشد، پایایی W تحت T تعبیرماتریسی ساده‌ای دارد و شاید بهتر باشدکه آن را در اینجا ذکر کنیم. فرض کنیم پایهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ را برای V چنان انتخاب کرده باشیم که $\mathcal{B}'=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_r\}$ پایهٔ مرتبی برای W باشد $(r=\dim W)$. گیریم $A=[T]_{\mathcal{B}}$ وازآنجا

$$T\alpha_j=\sum_{i=1}^{n}A_{ij}\alpha_i\,.$$

چون W تحت T پایاست، به‌ازای $j\leqslant r$ بردار $T\alpha_j$ به W تعلق دارد. این بدان معنی است که

$$T\alpha_j=\sum_{i=1}^{r}A_{ij}\alpha_i,\qquad j\leqslant r. \tag{۶-۹}$$

به‌عبارت دیگر، هرگاه $j\leqslant r$ و $i>r$، $A_{ij}=0$.

از نظرظاهر، A به‌صورت بلوکی

$$A=\begin{bmatrix} B & C \\ 0 & D \end{bmatrix} \tag{۶-۱۰}$$

است، که‌درآن B ماتریسی $r\times r$، C ماتریسی $r\times(n-r)$، و D ماتریسی $(n-r)\times(n-r)$ است. خواننده توجه داردکه بنابر (۶-۹)، ماتریس B دقیقاً ماتریس عملگر القا شدهٔ T_W در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ است.

اکثر اوقات، بحث در خصوص T و T_W را بدون استفاده از صورت بلوکی ماتریس A در (۶-۱۰) انجام می‌دهیم. اما، به‌این نکته‌که روابط معین بین T_W و T چگونه از این صورت بلوکی دیده می‌شوند باید توجه‌کرد.

لم. فرض کنیم W زیرفضایی پایا از T باشد. چندجمله‌ای سرشت‌نمای عملگر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تحدیدی T_W چندجمله‌ای سرشت‌نمای T را عاد می‌کند، و نیز چندجمله‌ای مینیمال T_W چندجمله‌ای مینیمال T را.

اثبات. داریم

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

که در آن $A=[T]$ و $B=[T_W]_{\mathcal{B}}$. به واسطهٔ صورت بلوکی این ماتریس

$$\det(xI-A)=\det(xI-B)\det(xI-D).$$

این تساوی، حکم در خصوص چندجمله‌ایهای سرشت‌نما را اثبات می‌کند. توجه داشته باشید که I برای نمایش ماتریسهای همانی با سه‌اندازهٔ مختلف، به‌کار رفته است.

kمین توان ماتریس A دارای صورت بلوکی

$$A^k=\begin{bmatrix} B^k & C_k \\ 0 & D^k \end{bmatrix}$$

است که در آن C_k ماتریسی $r\times(n-r)$ است. بنابراین، هرچند جمله‌ای که A را پوچ سازد B را نیز (و ایضاً D را) پوچ می‌سازد. از این‌رو، چندجمله‌ای مینیمال B چندجمله‌ای مینیمال A را عاد می‌کند. □

مثال ۱۰. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V، W زیرفضای پدیدآمده توسط همهٔ بردارهای سرشت‌نمای T و c_1، ...، c_k مقادیر سرشت‌نمای متمایز T باشند. به‌ازای هر i، گیریم W_i فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c_i و $\mathcal{B}_i$ پایهٔ مرتبی برای W_i باشد. لم پیش از قضیهٔ ۲ می‌گوید که $\mathcal{B}'=(\mathcal{B}_1, \cdots, B_k)$ پایهٔ مرتبی برای W است. بویژه

$$\dim W=\dim W_1+\cdots+\dim W_k.$$

فرض کنیم $\mathcal{B}'=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_r\}$ به صورتی باشد که چند αی نخست آن پایه $\mathcal{B}_1$، چندتای بعدی پایهٔ $\mathcal{B}_2$، و به‌همین نحو بقیه را تشکیل دهند. با این قرار

$$T\alpha_i=t_i\alpha_i, \qquad i=1, \cdots, r$$

که در آن $(t_1, \cdots, t_r)=(c_1, c_1, \cdots, c_1, \cdots, c_k, c_k, \cdots, c_k)$ و این در حالی است که c_i به‌تعداد $\dim W_i$ بار تکرار شده باشد.

حال W تحت T پایاست، چراکه به‌ازای هر α در W داریم

$$\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_r\alpha_r$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T\alpha = t_1 x_1 \alpha_1 + \cdots + t_r x_r \alpha_r.$$

بردارهای دیگری چون $\alpha_{r+1}, \cdots, \alpha_n$ را در V به‌نحوی انتخاب می‌کنیم که $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد. ماتریس T نسبت به $\mathcal{B}$ صورت بلوکی (۶-۱۰) را دارد وماتریس عملگر تحدیدی T_W نسبت به‌پایهٔ $\mathcal{B}'$ برابر با

$$B = \begin{bmatrix} t_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & t_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & & t_r \end{bmatrix}$$

است. چندجمله‌ای سرشت‌نمای B (یعنی، چندجمله‌ای سرشت‌نمای T_W) عبارت است از

$$g = (x - c_1)^{e_1} \cdots (x - c_k)^{e_k}$$

که درآن $e_i = \dim W_i$. از این گذشته، g چندجمله‌ای سرشت‌نمای f از T را عاد می‌کند. بنابراین، چندگانگی c_i، به‌عنوان ریشه‌ای از f، حداقل برابر $\dim W_i$ است.

این مطالب باید قضیهٔ ۲ را روشن کرده باشند. قضیهٔ مذکور صرفاً بیان می‌کند که T قطری شدنی است اگر وتنها اگر $r = n$ یا اگروتنها اگر $e_1 + \cdots + e_k = n$. در حالت قطری نشدنی این مطالب کمك زیادی نمی‌کنند، چراکه ماتریسهای C و D در (۶-۱۰) را نمی‌شناسیم.

تعریف. فرض کنیم W زیرفضایی پایا از T و α برداری از V باشد. Tـ **هادی** α **در** W عبارت است از مجموعهٔ $S_T(\alpha; W)$ متشکل از همهٔ چندجمله‌ایهای g (بر روی هیأت اسکالری) که $g(T)\alpha$ متعلق به W باشد.

چون عملگر T در بیشتر مباحث ثابت است، معمولاً زیرنمایهٔ T را حذف می‌کنیم و می‌نویسیم $S(\alpha; W)$. مؤلفین معمولاً این دسته از چندجمله‌ایها را «پرکننده» (ایدال پرکننده) می‌نامند. «هادی» اصطلاح متداول‌تری است که مورد ترجیح کسانی است که عملگر نه‌چندان مهاجم $g(T)$ را در تصور دارندکه با ملایمت بردار α را به W سوق می‌دهد. درحالت خاص $W = \{0\}$، هادی را Tـ **پوچساز** α می‌نامیم.

لم. اگر W زیرفضای پایایی برای T باشد، آنگاه W تحت هرچندجمله‌ای در T پایاست. پس، به ازای هر α در V، هادی $S(\alpha; W)$ ایدآلی در جبرچندجمله‌ای $F[x]$ است.

اثبات. اگر β در W باشد، آنگاه $T\beta$ متعلق به W است. در نتیجه،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$T(T\beta)=T^2\beta$ هم در W است. به‌استقرا، به‌ازای هر k، بردار $T^k\beta$ در W است. با در نظر گرفتن ترکیبات خطی، دیده می‌شود که به‌ازای هر چندجمله‌ای f، $f(T)\beta$ متعلق به W است.

اگر W زیر مجموعهٔ دلخواهی از V باشد، تعریف $S(\alpha; W)$ بامعنی است. اگر W یك زیرفضا باشد، آنگاه $S(\alpha; W)$ هم زیرفضایی از $F[x]$ است، زیرا

$$(cf+g)(T)=cf(T)+g(T).$$

درصورتی که W تحت T نیز پایا باشد، g را یك چندجمله‌ای در $S(\alpha; W)$ می‌گیریم؛ یعنی، فرض می‌کنیم $g(T)\alpha$ در W باشد. اگر f یك چندجمله‌ای دلخـواه باشد، آنگاه $f(T)[g(T)\alpha]$ در W است. چون

$$(fg)(T)=f(T)g(T)$$

fg متعلق به $S(\alpha; W)$ است. پس مجموعهٔ هادی، عمل ضرب در هرچندجمله‌ای دلخواه را پذیر است. □

یکتا مولـد تکین ایدآل $S(\alpha; W)$، T- **هادی α در W** (T- **پوچساز**، در حـالت $W\neq\{0\}$) نیزنامیده می‌شود. T- هادی α در W چندجمله‌ای تکینی مانند g باکمترین درجه است که $g(T)\alpha$ در W باشد. چندجمله‌ای f در $S(\alpha; W)$ است اگروتنها اگر g چندجمله‌ای f را عادکند. توجه‌کنیدکه هادی $S(\alpha; W)$ همواره چندجمله‌ای مینیمال T را شامل است؛ از این‌رو، هر T- هادی چندجمله‌ای مینمال T را عاد می‌کند.

به‌عنوان اولین مثال از چگونگی استفاده از هـادی $S(\alpha; W)$، عملگرهای مثلثی شونده را سرشت‌نمایی می‌کنیم. عملگرخطی T **مثلثی‌شونده** نامیده می‌شود، هرگاه پایـهٔ مرتبی وجود داشته باشدکه درآن T با ماتریسی مثلثی نمایش داده شود.

لم. فرض کنیم V فضایی برداری بـا بعد متناهی برروی هیأت F و T عملگـری خطی روی V باشد که چندجمله‌ای مینیمال T حاصل‌ضربی از سازه‌های خطی به‌صورت

$$p=(x-c_1)^{r_1}\cdots(x-c_k)^{r_k}$$ با فرض c_i در F

باشد. همچنین فرض کنیم W زیرفضایی سره $(W\neq V)$ از V باشد که تحت T پایاست. برداری چون α در V وجود دارد که

(الف) α در W نیست؛

(ب) به‌ازای یك مقـدار سرشت‌نمای c از عملگر T، بردار $(T-cI)\alpha$ متعلق به W است.

اثبات. آنچه راکه (الف) و (ب) بیان می‌کنند این است که T- هـادی α در W یك چندجمله‌ای خطـی است. گیریم β برداری در V باشدکـه در W نباشد و g برابر T- هادی β در W باشد. در این صورت g چندجمله‌ای مینیمال p از T را عاد می‌کند.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چون β در W قرار ندارد، چندجمله‌ای g ثابت نیست. بنابراین،

$$g=(x-c_1)^{e_1}\cdots(x-c_k)^{e_k}$$

که در آن حداقل یکی از اعداد صحیح e_i مثبت است. j را طوری انتخاب می‌کنیم که $e_j>0$. دراین صورت $(x-c_j)$ چندجمله‌ای g را عاد می‌کند:

$$g=(x-c_j)h.$$

بنابرتعریف g، بردار $\alpha=h(T)\beta$ نمی‌تواند در W باشد. اما

$$\begin{aligned}(T-c_jI)\alpha&=(T-c_jI)h(T)\beta\\&=g(T)\beta\end{aligned}$$

متعلق به W است. □

قضیهٔ ۵. فرض کنیم V فضایی برداری با بعدمتناهی برروی هیأت F و T عملگری خطی روی V باشد. در این صورت T مثلثی شونده است اگر و تنها اگر چندجمله‌ای مینیمال T حاصل‌ضربی از چندجمله‌ایهای خطی برروی F باشد.

اثبات. فرض کنیم چندجمله‌ای مینیمال، به‌صورت

$$p=(x-c_1)^{r_1}\cdots(x-c_k)^{r_k}$$

به‌سازه‌ها تجزیه شود. با به‌کاربستن مکرر لم بالا، به‌پایهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ دست می‌یابیم که در آن نمایش ماتریسی T بالامثلثی است:

$$[T]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix}a_{11}&a_{12}&a_{13}&\cdots&a_{1n}\\0&a_{22}&a_{23}&\cdots&a_{2n}\\0&0&a_{33}&\cdots&a_{3n}\\\vdots&\vdots&\vdots&&\vdots\\0&0&0&\cdots&a_{nn}\end{bmatrix}. \qquad (۶\text{-}۱۱)$$

(۶-۱۱) صرفاً بیان می‌کند که

$$T\alpha_j=a_{1j}\alpha_1+\cdots+a_{jj}\alpha_j,\qquad 1\leqslant j\leqslant n \qquad (۶\text{-}۱۲)$$

یعنی، $T\alpha_j$ در زیرفضای پدیدآمده توسط $\alpha_1,\cdots,\alpha_j$ قرار دارد. برای یافتن $\alpha_1,\cdots,\alpha_n$ با به‌کاربردن لم درمورد زیرفضای $W=\{0\}$ اول α_1 را به‌دست‌می‌آوریم. آنگاه لم را درمورد W_1، فضای پدیدآمده توسط α_1، به‌کار می‌بندیم تا α_2 را به‌دست آوریم. سپس لم را درمورد W_2، فضای پدیدآمده توسط α_1 و α_2، به کار می‌بندیم، و

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

به‌همین طریق ادامه می‌دهیم. یك نکته را هم باید متذکر شویم. پس از اینکه α_1، ...، α_n را یافتیم، این روابط مثلث گونهٔ (۶-۱۲)، به‌ازای $j=1,\dots,i$، هستند که متضمن پایا بودن زیرفضای پدیدآمده توسط α_1، ...، α_i تحت عملگر T هستند.

اگر T مثلثی شونده باشد، بدیهی است که چندجمله‌ای سرشت‌نمای T به‌صورت

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

در F، c_i است. اکنون به‌ماتریس‌مثلثی (۶-۱۱) توجه کنید. درایه‌های قطری α_{11}، ...، α_{nn} مقادیر سرشت‌نما هستند که c_i به تعداد d_i بار تکرار می‌شود. اما، اگر f بتواند بدین صورت تجزیه شود، چندجمله‌ای مینیمال p نیز این طور تجزیه می‌شود، چرا که p چندجمله‌ای f را عاد می‌کند. □

نتیجه. فرض کنیم F یك هیأت بستهٔ جبری، چون هیأت اعداد مختلط باشد. هر ماتریس $n\times n$ بر روی F، با یك ماتریس مثلثی بر روی F متشابه است.

قضیهٔ ۶. فضای برداری با بعد متناهی V بر روی هیأت F و عملگرخطی T روی V داده شده‌اند. T قطری شدنی است اگر و تنها اگر چندجمله‌ای مینیمال T به‌صورت

$$p=(x-c_1)\cdots(x-c_k)$$

باشد که در آن c_1، ...، c_k عناصری متمایز از F هستند.

اثبات. قبلاً گفته‌ایم که اگر T قطری شدنی باشد، چندجمله‌ای مینیمال آن حاصل‌ضربی از سازه‌های خطی متمایز است (ر. ك. بحث پیش از مثال ۴). برای اثبات حالت عکس، W را زیر فضای پدیدآمده توسط همهٔ بردارهای سرشت‌نمای T می‌گیریم و فرض می‌کنیم $W\neq V$. بنا بر لمی که در اثبات قضیهٔ ۵ به‌کار رفت، برداری چون α که در W نیست و نیز مقدار سرشت‌نمایی چون c_j از T وجود دارند که بردار

$$\beta=(T-c_jI)\alpha$$

در W قرار می‌گیرد. چون β در W است،

$$\beta=\beta_1+\cdots+\beta_k$$

که در آن $T\beta_i=c_i\beta_i$، $1\leqslant i\leqslant k$ و بنابراین به‌ازای هر چندجمله‌ای h، بردار

$$h(T)\beta=h(c_1)\beta_1+\cdots+h(c_k)\beta_k$$

در W قرار دارد.

حال، یك چندجمله‌ای چون q وجود دارد که $p=(x-c_j)q$. همچنین

$$q-q(c_j)=(x-c_j)h.$$

پس، داریم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$q(T)\alpha - q(c_j)\alpha = h(T)(T - c_jI)\alpha = h(T)\beta.$$

اما $h(T)\beta$ متعلق به W است و چون

$$0 = p(T)\alpha = (T - c_jI)q(T)\alpha$$

بردار $q(T)\alpha$ در W قرار دارد. بنابراین، $q(c_j)\alpha$ هم در W است. چون α در W نیست، $q(c_j) = 0$. این مطلب متناقض با این واقعیت است که p ریشه‌های متمایزی دارد. □

درانتهای بخش ۷.۶، اثبات متفاوتی از قضیهٔ ۶ ارائه خواهیم کرد. قضیهٔ ۶ علاوه بر اینکه نتیجهٔ زیبایی است، از نظر محاسباتی نیز مفید است. فرض کنیم عملگر خطی T که در پایهٔ مرتبی با ماتریس A نمایش داده می‌شود در دست باشد و بخواهیم بدانیم که آیا T قطری شدنی است یا نه. چند جمله‌ای سرشت‌نمای f را محاسبه می‌کنیم. اگر بتوانیم f را به‌سازه‌ها تجزیه کنیم:

$$f = (x - c_1)^{d_1} \cdots (x - c_k)^{d_k}$$

دو روش متفاوت برای تعیین اینکه آیا T قطری شدنی است یا نه، در اختیار داریم. یك روش این است که ببینیم آیا می‌توانیم به‌ازای هر i، تعداد d_i بردار سرشت نمای مستقل، وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c_i، بیابیم یا نه. روش دیگر، بررسی این مطلب است که آیا $(T - c_1I) \cdots (T - c_kI)$ عملگر صفر هست یا نه.

قضیهٔ ۵، اثبات متفاوتی از قضیهٔ کیلی-همیلتن به‌دست می‌دهد. قضیهٔ اخیر درمورد ماتریسهای مثلثی آسان است. از این‌رو، به واسطهٔ قضیهٔ ۵، نتیجه را برای هر ماتریس دلخواه بر روی هیأتی بستهٔ جبری، به‌دست می‌آوریم. هر هیأت، زیرهیأتی از یك هیأت بستهٔ جبری است. با دانستن این قضیه، اثباتی برای قضیهٔ کیلی-همیلتن برای ماتریسهای بر روی هیأتی دلخواه به‌دست می‌آید. اگر در این بحث، دست‌کم قضیهٔ بنیادی جبر (هیأت اعداد مختلط بستهٔ جبری است) را بپذیریم، آنگاه قضیهٔ ۵ اثباتی از قضیهٔ کیلی-همیلتن برای ماتریسهای مختلط هم فراهم می‌آورد و این اثبات مستقل از اثباتی است که قبلاً ارائه کردیم.

تمرین

۱. فرض کنید T عملگری خطی روی R^2 باشد که ماتریس آن در پایهٔ مرتب استاندارد

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$$

است.

(الف) ثابت کنید تنها زیرفضاهای R^2 که تحت T پایا هستند: R^2 و زیرفضای

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

صفر می‌باشند.

(ب) اگر ماتریس عملگر خطی U روی C^2 در پایهٔ مرتب استانده A باشد، نشان دهید U دارای زیرفضاهای پایای یك بعدی است.

۲. فرض کنید W زیرفضای پایایی برای T باشد. بدون رجوع به‌ماتریسها، ثابت کنید که چندجمله‌ای مینیمال عملگر تحدیدی T_W، چندجمله‌ای مینیمال T را عاد می‌کند.

۳. c را یك مقدار سرشت‌نمای T و W را فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c بگیرید. عملگر تحدیدی T_W چیست؟

۴. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & 2 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix}.$$

آیا A بر روی هیأت اعداد حقیقی با ماتریسی مثلثی متشابه است؟ اگر این طور باشد، چنین ماتریس مثلثی را بیابید.

۵. هر ماتریس A، با این خاصیت که $A^2=A$، با ماتریسی قطری متشابه است.

۶. فرض کنید T یك عملگر خطی قطری شدنی روی فضای برداری n بعدی V باشد. اگر W زیرفضایی باشد که تحت T پایاست، ثابت کنید عملگر تحدیدی T_W قطری‌شدنی است.

۷. فرض کنید T عملگرخطی روی یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت‌اعداد مختلط باشد. ثابت کنید T قطری شدنی است اگروتنها اگر T توسط یك‌چندجمله‌ای بر روی C با ریشه‌های متمایز، پوچ شود.

۸. فرض کنید T عملگری خطی روی V باشد. اگر هرزیرفضای V تحت T پایا باشد، آنگاه T مضربی اسکالری از عملگر همانی است.

۹. فرض کنید T عملگر انتگرال نامعین

$$(Tf)(x)=\int_0^x f(t)dt$$

روی فضای توابع پیوستهٔ روی فاصلهٔ $[0,1]$ باشد. آیا فضای توابع چندجمله‌ای

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تحت T پایا است؟ فضای توابع مشتق‌پذیر چطور؟ فضای توابعی که در $x = 1/2$ صفر می‌شوند چطور؟

۱۰. فرض کنید A ماتریسی 3×3 با درایه‌های حقیقی باشد. ثابت کنید که اگر A بر روی R با ماتریسی مثلثی متشابه نباشد، آنگاه A بر روی C با ماتریسی قطری متشابه است.

۱۱. این حکم درست است یا غلط: اگر ماتریس مثلثی A با ماتریسی قطری متشابه باشد، آنگاه A خود قطری است.

۱۲. فرض کنید T عملگری خطی روی یك فضای برداری با بعد متناهی بر روی هیأت بستهٔ جبری F، و f یك چندجمله‌ای بر روی F باشد. ثابت کنید c یك مقدار سرشت‌نمای $f(T)$ است اگر و تنها اگر $c = f(t)$. در اینجا t یك مقدار سرشت نمای T است.

۱۳. فرض کنید V فضای ماتریسهای $n \times n$ بر روی F و A ماتریس $n \times n$ ثابتی بر روی F باشد. فرض کنید T و U عملگرهای خطی روی V تعریف شده توسط

$$T(B) = AB$$

$$U(B) = AB - BA$$

باشند.

(الف) این حکم درست‌است یا غلط: اگر A (بر روی F) قطری شدنی باشد، آنگاه T قطری شدنی است.

(ب) این حکم درست است یا غلط: اگر A قطری شدنی باشد، آنگاه U نیز قطری شدنی است.

۵.۶. مثلث‌بندی همزمان؛ قطری سازی همزمان

فرض کنیم V فضایی با بعد متناهی و $\mathcal{F}$ خانواده‌ای از عملگرهای خطی روی V باشد. می‌خواهیم بدانیم کی می‌توانیم عملگرهای واقع در $\mathcal{F}$ را به‌طور همزمان مثلث‌بندی کنیم یا قطری سازیم؛ یعنی، پایه‌ای چون $\mathcal{B}$ بیابیم که همهٔ ماتریسهای $[T]_{\mathcal{B}}$، T در $\mathcal{F}$، مثلثی (یا قطری) باشند. در مورد قطری سازی، لازم است $\mathcal{F}$ خانواده‌ای از عملگرهای جابجا‌شونده باشد: به‌ازای هر T و U در $\mathcal{F}$، $UT = TU$. این مطلب، از این واقعیت ناشی می‌شود که همهٔ ماتریسهای قطری جابجا می‌شوند. البته، این نیز لازم است که هر عملگر در $\mathcal{F}$، عملگری قطری شدنی باشد. برای مثلث‌بندی همزمان، هر عملگر در $\mathcal{F}$ باید مثلثی‌

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

شونده باشد. لازم نیست که $\mathcal{G}$ خانواده‌ای جابجا شونده باشد؛ هرچند، این شرط (که هر T به‌تنهایی می‌تواند مثلث‌بندی شود) برای مثلث‌بندی همزمان کافی است. این نتایج، از تغییراتی جزئی در اثبات قضایای ۵ و ۶ حاصل می‌شوند.

زیرفضای W **تحت** (خانوادهٔ عملگرهای) $\mathcal{G}$ **پایاست**، هرگاه W تحت هر یك از عملگرهای واقع در $\mathcal{G}$ پایا باشد.

لم. گیریم $\mathcal{G}$ خانوادهٔ جابجا شونده‌ای از عملگرهای خطی مثلثی شونده روی V باشد. فرض کنیم W زیرفضایی سره از V باشد که تحت $\mathcal{G}$ پایاست. برداری چون α در V وجود دارد که

(الف) α در W نیست؛

(ب) به ازای هر T در $\mathcal{G}$، بردار $T\alpha$ در زیرفضای پدیدآمده توسط α و W قرار دارد.

اثبات. به دلیل مشاهدهٔ ذیل هرگاه فرض کنیم $\mathcal{G}$ فقط شامل تعدادی متناهی عملگر باشد از عمومیت مسأله نکاسته‌ایم. گیریم $\{T_1, \cdots, T_r\}$ یك زیرمجموعهٔ مستقل خطی ماکسیمال $\mathcal{G}$، یعنی پایه‌ای برای زیرفضای پدیدآمده توسط $\mathcal{G}$ باشد. اگر α برداری باشد که برای آن شرط (ب) به‌ازای هر T_i برقرار باشد، آنگاه (ب) به‌ازای هر عملگری که ترکیبی خطی از $T_1, \cdots, T_r$ باشد نیز برقرار است.

بنا بر لم قبل از قضیهٔ ۵ (همین لم برای تنها یك عملگر) می‌توانیم برداری چون β_1 (که در W نیست) و اسکالری چون c_1 بیابیم که $(T_1 - c_1 I)\beta_1$ متعلق به W باشد. گیریم V_1 دستهٔ همهٔ بردارهایی چون β در V باشد که $(T_1 - c_1 I)\beta$ متعلق به W است. در این صورت V_1 زیرفضایی از V است که به‌طور سره بزرگتر از W می‌باشد. از این گذشته، V_1 بحت $\mathcal{G}$ پایاست؛ زیرا، اگر T با T_1 جابجا شود، آنگاه

$$(T_1 - c_1 I)(T\beta) = T(T_1 - c_1 I)\beta.$$

اگر β در V_1 باشد، آنگاه $(T_1 - c_1 I)\beta$ در W است. چون W تحت هر T در $\mathcal{G}$ پایاست، $T(T_1 - c_1 I)\beta$ متعلق به W است؛ یعنی، به‌ازای هر β در V_1 و هر T در $\mathcal{G}$، $T\beta$ در V_1 قرار دارد.

حال W زیرفضایی سره از V_1 است. گیریم U_2 عملگر خطی روی V_1 باشد که از تحدید T_2 به زیرفضای V_1 حاصل می‌شود. چندجمله‌ای مینیمال U_2 چندجمله‌ای مینیمال T_2 را تقسیم می‌کند. بنابراین، می‌توانیم لم قبل از قضیهٔ ۵ را در مورد این عملگر و زیرفضای پایای W به‌کار بندیم. برداری چون β_2 در V_1 (و نه در W) و اسکالری چون c_2 را به‌دست می‌آوریم که $(T_2 - c_2 I)\beta_2$ در W باشد. توجه کنید که

(الف) β_2 متعلق به W نیست؛

(ب) $(T_1 - c_1 I)\beta_2$ در W است؛

(پ) $(T_2 - c_2 I)\beta_2$ هم در W است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

فرض کنیم V_2 مجموعهٔ همهٔ بردارهای β در V_1 باشد که $(T_2-c_2I)\beta$ در W است. در این صورت V_2 تحت $\mathcal{F}$ پایاست. لم قبل از قضیهٔ ۵ را در مورد U_3، تحدید T_3 به V_2، به‌کار می‌بندیم. اگر بدین طریق ادامه دهیم به‌برداری چون $\alpha=\beta_r$ (که در W نیست) خواهیم رسید که $(T_j-c_jI)\alpha$، $j=1,\cdots,r$، در W است. □

قضیهٔ ۷. فرض کنیم V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F و $\mathcal{F}$ خانوادهٔ جابجا شونده‌ای از عملگرهای خطی مثلثی شونده روی V باشد. پایهٔ مرتبی برای V وجود دارد که در آن پایه، هرعملگر واقع در $\mathcal{F}$ توسط ماتریسی مثلثی نمایش داده می‌شود.

اثبات. با در اختیار داشتن لمی که هم اکنون اثبات شد، چنانچه $\mathcal{F}$ جایگزین T گردد، آنگاه این قضیه همان اثبات قضیهٔ ۵ را خواهد داشت. □

نتیجه. گیریم $\mathcal{F}$ خانوادهٔ جابجاشونده‌ای از ماتریسهای $n\times n$ بر روی هیأت بستهٔ جبری F باشد. ماتریس $n\times n$ نامنفردی چون P، با درایه‌های متعلق به F وجود دارد که به ازای هر ماتریس A در $\mathcal{F}$، ماتریس $P^{-1}AP$ بالا مثلثی است.

قضیهٔ ۸. فرض کنیم $\mathcal{F}$ خانوادهٔ جابجا شونده‌ای از عملگرهای خطی قطری‌شدنی روی فضای برداری با بعد متناهی V باشد. پایهٔ مرتبی برای V وجود دارد که در آن پایه، هر عملگر واقع در $\mathcal{F}$ توسط ماتریسی قطری نمایش داده می‌شود.

اثبات. همچنان که قضیهٔ ۶ را با اقتباس از لم قبل از قضیهٔ ۵ برای حالت قطری شدنی ثابت کردیم، می‌توانیم این قضیه را هم با اقتباس لم قبل از قضیهٔ ۷ برای حالت قطری شدنی اثبات کنیم. ولی، در این مرحله ساده‌تر آن است که با استقرار روی بعد V به‌پیش برویم.

اگر $\dim(V)=1$ چیزی برای اثبات باقی نمی‌ماند. قضیه را برای فضاهای برداری با ابعاد کمتر از n فرض می‌کنیم و V را فضایی n بعدی می‌گیریم. عنصری چون T از $\mathcal{F}$ انتخاب می‌کنیم که مضربی اسکالری از عنصر همانی نباشد. اسکالرهای $c_1,\cdots,c_k$ را مقادیر سرشت نمای متمایز T، و (به‌ازای هر i) W_i را فضای پوچ $T-c_iI$ فرض می‌کنیم. نمایه‌ای چون i را تثبیت می‌کنیم. در این صورت W_i تحت هر عملگری که با T جابجا شود پایاست. $\mathcal{F}_i$ را خانوادهٔ عملگرهای خطی روی W_i می‌گیریم که از تحدید عملگرهای در $\mathcal{F}$ به‌زیر فضاهای (پایای) W_i حاصل بشوند. هرعملگر متعلق به $\mathcal{F}_i$ قطری‌شدنی است، زیرا چندجمله‌ای مینیمال آن، چندجمله‌ای مینیمال عملگر متناظرش در $\mathcal{F}$ را عاد می‌کند. چون $\dim W_i<\dim V$، عملگرهای واقع در $\mathcal{F}_i$ می‌توانند همزمان قطری شوند. به‌بیان‌دیگر، W_i پایه‌ای چون $\mathcal{B}_i$ دارد، متشکل از بردارهایی که همزمان بردارهای سرشت‌نمای هر یك از عملگرهای متعلق به $\mathcal{F}_i$ هستند.

چون T قطری شدنی است، لم قبل از قضیهٔ ۲ می‌گوید که $\mathcal{B}=(\mathcal{B}_1,\cdots,\mathcal{B}_k)$ پایه‌ای برای V است. این همان پایه‌ای است که در جستجویش هستیم. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تمرین

۱. ماتریس حقیقی معکوس پذیری چون P بیابید که $P^{-1}AP$ و $P^{-1}BP$ هر دوقطری‌شدنی باشند. در اینجا A و B ماتریسهای حقیقی زیر هستند.

(الف) $A=\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$ و $B=\begin{bmatrix} 3 & -8 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$.

(ب) $A=\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ و $B=\begin{bmatrix} 1 & a \\ a & 1 \end{bmatrix}$.

۲. فرض کنید $\mathcal{F}$ خانوادهٔ جابجا شونده‌ای از ماتریسهای مختلط 3×3 باشد. خانوادهٔ $\mathcal{F}$ چند ماتریس مستقل خطی را می‌تواند شامل باشد؟ در حالت $n\times n$ چه می‌توان گفت؟

۳. T را عملگری خطی روی فضایی n بعدی بگیرید و فرض کنید T دارای n مقدار سرشت نمای متمایز باشد. ثابت کنید هر عملگر خطی که با T جابجا شود، یك چندجمله‌ای برحسب T است.

۴. فرض کنید A، B، C، و D چهار ماتریس مختلط $n\times n$ باشند که (با یکدیگر) جابجا می‌شوند. فرض کنید E ماتریس $2n\times 2n$

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

باشد. ثابت کنید $\det E=\det(AD-BC)$.

۵. فرض کنید F یك هیأت، n عددی صحیح مثبت، و V فضای ماتریسهای $n\times n$ بر روی F باشد. اگر A ماتریس $n\times n$ ثابتی بر روی F باشد، T_A را عملگر خطی روی V تعریف‌شده توسط $T_A(B)=AB-BA$ بگیرید. خانوادهٔ عملگرهای خطی T_A را که با تغییر A روی همهٔ ماتریسهای قطری، حاصل می‌شود در نظر بگیرید. ثابت کنید عملگرهای واقع در این خانواده همزمان قطری شدنی هستند.

۶.۶. تجزیه به مجموع مستقیم

همچنان که به تحلیل خود از یك تك عملگر خطی ادامه می‌دهیم، ایده‌هایمان را به‌طریقی استادانه‌تر ـ کمتر برحسب ماتریسها و بیشتر برحسب زیرفضاها ـ تنظیم می‌کنیم. درآغاز این فصل هدف خود را بدین صورت تشریح کردیم: یافتن پایهٔ مرتبی که درآن ماتریس T

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

شکل سادهٔ خاصی به خود بگیرد. اکنون، هدف خود را بـه‌صورت زیر تشریح می‌کنیم: تجزیهٔ فضای زمینهٔ V بـه‌مجموع از زیرفضاهای پایا برای T بـه‌طوری‌کـه عملگرهای تحدیدی روی این زیرفضاها ساده باشند.

تعریف. گیریم W_1، ...، W_k زیـر فضاهـایـی از فضای برداری V باشند. گوییم W_1، ...، W_k **مستقل** هستند، هرگاه

$$\alpha_1+\cdots+\alpha_k=0 \quad ،\alpha_i \text{ در } W_i$$

ایجاب کند که همهٔ α_iها صفر باشند.

به‌ازای $k=2$، معنی استقلال همان $\{0\}$ بـودن اشتراك است، بـه‌عبارت دیگر، W_1 و W_2 مستقل هستند اگـر و تنها اگـر $W_1\cap W_2=\{0\}$. اگـر $k>2$، استقلال W_1، ...، W_k بیانگر مطالب بسیار بیشتری از $W_1\cap\cdots\cap W_k=\{0\}$ است. این استقلال بیان می‌کند کـه هر W_j با مجموع زیـر فضاهای دیگر W_i تنها در بردار صفر شریك است.

اهمیت استقلال درنکتهٔ زیرنهفته است. گیریم $W=W_1+\cdots+W_k$ زیرفضای پدیدآمده توسط W_1، ...، W_k باشد. هربردار α در W را می‌توان به‌صورت مجموعی چون

$$\alpha=\alpha_1+\cdots+\alpha_k \quad ،\alpha_i \text{ در } W_i$$

نوشت. اگر W_1، ...، W_k مستقل باشند، آنگاه این عبارت برای α یکتا است؛ زیرا اگر

$$\beta=\beta_1+\cdots+\beta_k \quad ،\beta_i \text{ در } W_i$$

آنگاه $0=(\alpha_1-\beta_1)+\cdots+(\alpha_k-\beta_k)$، وازاین‌رو $\alpha_i-\beta_i=0$، $i=1,\cdots,k$.

پس، وقتی‌که W_1، ...، W_k مستقل باشند، به همان طریقی کـه با بردارهای R^k به‌مثابهٔ k تاییهایی از اعداد رفتار می‌کردیم، می‌توانیم با بردارهای W نیز به‌صورت k تاییهای $(\alpha_1,\cdots,\alpha_k)$، α_i در W_i، رفتار کنیم.

لم. فرض کنیم V فضایی بـرداری بـا بعد متناهی باشد. W_1، ...، W_k را زیـر فضاهایی از V می‌گیریم و فرض می‌کنیم $W=W_1+\cdots+W_k$. احکام زیر هم ارزند.

(الف) W_1، ...، W_k مستقل هستند.

(ب) به ازای هر j، $2\leqslant j\leqslant k$، داریم

$$W_j\cap(W_1+\cdots+W_{j-1})=\{0\}.$$

(پ) اگر $\mathcal{B}_i$ پایهٔ مرتبی برای W_i، $1\leqslant i\leqslant k$، باشد آنگاه دنبالهٔ $\mathcal{B}=(\mathcal{B}_1,\cdots,\mathcal{B}_k)$ پایهٔ مرتبی برای W است.

اثبات. (الف) را فـرض مـی‌گیریم. فـرض کنیـم α بـرداری در اشتـراك

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$W_j \cap (W_1 + \cdots + W_{j-1})$ باشد. در این صورت بردارهایی چون $\alpha_1, \cdots, \alpha_{j-1}$، که α_i در W_i است، وجود دارند که $\alpha = \alpha_1 + \cdots + \alpha_{j-1}$. چون

$$\alpha_1 + \cdots + \alpha_{j-1} + (-\alpha) + 0 + \cdots + 0 = 0$$

و از طرفی $W_1, \cdots, W_k$ مستقل هستند، با یادداشته باشیم $\alpha = \alpha_{j-1} = \cdots = \alpha_2 = \alpha_1 = 0$.

اکنون ثابت می‌کنیم که (ب) حکم (الف) را ایجاب می‌کند. فرض کنیم

$$0 = \alpha_1 + \cdots + \alpha_k \quad ، \quad \alpha_i \text{ در } W_i.$$

j را بزرگترین عدد صحیح i می‌گیریم که $\alpha_i \neq 0$، در این صورت

$$0 = \alpha_1 + \cdots + \alpha_j, \quad \alpha_j \neq 0.$$

پس $\alpha_j = -\alpha_1 - \cdots - \alpha_{j-1}$ بردار غیر صفری در $W_j \cap (W_1 + \cdots + W_{j-1})$ است.

تا اینجا می‌دانیم که (الف) و(ب) یکی هستند، ببینیم چرا (الف) و(پ) هم‌ارزند. (الف) را فرض می‌گیریم. فرض کنیم $\mathcal{B}_i$ پایه‌ای برای W_i، $1 \leqslant i \leqslant k$، باشد و $\mathcal{B} = (\mathcal{B}_1, \cdots, \mathcal{B}_k)$. هر رابطهٔ خطی بین بردارهای $\mathcal{B}$ صورت

$$\beta_1 + \cdots + \beta_k = 0$$

را دارد که در آن β_i ترکیبی خطی از بردارهای متعلق به $\mathcal{B}_i$ است. چون $W_1, \cdots, W_k$ مستقل هستند، هر β_i برابر 0 است. چون هر $\mathcal{B}_i$ مستقل است، رابطه‌ای که بین بردارهای واقع در $\mathcal{B}$ داریم رابطه‌ای بدیهی است.

اثبات این که (پ) حکم (الف) را ایجاب می‌کند به تمرین (تمرین ۲) ارجاع می‌شود. □

اگر هر یك از (و در نتیجه همهٔ) شرایط لم اخیر برقرار باشد، گوییم مجموع $W = W_1 + \cdots + W_k$ **مستقیم** است یا W **مجموع مستقیم** $W_1, \cdots, W_k$ است و می‌نویسیم

$$W = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k.$$

خواننده ممکن است در نوشتارهای ریاضی این مجموع مستقیم را با عناوین مجموع مستقل یا مجموع مستقیم درونی $W_1, \cdots, W_k$ هم بیابد.

مثال ۱۱. گیریم V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F و $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد. اگر W_i زیرفضای یك بعدی پدیدآمده توسط α_i باشد، آنگاه $V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_n$.

مثال ۱۲. فرض کنیم n عددی صحیح مثبت، F زیر هیأتی از اعداد مختلط، و V

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

فضای همهٔ ماتریسهای $n\times n$ بر روی F باشد. گیریم W_1 زیرفضای همهٔ ماتریسهای **متقارن**، یعنی ماتریسهایی چون A با شرط $A^t=A$، و W_2 زیرفضای همهٔ ماتریسهای **متقارن کج**، یعنی ماتریسهایی چون A با شرط $A^t=-A$، باشند. در این صورت $V=W_1\oplus W_2$. اگر A ماتریسی دلخواه در V باشد، عبارت یکتایی که A را به‌صورت مجموعی از ماتریسها، یکی در W_1 و دیگری در W_2، بیان کند عبارت است از

$$A=A_1+A_2$$

$$A_1=\frac{1}{2}(A+A^t)$$

$$A_2=\frac{1}{2}(A-A^t).$$

مثال ۱۳. فرض کنیم T عملگر خطی دلخواهی روی فضای با بعد متناهی V باشد. گیریم $c_1,\cdots,c_k$ مقادیر سرشت‌نمای متمایز T، و W_i فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c_i باشند. در این صورت $W_1,\cdots,W_k$ مستقل‌اند. به‌لم قبل از قضیهٔ ۲ مراجعه کنید. بخصوص، اگر T قطری‌شدنی باشد، آنگاه $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$.

تعریف. اگر V فضایی برداری باشد، یك **تصویر**[1] V عملگری خطی چون E روی V است که $E^2=E$.

فرض کنیم E یك تصویر باشد. R را برد E و N را فضای پوچ E می‌گیریم.

۱. بردار β در برد R است اگر و تنها اگر $E\beta=\beta$. اگر $\beta=E\alpha$، آنگاه $E\beta=E^2\alpha=E\alpha=\beta$. بعکس، اگر $\beta=E\beta$، آنگاه (مسلماً) β در برد E قراردارد.

۲. $V=R\oplus N$.

۳. عبارت یکتای α به‌صورت مجموعی از بردارهای در R و N عبارت است از $\alpha=E\alpha+(\alpha-E\alpha)$.

از (۱)، (۲)، و (۳) بسادگی دیده می‌شود که اگر R و N دو زیرفضای V باشند و $V=R\oplus N$، یك و تنها یك عملگر تصویر E وجود دارد که بردش R و فضای پوچش N باشد. این عملگر، **تصویر روی R در راستای N** نامیده می‌شود.

هر تصویر E (به‌طور بدیهی) قطری شدنی است. اگر $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_r\}$ پایه‌ای برای R و $\{\alpha_{r+1},\cdots,\alpha_n\}$ پایه‌ای برای N باشد، آنگاه پایهٔ $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ ماتریس E را قطری می‌کند:

$$[E]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix} I & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

---

۱. این اصطلاح را یك عملگر تصویری یا به‌طور خلاصه یك تصویری می‌نامند.ـم.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

در اینجا I ماتریس همانی $r\times r$ است. این موضوع به تفسیر برخی از اصطلاحات دربارهٔ تصویرها کمك می‌کند. خواننده باید حالات گوناگون در صفحهٔ R^2 (یا فضای ۳بعدی R^3) را بررسی و خود را متقاعدکند که تصویر روی R در راستای N، هر بردار را با تصویر کردنش به‌موازات N، در R می‌فرستد.

از تصویرها می‌توان در تشریح تجزیه به مجموعهای مستقیم فضای V استفاده کرد. زیرا، گیریم $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$. به ازای هر j عملگری چون E_j روی V تعریف می‌کنیم. فرض کنیم α در V باشد؛ مثلا فرض کنیم $\alpha=\alpha_1+\cdots+\alpha_k$ و α_i در W_i باشد. بنا به‌تعریف می‌گیریم $E_j\alpha=\alpha_j$. در این صورت E_j قاعده‌ای خوش تعریف‌است. بسادگی‌دیده می‌شود که E_j خطی است، برد E_j برابر W_j است و $E_j^2=E_j$. فضای پوچ E_j برابر است با زیرفضای

$$(W_1+\cdots+W_{j-1}+W_{j+1}+\cdots+W_k)$$

زیرا، حکم $E_j\alpha=0$، چیزی جز $\alpha_j=0$ نیست؛ یعنی، α عملاً مجموعی از بردارهای واقع درفضاهای W_i با $i\neq j$ است. برحسب تصویرهای E_j به‌ازای هر α در V داریم

$$\alpha=E_1\alpha+\cdots+E_k\alpha.$$

مطلبی که (۶-۱۳) بیان می‌کند این است

$$I=E_1+\cdots+E_k.$$

توجه نیزداشته باشید که اگر $i\neq j$، آنگاه $E_iE_j=0$، زیرا برد E_j زیرفضای W_j است که مشمول در فضای پوچ E_i است. اکنون یافته‌های خود را خلاصه و عکس قضیه را بیان و اثبات می‌کنیم.

قضیهٔ ۹. اگر $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$، آنگاه k عملگرخطی $E_1,\cdots,E_k$ روی V وجود دارند که

(۱) هر E_i یك تصویر است $(E_i^2=E_i)$؛

(۲) $E_iE_j=0$، هرگاه $i\neq j$؛

(۳) $I=E_1+\cdots+E_k$؛

(۴) برد E_i برابر W_i است.

بعکس، اگر $E_1,\cdots,E_k$ عملگرهایی خطی روی V باشند که در شرایط (۱)، (۲)، و (۳) صدق کنند و اگر W_i برد E_i باشد، آنگاه $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$.

اثبات. تنها باید حکم عکس را اثبات کنیم. فرض کنیم $E_1,\cdots,E_k$ عملگرهایی خطی روی V باشند که سه شرط اول را برمی‌آورند وهمچنین فرض می‌کنیم W_i برد E_i باشد. در این صورت یقیناً

$$V=W_1+\cdots+W_k\ ;$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

زیرا، بنا بر شرط (۳)، به‌ازای هر α در V داریم

$$\alpha = E_1\alpha + \cdots + E_k\alpha$$

و $E_i\alpha$ هم در W قرار دارد. این عبارت برای α یکتاست، زیرا اگر

$$\alpha = \alpha_1 + \cdots + \alpha_k$$

و α_i در W_i باشد، مثلاً $\alpha_i = E_i\beta_i$، آنگاه با استفاده از (۱) و (۲) داریم

$$\begin{aligned} E_j\alpha &= \sum_{i=1}^{k} E_j\alpha_i \\ &= \sum_{i=1}^{k} E_jE_i\beta_i \\ &= E_j^2\beta_j \\ &= E_j\beta_j \\ &= \alpha_j. \end{aligned}$$

این مطلب نشان می‌دهد که V مجموع مستقیم W_iهاست. □

تمرین

۱. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی و W_1 زیرفضایی از V باشد. ثابت کنید زیرفضایی چون W_2 از V وجود دارد که $V = W_1 \oplus W_2$.

۲. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی و W_1، ...، W_k زیرفضاهایی از V باشند که $V = W_1 + \cdots + W_k$ و بعد(V) = بعد(W_1) + ... + بعد(W_k).
ثابت کنید $V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$.

۳. تصویر E را بیابید که R^2 را بروی زیرفضای پدیدآمده توسط بردار $(1, -1)$، در راستای زیرفضای پدیدآمده توسط بردار $(1, 2)$، تصویر کند.

۴. این حکم درست است یا غلط: اگر E_1 و E_2 تصویرهایی بروی زیرفضاهایی مستقل باشند، آنگاه $E_1 + E_2$ یك تصویر است.

۵. اگر E یك تصویر و f یك چندجمله‌ای باشد، آنگاه $f(E) = aI + bE$. مقادیر a و b برحسب ضرایب f چه هستند؟

۶. این حکم درست است یا غلط: اگر عملگری قطری شدنی تنها دارای مقادیر سرشت-

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نمای ۰ و ۱ باشد، یك تصویر است.

۷ • ثابت کنید که اگر E تصویر روی R در راستای N باشد، آنگاه $(I-E)$ تصویر روی N در راستای R است.

۸ • فرض کنید $E_1, \cdots, E_k$ عملگرهایی خطی روی فضای V باشند و $E_1+\cdots+E_k=I$.
(الف) ثابت کنید که اگر به‌ازای $i\neq j$ داشته باشیم $E_iE_j=0$، آنگاه به‌ازای هر i، $E_i^2=E_i$.
(ب) درحالت $k=2$، عکس (الف) را اثبات کنید؛ یعنی، اگر $E_1+E_2=I$، $E_1^2=E_1$، و $E_2^2=E_2$، آنگاه $E_1E_2=0$.

۹ • فرض کنید V یك فضای برداری حقیقی و E یك عملگر خطی خود توان روی V، یعنی یك تصویر باشد. ثابت کنید $(I+E)$ معکوس‌پذیر است. $(I+E)^{-1}$ را نیز بیابید.

۱۰• فرض کنید F زیرهیأتی از اعداد مختلط (یا، هر هیأتی با سرشت‌نمای صفر) و V یك‌فضای برداری‌با بعدمتناهی برروی F باشد. فرض کنید $E_1, \cdots, E_k$ تصویرهایی از V باشند و $E_1+\cdots+E_k=I$. ثابت کنید به ازای $i\neq j$، $E_iE_j=0$.
(راهنمایی: ازتابع رد استفاده کنید، و از خود سؤال کنید که رد هر تصویر چیست.)

۱۱• فرض کنید V فضایی برداری و $W_1, \cdots, W_k$ زیرفضاهایی از V باشند. فرض کنید

$$V_j=W_1+\cdots+W_{j-1}+W_{j+1}+\cdots+W_k.$$

همچنین فرض کنید که $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$. ثابت کنید فضای دوگان V^* به مجموع مستقیم $V^*=V_1^0\oplus\cdots\oplus V_k^0$ تجزیه می‌شود.

۷.۶. مجموعهای مستقیم پایا

ما در وهلهٔ نخست به‌تجزیه به‌مجموع مستقیم $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$، که درآن هر یك از زیرفضاهای W_i تحت عملگر خطی مفروض T پایا باشد، علاقه‌مندیم. با در دست بودن چنین تجزیه‌ای از V، T به‌وسیلهٔ تحدید، عملگری خطی چون T_i روی هر W_i القا می‌کند. پس، کنش T عبارت از این است که اگر α برداری از V باشد بردارهای یکتایی چون $\alpha_1, \cdots, \alpha_k$، با α_i در W_i را داریم که

$$\alpha=\alpha_1+\cdots+\alpha_k.$$

و در این صورت

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T\alpha = T_1\alpha_1 + \cdots + T_k\alpha_k.$$

این وضعیت را با گفتن اینکه T **مجموع مستقیم** عملگرهای T_1، ...، T_k است توصیف می‌کنیم. در استفاده از این اصطلاح، باید به‌خاطرداشت که T_iها عملگرهایی خطی روی فضای V نیستند، بلکه عملگرهایی خطی روی زیرفضاهای مختلف W_i هستند. این حقیقت که $V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$، ما را قادر می‌سازد که به‌هر α در V، kتایی یکتایی چون $(\alpha_1, \cdots, \alpha_k)$ از بردارهای α_i واقع در W_i (بنابر $\alpha = \alpha_1 + \cdots + \alpha_k$) را به‌طریقی وابسته سازیم که بتوانیم اعمال خطی در V را با کار روی تك زیرفضاهای W_i انجام دهیم. این‌واقعیت که هر W_i تحت Tپایاست، اجازه می‌دهد که به‌کنش Tبه‌صورت کنشهای مستقل عملگرهای T_i روی زیرفضاهای W_i بنگریم. هدف ما مطالعهٔ T، با یافتن تجزیه به‌مجموع مستقیم پایایی است که درآن عملگرهای T_i از نوعی ابتدایی باشند.

پیش از ذکریك مثال، اجازه دهید به‌نظیرماتریسی این وضعیت بپردازیم. فرض کنیم پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}_i$ را برای هر W_i انتخاب، وبرای اینکه $\mathcal{B}$ متشکل از اجتماع $\mathcal{B}_i$ها پایهٔ مرتبی برای V باشدآنها را بترتیب $\mathcal{B}_1$، ...، $\mathcal{B}_k$ مرتب‌کرده باشیم. از بحثی که‌دربارهٔ نظیر ماتریسی یك زیرفضای پایای تنهاکردیم بسادگی مشهود است که اگر $A = [T]_{\mathcal{B}}$ و $A_i = [T_i]_{\mathcal{B}_i}$، آنگاه A دارای صورت بلوکی

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & A_k \end{bmatrix} \qquad (۶\text{-}۱۴)$$

است. در (۶-۱۴)، A_i ماتریسی $d_i \times d_i$ $(d_i = \dim W_i)$ است و ۰ها نمادهایی برای بلوك‌های مستطیلی شکل ازاسکالرهای ۰ با اندازه‌های مختلف هستند. بعلاوه، به‌نظرمناسب می‌رسدکه (۶-۱۴) را با گفتن اینکه A **مجموع مستقیم** ماتریسهای A_1، ...، A_k است توصیف کنیم.

بسیاری از اوقات، زیرفضای W_i را با تصویرهای وابستهٔ E_i (قضیهٔ ۹) توصیف خواهیم کرد. بنابراین، ضرورت داردکه بتوانیم‌پایایی زیرفضاهای W_i را برحسب E_iها بیان کنیم.

قضیهٔ ۱۰. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای V و W_1، ...، W_k و نیز E_1، ...، E_k به‌صورتی‌که در قضیهٔ۹ آمده‌اند، باشند. دراین صورت، شرطی لازم و کافی برای اینکه هرزیرفضای W_i تحت T پایا باشد این است که T با هریك از تصویرهای E_i جابجا شود؛ یعنی،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$TE_i = E_iT, \quad i = 1, \cdots, k.$$

اثبات. فرض کنیم T با هر E_i جابجا شود و α در W_j باشد. دراین صورت $E_j\alpha = \alpha$ و

$$\begin{aligned} T\alpha &= T(E_j\alpha) \\ &= E_j(T\alpha) \end{aligned}$$

که نشان می‌دهد $T\alpha$ دربرد E_j قرار دارد؛ یعنی، W_j تحت T پایاست.

اکنون فرض می‌کنیم هر W_i تحت T پایا باشد، نشان‌خواهیم داد که $TE_j = E_jT$. گیریم α برداری در V باشد. دراین صورت

$$\alpha = E_1\alpha + \cdots + E_k\alpha$$

$$T\alpha = TE_1\alpha + \cdots + TE_k\alpha.$$

چون $E_i\alpha$ در W_i که تحت T پایاست قراردارد، باید به‌ازای برداری چون β_i داشته‌باشیم $T(E_i\alpha) = E_i\beta_i$. دراین صورت

$$\begin{aligned} E_jTE_i\alpha &= E_jE_i\beta_i \\ &= \begin{cases} 0 & \text{اگر } i \neq j \\ E_j\beta_j & \text{اگر } i = j \end{cases} \end{aligned}$$

وبنابراین

$$\begin{aligned} E_jT\alpha &= E_jTE_1\alpha + \cdots + E_jTE_k\alpha \\ &= E_j\beta_j \\ &= TE_j\alpha. \end{aligned}$$

این رابطه به‌ازای هر α در V برقرار است و از این‌رو، $E_jT = TE_j$. □

اکنون عملگری قطری شدنی چون T را به‌زبان تجزیه به مجموع مستقیم پایا (تصویرهایی که با T جابجا می‌شوند) توصیف می‌کنیم. این مطلب بعدها کمك شایانی در فهم چند قضیهٔ عمیق تجزیهٔ فضاها خواهد کرد. خواننده ممکن است تصور کند که توصیفی که درصددعرضهٔ آن هستیم، درمقایسه با فرمولبندی ماتریسی، یااین بیان ساده که بردارهای سرشت‌نمای T فضای زمینه را پدید می‌آورند، نسبتاً پیچیده است. ولی، باید درنظرداشته باشد که این اولین نظراجمالی ما به‌روشی بسیار مؤثراست که به‌وسیلهٔ آن می‌توانیم‌مسائل مختلفی در رابطه با زیرفضاها، پایه‌ها، ماتریسها، و نظایر آنها را به‌محاسبات جبری عملگرهای خطی، تحویل کنیم. با اندکی تجربه،کارآیی، و ظرافت این روش استدلال آشکار خواهد شد.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیهٔ ۱۱. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای بعد متناهی V باشد. اگر T قطری شدنی و c_1، ...، c_k مقادیر سرشت‌نمای متمایز T باشند، آنگاه عملگرهایی خطی چون E_1، ...، E_k روی V وجود دارند که

(۱) $T = c_1E_1 + \cdots + c_kE_k$؛

(۲) $I = E_1 + \cdots + E_k$؛

(۳) $E_iE_j = 0$، $i \neq j$؛

(۴) $E_i^2 = E_i$ (E_i یك تصویر است)؛

(۵) برد E_i، فضای سرشت‌نمای T وابسته به c_i است.

بعکس، اگر k اسکالرمتمایز c_1، ...، c_k و k عملگرخطی غیرصفر E_1، ...، E_k موجود باشند که شرایط (۱) (۲)، و (۳) را برآورند، آنگاه T قطری شدنی است؛ c_1، ...، c_k مقادیر سرشت‌نمای متمایز T هستند؛ و شرایط (۴) و (۵) نیز برقرارند.

اثبات. فرض کنیم T قطری شدنی و با مقادیر سرشت‌نمای متمایز c_1، ...، c_k باشد. گیریم W_i فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c_i باشد. همان‌طور که قبلاً دیده‌ایم

$$V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k.$$

گیریم E_1، ...، E_k همچون درقضیهٔ ۹ تصویرهای وابسته به‌این تجزیه باشند. دراین صورت (۲)، (۳)، (۴)، و (۵) برقرارند. برای اثبات (۱) به‌شرح زیر عمل می‌کنیم. به‌ازای هر α در V

$$\alpha = E_1\alpha + \cdots + E_k\alpha$$

و ازاین‌رو

$$T\alpha = TE_1\alpha + \cdots + TE_k\alpha$$
$$= c_1E_1\alpha + \cdots + c_kE_k\alpha.$$

به‌بیان دیگر، $T = c_1E_1 + \cdots + c_kE_k$.

حال فرض کنید عملگری خطی چون T، همراه با اسکالرهای متمایز c_i وعملگرهای غیرصفر E_i که (۱)، (۲)، و (۳) را برمی‌آورند داده شده باشند. چون به‌ازای $i \neq j$، $E_iE_j = 0$، دوطرف $I = E_1 + \cdots + E_k$ راکه در E_i ضرب کنیم بلافاصله $E_i^2 = E_i$ را به‌دست می‌آوریم. با ضرب $T = c_1E_1 + \cdots + c_kE_k$ در E_i خواهیم داشت $TE_i = c_iE_i$، که نشان می‌دهد هربردار در برد E_i، درفضای پوچ $(T - c_iI)$ نیز هست. چون فرض کرده‌ایم که $E_i \neq 0$، این مطلب ثابت می‌کند که برداری غیرصفر در فضای پوچ $(T - c_iI)$ وجود دارد؛ بدین معنی که c_i یك مقدار سرشت‌نمای T است. بعلاوه، c_iها کل مقادیر سرشت‌نمای T هستند؛ زیرا، اگر c اسکالری دلخواه باشد، آنگاه

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T-cI=(c_1-c)E_1+\cdots+(c_k-c)E_k$$

لذا اگر $(T-cI)\alpha=0$ باید داشته باشیم $(c_i-c)E_i\alpha=0$. اگر α بردار صفر نباشد، آنگاه iیی هست که $E_i\alpha\neq 0$، و از این‌رو به‌ازای این i داریم $c_i-c=0$.

مطمئناً T قطری‌شدنی است، زیرا نشان داده‌ایم که هر بردار غیرصفر در برد E_i، یك بردار سرشت‌نمای T نیز هست و این واقعیت که $I=E_1+\cdots+E_k$ نشان می‌دهد که این بردارهای سرشت‌نما V را پدید می‌آورند. آنچه برای اثبات باقی می‌ماند این‌است که فضای پوچ $(T-c_iI)$ دقیقاً برد E_i است. اما این موضوع واضح است، چراکه اگر $T\alpha=c_i\alpha$، آنگاه

$$\sum_{j=1}^{k}(c_j-c_i)E_j\alpha=0.$$

از این‌رو

$$(c_j-c_i)E_j\alpha=0 \qquad \text{به‌ازای هر } j،$$

و آنگاه

$$E_j\alpha=0, \qquad j\neq i.$$

چون $\alpha=E_1\alpha+\cdots+E_k\alpha$، و به‌ازای $j\neq i$، $E_j\alpha=0$، پس داریم $\alpha=E_i\alpha$، که خود نشان می‌دهد که α در برد E_i است. □

بخشی از قضیهٔ ۹ بیان می‌کند که برای عملگری قطری شدنی چون T، اسکالرهای c_1، ...، c_k و عملگرهای E_1، ...، E_k به‌طور یکتا به‌وسیلهٔ شرایط (۱)، (۲)، (۳)، این شرط که c_iها متمایزند و این شرط که E_iها غیرصفرند، تعیین می‌شوند. یکی از خواص جالب تجزیهٔ $T=c_1E_1+\cdots+c_kE_k$ این است که اگر g چندجمله‌ای دلخواهی بر روی هیأت F باشد، آنگاه

$$g(T)=g(c_1)E_1+\cdots+g(c_k)E_k.$$

جزئیات اثبات را به‌خواننده وامی‌گذاریم. برای مشاهده چگونگی اثبات این مطلب، تنها نیازمند به‌محاسبهٔ T^r، به‌ازای هرعدد صحیح r، هستیم. به‌عنوان نمونه

$$\begin{aligned}T^2&=\sum_{i=1}^{k}c_iE_i\sum_{j=1}^{k}c_jE_j\\&=\sum_{i=1}^{k}\sum_{j=1}^{k}c_ic_jE_iE_j\\&=\sum_{i=1}^{k}c_i^2E_i^2\\&=\sum_{i=1}^{k}c_i^2E_i.\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

لازم است خواننده این را با $g(A)$ که در آن A ماتریسی قطری است مقایسه کند؛ زیرا در این‌صورت $g(A)$ چیزی جز ماتریسی قطری با درایه‌های قطری $g(A_{11})$، ...، $g(A_{nn})$ نخواهد بود.

درحالت خاص، مایلیم بدانیم هنگام به‌کار بردن چندجمله‌ایهای لاگرانژ متناظر با اسکالرهای c_1، ...، c_k:

$$p_j = \prod_{i \neq j} \frac{(x - c_i)}{(c_j - c_i)}$$

چه رخ می‌دهد. داریم $p_j(c_i) = \delta_{ij}$، یعنی

$$p_j(T) = \sum_{i=1}^{k} \delta_{ij} E_i$$
$$= E_j.$$

پس، تصویرهای E_j نه‌تنها با T جابجا می‌شوند، بلکه چندجمله‌ایهای برحسب T هستند.

ازاین‌گونه محاسبات با چندجمله‌ایهای برحسب T می‌توان برای ارائهٔ اثباتی‌دیگر از قضیهٔ ۶ که عملگرهای قطری‌شدنی را برحسب چندجمله‌ایهای مینیمالشان سرشت‌نمایی می‌کند، استفاده کرد. این اثبات کاملاً مستقل از اثبات قبلی است.

اگر T قطری شدنی باشد، $T = c_1 E_1 + \cdots + c_k E_k$، آنگاه به‌ازای هرچندجمله‌ای g

$$g(T) = g(c_1) E_1 + \cdots + g(c_k) E_k.$$

پس، $g(T) = 0$ اگر وتنها اگر به‌ازای هر i، $g(c_i) = 0$. بخصوص، چندجمله‌ای مینیمال T عبارت است از

$$p = (x - c_1) \cdots (x - c_k).$$

حال فرض کنیم T عملگری خطی با چندجمله‌ای مینیمال $p = (x - c_1) \cdots (x - c_k)$ باشد و c_1، ...، c_k عناصر متمایزی ازهیأت اسکالری. چندجمله‌ایهای لاگرانژ را تشکیل می‌دهیم

$$p_j = \prod_{i \neq j} \frac{(x - c_i)}{(c_j - c_i)}.$$

از فصل ۴ یادآوری می‌کنیم که $p_j(c_i) = \delta_{ij}$ وبه‌ازای هرچندجمله‌ای g با درجهٔ حداکثر $(k - 1)$، داریم

$$g = g(c_1) p_1 + \cdots + g(c_k) p_k.$$

اگر g را چندجمله‌ای اسکالری ۱ وسپس چندجمله‌ای x بگیریم، داریم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$1 = p_1 + \cdots + p_k$$

(۶-۱۵)

$$x = c_1 p_1 + \cdots + c_k p_k.$$

(خوانندهٔ زیرک توجه خواهد کرد که ممکن است استفاده از x درست نباشد، چرا که k ممکن است ۱ باشد. اما اگر $k=1$، T مضربی اسکالری از عنصرهمانی است و لذا قطری‌شدنی.) حال فرض‌کنیم $E_j = p_j(T)$. بنابر (۶-۱۵) داریم

$$I = E_1 + \cdots + E_k$$

(۶-۱۶)

$$T = c_1 E_1 + \cdots + c_k E_k.$$

توجه‌کنیدکه اگر $i \neq j$، آنگاه $p_i p_j$ برچندجمله‌ای مینیمال p بخش‌پذیراست، چراکه $p_i p_j$ همهٔ $(x - c_r)$ها را به‌عنوان سازه‌ای شامل است. پس

$$E_i E_j = 0, \qquad i \neq j. \tag{۶-۱۷}$$

مطلب دیگری راکه باید نشان دهیم این است‌که به‌ازای هر i، $E_i \neq 0$. اما این مطلب‌از این واقعیت نتیجه می‌شودکه p چندجمله‌ای مینیمال T است، و از این‌رو نمی‌توانیم داشته باشیم $p_i(T) = 0$، چراکه درجهٔ p_i از درجهٔ p کمتر است. این نکتهٔ آخر، همراه با (۶-۱۶)، (۶-۱۷)، واین امرکه c_iها متمایزند، ما را قادر می‌سازدکه قضیهٔ ۱۱ رابه‌کار بندیم ونتیجه بگیریم‌که T قطری‌شدنی است. □

تمرین

۱. فرض‌کنید E یک تصویر V و T عملگری خطی روی V باشد. ثابت‌کنیدکه برد E تحت T پایاست اگروتنها اگر $ETE = TE$. همچنین ثابت‌کنیدکه برد وفضای پوچ E هردو تحت T پایا هستند اگروتنها اگر $ET = TE$.

۲. فرض‌کنید T عملگری خطی روی R^2 باشدکه ماتریس آن درپایهٔ مرتب استانده

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

است. فرض‌کنید W_1 زیرفضایی از R^2 پدیدآمده توسط بردار $\epsilon_1 = (1, 0)$ باشد.

(الف) ثابت‌کنید W_1 تحت T پایاست.

(ب) ثابت کنید هیچ زیرفضایی از W_2 وجود ندارد که تحت T پایا و مکمل W_1 باشد:

$$R^2 = W_1 \oplus W_2.$$

(با تمرین ۱ از بخش ۵.۶ مقایسه شود.)

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۳. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای برداری با بعد متناهی V باشد. فرض کنید R برد T و N فضای پوچ T باشد. ثابت کنید R و N مستقل هستند اگر وتنها اگر $V=R\oplus N$.

۴. فرض کنید T عملگری خطی روی V باشد ونیز $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$ که هر W_i تحت T پایاست. فرض کنید T_i عملگر (تحدیدی) القا شده روی W_i باشد.

(الف) ثابت کنید $\det(T)=\det(T_1)\cdots\det(T_k)$.

(ب) ثابت کنید که چندجمله‌ای سرشت‌نمای f عبارت است ازحاصل‌ضرب چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای f_1، ...، f_k.

(پ) ثابت کنید چندجمله‌ای مینیمال T کوچکترین مضرب مشترك چندجمله‌ایهای مینیمال T_1، ...، T_k است. (راهنمایی: احکام متناظر مربوط به‌مجموع مستقیم ماتریسها را اثبات کنید وسپس آنها را به‌کار بندید.)

۵. فرض کنید T عملگری خطی قطری‌شدنی روی R^3 باشد که در مثال ۳ از بخش ۲.۶ مورد بحث قرار گرفت. چندجمله‌ایهای لاگرانژ را به‌کار گیرید تا ماتریس نمایش A را به‌صورت $A=E_1+2E_2$، $E_1+E_2=I$ و $E_1E_2=0$ بنویسید.

۶. A را ماتریس 4×4 درمثال ۵ از بخش ۳.۶ بگیرید. ماتریسهایی چون E_1، E_2، و E_3 بیابید که

$$A=c_1E_1+c_2E_2+c_3E_3،\ E_1+E_2+E_3=I،\ \text{و}\ E_iE_j=0،\ i\neq j.$$

۷. در تمرینهای ۵ و ۶ توجه کنید که (به‌ازای هر i) فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c_i توسط بردارهای ستونی ماتریسهای مختلف E_j با $j\neq i$ پدید می‌آید. آیا این امر تصادفی است؟

۸. فرض کنید T عملگری خطی روی V باشد که با هرعملگر تصویری روی V جابجا شود. درمورد T چه می‌توان گفت؟

۹. فرض کنید V فضای برداری توابع (با مقدار) حقیقی پیوسته روی فاصلهٔ $[-1,+1]$ ازخط حقیقی باشد. همچنین فرض کنید W_e زیرفضای توابع زوج، $f(-x)=f(x)$، و W_o زیرفضای توابع فرد، $f(-x)=-f(x)$، باشد.

(الف) نشان دهید $V=W_e\oplus W_o$.

(ب) اگر T عملگر انتگرال نامعین

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(Tf)(x)=\int_{0}^{x} f(t)\,dt$$

باشد، آیا W_e و W_0 تحت T پایا هستند؟

۸.۶. قضیهٔ تجزیهٔ اولیه

کوشش ما دراین بخش این است که عملگرخطی T روی فضای با بعد متناهی V را از طریق تجزیهٔ T به‌مجموعی مستقیم از عملگرهایی که به‌معنایی ابتدایی هستند، مطالعه کنیم. می‌توانیم این کار را دربرخی از حالات خاص معین، مثلاً هنگامی که چندجمله‌ای مینیمال T برروی هیأت اسکالری F به‌حاصل‌ضربی از چندجمله‌ایهای تکین متمایز از درجهٔ ۱ تجزیه شود، ازطریق بردارها ومقادیرسرشت‌نمای T انجام دهیم. درحالت کلی چه‌می‌توانیم بکنیم؟ درصورتی که سعی کنیم T را با استفاده ازمقادیر سرشت‌نما مطالعه کنیم با دومسأله روبرو خواهیم شد. اول آنکه، T ممکن است حتی‌یك مقدارسرشت‌نما هم نداشته باشد؛ این وضع، درواقع نقیصه‌ای است از هیأت اسکالری، بدین معنی که این هیأت بستهٔ جبری نیست. دوم، حتی اگرچندجمله‌ای سرشت‌نما به‌طورکامل برروی F به‌حاصل‌ضربی ازچند-جمله‌ایهای درجهٔ ۱ تجزیه شود، ممکن است برای T به‌اندازهٔ‌کافی بردار سرشت‌نماجهت پدیدآوردن فضای V موجودنباشد؛ واضح است که این‌وضع نقیصه‌ای از T است.وضعیت دوم، با عملگر T روی F^3 (F هیأتی دلخواه) که در پایهٔ استانده توسط

$$A=\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود، تشریح می‌گردد. چندجمله‌ای سرشت‌نمای A عبارت است از $(x-2)^2(x+1)$ که بوضوح چندجمله‌ای مینیمال A (یا T) نیز هست. پس، T قطری-شدنی نیست. واضح است که این‌واقعه به‌دلیل اینکه بعد فضای پوچ $(T-2I)$ یك‌است، رخ می‌دهد. از طرف دیگر، فضای پوچ $(T+I)$ و فضای پوچ $(T-2I)^2$ با هم V را پدید می‌آورند؛ اولی زیرفضای پدیدآمده توسط ϵ_3، و دومی زیرفضای پدیدآمده توسط ϵ_1 و ϵ_2 است.

این روش، کم وبیش روش عمومی درمورد دومین مسأله است. اگر چندجمله‌ای مینیمال T به‌صورت زیرتجزیه شود (به‌خاطرداشته باشیدکه این فرض است)

$$p=(x-c_1)^{r_1}\cdots(x-c_k)^{r_k}$$

و c_1، ...، c_k عناصر متمایز F باشند، آنگاه نشان خواهیم دادکه فضای V مجموع

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مستقیم‌فضاهای پوچ عملگرهای $(T-c_iI)^{r_i}$ ، k، $i=1,\cdots$، است. این فرض درمورد p با این حقیقت هم‌ارز است که T مثلثی‌شونده است (قضیه ۵)؛ گرچه، علم به‌این‌واقعیت هم کمکی به‌ما نخواهد کرد.

قضیه‌ای راکه اثبات می‌کنیم، عمومی‌تر ازمطلبی است که تشریح کردیم، چراکه‌این قضیه به‌تجزیهٔ اولیهٔ چندجمله‌ای مینیمال مربوط است، خواه سازه‌های اولی که در کار وارد می‌شوند همگی از درجهٔ یکم باشند خواه نباشند. برای خواننده مفید است که‌حالت خاصی راکه سازه‌های اول از درجهٔ ۱ باشند وحتی به‌طور اخص اثبات تصویری گونهٔ قضیهٔ ۶ راکه حالت خاصی ازاین قضیه است، به‌تصور آورد.

قضیهٔ ۱۲. (قضیهٔ تجزیهٔ اولیه). فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای برداری بعدمتناهی V برروی هیأت F، و p چندجمله‌ای مینیمال T

$$p=p_1^{r_1}\cdots p_k^{r_k}$$

باشد. دراینجا p_iها چندجمله‌ایهای تکین تحویل‌ناپذیر متمایزی برروی F و r_iها اعداد صحیح مثبتی هستند. گیریم W_i فضای پوچ $p_i(T)^{r_i}$، $i=1,\cdots,k$، باشد. در این صورت

(۱) $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$؛

(۲) همهٔ W_iها تحت T پایا هستند.

(۳) اگر T_i عملگر القا شده توسط T روی W_i باشد، آنگاه چندجمله‌ای مینیمال T_i عبارت است از $p_i^{r_i}$.

اثبات. طرح اثبات چنین است. اگر تجزیه به‌مجموع مستقیم (۱) معتبر باشد،چگونه می‌توانیم تصویرهای E_1، $\cdots$، E_k وابسته به‌این تجزیه را به‌دست آوریم؟ تصویر E_i، روی W_i، عنصرهمانی و روی دیگر W_jها صفراست. یك چندجمله‌ای چون h_i می‌یابیم که $h_i(T)$ روی W_i عنصر همانی و روی W_j های دیگر صفر باشد و بعلاوه $h_1(T)+\cdots+h_k(T)=I$ وغیره.

به‌ازای هر i، فرض کنیم

$$f_i=\frac{p}{p_i^{r_i}}=\prod_{j\neq i}p_j^{r_j}\,.$$

چون p_1، $\cdots$، p_k چندجمله‌ایهای اول متمایزی هستند، چندجمله‌ایهای f_1، $\cdots$، f_k نسبت به‌هم اول می‌باشند (قضیهٔ ۱۰، فصل ۴). پس، چندجمله‌ایهایی چون g_1، $\cdots$، g_k وجود دارند که

$$\sum_{i=1}^{k}f_ig_i=1.$$

بعلاوه توجه کنید که اگر $i\neq j$، آنگاه f_if_j برچندجمله‌ای p تقسیم‌پذیر است، زیرا f_if_j

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هر $p_m^{r_m}$ را به‌عنوان سازه‌ای دربردارد. نشان خواهیم داد که چند جمله‌ایهای $h_i = f_i g_i$ هم به‌همان طریقی که در اولین بند اثبات تشریح شد، عمل می‌کنند.

فرض کنیم $E_i = h_i(T) = f_i(T) g_i(T)$. چون $h_1 + \cdots + h_k = 1$ و p، به‌ازای $i \neq j$، $f_i f_j$ را عاد می‌کند، داریم

$$E_1 + \cdots + E_k = I$$

و هرگاه $i \neq j$، $E_i E_j = 0$.

پس، E_iها تصویرهایی هستند که با تجزیه‌ای به‌مجموع مستقیم از فضای V در تناظر می‌باشند. می‌خواهیم نشان دهیم که برد E_i دقیقاً همان زیرفضای W_i است. واضح است که هر بردار در برد E_i، در W_i نیز هست، زیرا اگر α در برد E_i باشد، آنگاه $\alpha = E_i \alpha$، ولذا

$$\begin{aligned} p_i(T)^{r_i} \alpha &= p_i(T)^{r_i} E_i \alpha \\ &= p_i(T)^{r_i} f_i(T) g_i(T) \alpha \\ &= 0 \end{aligned}$$

چرا که $p_i^{r_i} f_i g_i$ برچندجمله‌ای مینیمال p تقسیم‌پذیر است. بعکس، فرض کنیم α درفضای پوچ $p_i(T)^{r_i}$ باشد. اگر $j \neq i$، آنگاه $f_j g_j$ بر $p_i^{r_i}$ تقسیم‌پذیر است و لذا $f_j(T) g_j(T) \alpha = 0$؛ یعنی، به‌ازای $j \neq i$، $E_j \alpha = 0$. اما دراین صورت، ضروری‌است که $E_i \alpha = \alpha$؛ یعنی، α در برد E_i باشد. این مطلب اثبات حکم (۱) راکامل می‌کند.

به‌طورحتم واضح است که زیرفضاهای W_i تحت T پایا هستند. اگر T_i عملگرالقا شده توسط T روی W_i باشد، آنگاه بدیهی است که $p_i(T_i)^{r_i} = 0$، چراکه بنابرتعریف، $p_i(T)^{r_i}$ روی‌زیرفضای W_i برابر 0 است. این مطلب نشان می‌دهد که چندجمله‌ای‌مینیمال T_i چندجمله‌ای $p_i^{r_i}$ را عاد می‌کند. بعکس، فرض کنیم g یک چندجمله‌ای باشد که $g(T_i) = 0$. دراین‌صورت $g(T) f_i(T) = 0$. پس، $g f_i$ برچندجمله‌ای‌مینیمال T، یعنی p، تقسیم‌پذیر است؛ یعنی، $p_i^{r_i} f_i$ چندجمله‌ای $g f_i$ را عاد می‌کند. بسادگی‌دیده می‌شود که $p_i^{r_i}$ هم g را عاد می‌کند. از این‌رو، چندجمله‌ای مینیمال T_i عبارت است از $p_i^{r_i}$. □

نتیجه. اگر E_1، ...، E_k تصویرهای وابسته به‌تجزیهٔ اولیه T باشند، آنگاه هر E_i یک چندجمله‌ای برحسب T است و لذا اگر عملگر خطی U با T جابجا شود، آنگاه U با هریک از E_iها جابجا می‌شود، و درنتیجه هرزیرفضای W_i تحت U پایاست.

برحسب نمادگذاری اثبات قضیهٔ ۱۲، نظری می‌کنیم به‌حالت خاصی که درآن‌چندجمله‌ای مینیمال T حاصل‌ضربی ازچندجمله‌ایهای درجهٔ یکم باشد، یعنی حالتی که درآن هر p_i به‌صورت $p_i = x - c_i$ است. حال برد E_i عبارت است از W_i، یعنی فضای پوچ

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$(T-c_iI)^{r_i}$. فرض می کنیم $D=c_1E_1+\cdots+c_kE_k$. بنا برقضیهٔ ۱۱، D عملگری قطری‌شدنی است که آن را **جزء قطری‌شدنی** T می‌نامیم. به‌عملگر $N=T-D$ توجه کنید. داریم

$$T=TE_1+\cdots+TE_k$$
$$D=c_1E_1+\cdots+c_kE_k$$

لذا

$$N=(T-c_1I)E_1+\cdots+(T-c_kI)E_k.$$

خواننده باید تاکنون به‌قدرکافی با تصویرها آشنایی پیداکرده باشدکه ببیند

$$N^2=(T-c_1I)^2E_1+\cdots+(T-c_kI)^2E_k$$

ودرحالت کلی

$$N^r=(T-c_1I)^rE_1+\cdots+(T-c_kI)^rE_k.$$

وقتی به‌ازای هر i، $r\geqslant r_i$ آنگاه $N^r=0$، چراکه دراین صورت عملگر $(T-c_iI)^r$ روی برد E_i برابر ۰ است.

تعریف. فرض کنیم N عملگری خطی روی فضای برداری V باشد. گوییم N **پوچ‌توان** است، هرگاه عدد صحیح مثبتی چون r وجود داشته باشد که $N^r=0$.

قضیهٔ ۱۳. گیریم T عملگری‌خطی روی فضای برداری بعدمتناهی V برروی هیأت F باشد. فرض کنیم چندجمله‌ای مینیمال T، برروی F به‌حاصل‌ضربی از چندجمله‌ایهای خطی تجزیه شود. در این صورت عملگری قطری‌شدنی چون D روی V و عملگر پوچ‌توانی چون N روی V وجود دارد که

(۱) $T=D+N$،

(۲) $DN=ND$.

عملگر قطری‌شدنی D و عملگر پوچ‌توان N توسط (۱) و (۲) به‌طوریکتا تعیین می‌شوند و هریك از آنها یك چندجمله‌ای برحسب T است.

اثبات. قریباً مشاهده کردیم که می‌توانیم بنویسیم $T=D+N$؛ دراینجا D قطری‌شدنی و N پوچ‌توان است و نیز D و N نه‌تنها جابجا می‌شوند بلکه چندجمله‌ایهایی برحسب T هستند. حال‌فرض کنیم $T=D'+N'$ را هم داریم که درآن D' قطری‌شدنی و N' پوچ‌توان است و $D'N'=N'D'$. ثابت خواهیم کردکه $D=D'$ و $N=N'$.

چون D' و N' با یکدیگرجابجا می‌شوند و $T=D'+N'$، می‌بینیم که D' و N' با T هم جابجا می‌شوند. پس، D' و N' با هرچندجمله‌ای برحسب T جابجا می‌شوند؛ ازاین‌رو، آنها با D و N نیز جابجا می‌شوند. حال داریم

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$D+N=D'+N'$$

یا

$$D-D'=N'-N$$

واین چهارعملگرهمه با هم جابجا می‌شوند. چون D و D' هردو قطری‌شدنی هستند وباهم جابجا می‌شوند، همزمان نیز قطری‌شدنی هستند و $D-D'$ هم قطری‌شدنی است. چون N و N' هردو پوچ‌توان هستند وبا هم جابجا می‌شوند، عملگر $(N'-N)$ پوچ‌توان است؛ زیرا، با استفاده از این حکم که N و N' با هم جابجا می‌شوند

$$(N'-N)^r=\sum_{j=0}^{r}\binom{r}{j}(N')^{r-j}(-N)^j$$

ولذا وقتی که r به‌اندازهٔ‌کافی بزرگ باشدهرجمله دراین بسط $(N'-N)^r$ برابر ۰ است. (درواقع، nمین توان هرعملگر پوچ‌توان روی فضایی nبعدی باید ۰ باشد. دراینجا اگر $r=2n$ فرض شود، r به‌اندازهٔ کافی بزرگ هست و از اینجا نتیجه می‌شود که $r=n$ هم به‌اندازهٔ‌کافی بزرگ است؛ اما این مطلب از عبارت بالا آشکار نیست.) حال $D-D'$ عملگری قطری‌شدنی‌است که پوچ‌توان نیزهست. چنین عملگری بوضوح عملگرصفراست؛ زیرا به‌علت پوچ‌توان بودن، rی هست که $r\leqslant n$ وچندجمله‌ای مینیمالش به‌صورت x^r باشد. اما در این صورت، چون این عملگرقطری‌شدنی است، چندجمله‌ای مینیمال آن نمی‌تواند ریشه‌ای مکرر داشته باشد؛ ازاین‌رو، $r=1$ وچندجمله‌ای مینیمال چیزی جز x نیست، واین خود حاکی است که این عملگر ۰ است. پس، می‌بینیم که $D=D'$ و $N=N'$. □

نتیجه. گیریم V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی هیأت بستهٔ جبری F، مثلا هیأت اعداد مختلط، باشد. در این صورت هرعملگرخطی T روی V می‌تواند به‌صورت مجموع یك عملگرقطری‌شدنی D ویك عملگر پوچ‌توان N که با یکدیگر جابجامی‌شوند، نوشته شود. این عملگرهای D و N یکتا هستند و هریك از آنها یك چندجمله‌ای برحسب T است.

ازاین نتایج مشهود است که مطالعهٔ عملگرهای خطی روی فضاهای برداری برروی هیأتی بستهٔ جبری، اساساً به‌مطالعهٔ عملگرهای پوچ‌توان تحویل می‌شود. برای فضاهای برداری برروی هیأتهایی که بستهٔ‌جبری نباشند، هنوزهم لازم است جانشینی برای‌بردارها ومقادیرسرشت‌نما بیابیم. نکتهٔ بسیارجالب در اینجاست که این دومسئله می‌توانند همزمان مورد بررسی قرار گیرند، واین مطلبی است که درفصل بعد به‌انجام آن خواهیم پرداخت.

درخاتمه این بخش، مایلیم مثالی عرضه‌کنیم که برخی از ایده‌های قضیهٔ تجزیهٔ‌اولیهٔ را تشریح می‌کند. چون این مثال با معادلات دیفرانسیل سروکار دارد، وازاین نظر به‌طور مطلق جبرخطی نیست، ارائهٔ آن را به‌انتهای بخش موکول کردیم.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۱۴. در قضیهٔ تجزیهٔ اولیه‌لازم نیست که فضای برداری V با بعد متناهی باشد، ونیزدرقسمتهای (۱) و(۲) لازم نیست که p چندجمله‌ای مینیمال T باشد. اگر Tعملگری خطی روی فضای برداری دلخواهی باشد و اگر چندجمله‌ای تکینی چون p وجود داشته باشدکه $p(T)=0$، آنگاه با اثباتی که ارائه‌کردیم، قسمتهای (۱) و (۲) قضیهٔ ۱۲ برای T هم معتبرهستند.

گیریم nعددی صحیح مثبت و V فضای همهٔ توابع nبار به‌طـور پیوسته مشتق‌پذیر f روی خط حقیقی باشدکه در معادلهٔ دیفرانسیل

$$\frac{d^n f}{dt^n}+a_{n-1}\frac{d^{n-1}f}{dt^{n-1}}+\cdots+a_1\frac{df}{dt}+a_0 f=0 \qquad (۱۸\text{-}۶)$$

صدق می‌کنند. در اینجا a_0، ...، a_{n-1} ثابتهای مشخصی هستند. اگر C_n فضای توابع nبار به‌طورپیوسته مشتق‌پذیررا نشان دهد،آنگاهV، فضای جوابهای این معادلهٔدیفرانسیل، زیرفضایی از C_n است. اگر D عملگرمشتق‌گیری را نشان دهد و p چندجمله‌ای

$$p=x^n+a_{n-1}x^{n-1}+\cdots+a_1x+a_0$$

باشد، آنگاه V فضای پوچ عملگر $p(D)$ است، زیرا (۱۸-۶) بسادگی بیان می‌کند کـه $p(D)f=0$. بنابراین، V تحت D پایاست. اکنون D را به‌عنوان عملگری خطی روی زیرفضای V محسوب می‌کنیم. دراین صورت $p(D)=0$.

اگر توابع مختلط (مقدار) مشتق‌پذیر مورد بحث باشند، آنگاه C_n و V دو فضای برداری مختلط هستند و a_0، ...، a_{n-1} می‌توانند اعداد مختلط دلخواهی باشند. اکنون با فرض اینکه c_1، ...، c_k اعداد مختلط متمایزی باشند می‌نویسیم

$$p=(x-c_1)^{r_1}\cdots(x-c_k)^{r_k}.$$

اگر W_j فضای پوچ $(D-c_jI)^{r_j}$ باشد، آنگاه قضیهٔ ۱۲ بیان می‌کندکه

$$V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k.$$

به‌بیان دیگر، اگر f درمعادلهٔ دیفرانسیل (۱۸-۶) صدق‌کند،آنگاهf به‌طور یکتا به‌صورت

$$f=f_1+\cdots+f_k$$

قابل توصیف است و هر f_j در معادلهٔ دیفرانسیل $(D-c_jI)^{r_j}f_j=0$ صـدق می‌کند. بنابراین، مطالعهٔ جوابهای معادلهٔ (۱۸-۶)، به‌مطالعهٔ فضای جـوابهای معادلـهٔ دیفرانسیلی به‌صورت

$$(D-cI)^r f=0 \qquad (۱۹\text{-}۶)$$

تحویل می‌شود. این تحویل، با روش عمومی جبرخطی، یعنی با قضیهٔ تجزیهٔ اولیه،صورت گرفته است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

برای توصیف فضای جوابهای (۶-۱۹) باید مطالبی درمورد معادلات دیفرانسیل بدانیم؛ یعنی باید درمورد D مطالبی سوای این واقعیت که عملگری خطی است بدانیم. با این وجود، نیازی به‌دانستن‌مطالب‌زیادی نداریم. با استقرا روی r بسیار آسان‌می‌توانیم ثابت کنیم که اگر f در C_r باشد، آنگاه

$$(D-cI)^r f = e^{ct} D^r (e^{-ct} f)$$

یعنی،

$$\frac{df}{dt} - cf(t) = e^{ct} \frac{d}{dt}(e^{-ct} f)$$ ، و غیره.

پس، $(D-cI)^r f = 0$ اگر وتنها اگر $D^r(e^{-ct} f) = 0$. تابعی چون g که $D^r g = 0$، یعنی $d^r g / dt^r = 0$، باید تابعی چندجمله‌ای از درجهٔ $(r-1)$ یا کمتر باشد:

$$g(t) = b_0 + b_1 t + \cdots + b_{r-1} t^{r-1}.$$

پس f در (۶-۱۹) صدق می‌کند اگر وتنها اگر f به‌صورت

$$f(t) = e^{ct}(b_0 + b_1 t + \cdots + b_{r-1} t^{r-1})$$

باشد. بنابراین، «توابع» e^{ct}، te^{ct}، ...، $t^{r-1}e^{ct}$ فضای جوابهای (۶-۱۹) را پدید می‌آورند. چون توابع ۱، t، ...، t^{r-1} مستقل خطی هستند و تابع نمایی صفر ندارد، این r تابع $t^j e^{ct}$، $0 \leqslant j \leqslant r-1$، پایه‌ای برای فضای جوابها تشکیل می‌دهند.

با بازگشت به‌معادلهٔ دیفرانسیل (۶-۱۸) که همان معادلهٔ

$$p(D) f = 0$$

$$p = (x-c_1)^{r_1} \cdots (x-c_k)^{r_k}$$

است، می‌بینیم که n تابع $t^m e^{c_j t}$، $0 \leqslant m \leqslant r_j - 1$ و $1 \leqslant j \leqslant k$، پایه‌ای برای فضای جوابهای (۶-۱۸) تشکیل می‌دهند. بخصوص، فضای جوابها با بعد متناهی است و بعدش برابر با درجهٔ چندجمله‌ای p است.

تمرین

۱. فرض‌کنید T عملگری خطی روی R^3 باشدکه درپایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 6 & -3 & -2 \\ 4 & -1 & -2 \\ 10 & -5 & -3 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. چندجمله‌ای مینیمال p از T را به‌صورت $p = p_1 p_2$، که در آن

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

p_1 و p_2 تکین و برروی هیأت اعداد حقیقی تحویل‌ناپذیر باشند، بیان کنید. گیریم W_i فضای پوچ $p_i(T)$ باشد. پایه‌های $\mathcal{B}_i$ برای فضاهای W_1 و W_2 را بیابید. اگر T_i عملگر القا شده توسط T روی W_i باشد، ماتریس T_i درپایهٔ $\mathcal{B}_i$ (در بالا) را بیابید.

۲. فرض کنید T عملگری خطی روی R^3 باشد که با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & -1 \\ 2 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

درپایهٔ مرتب استانده نمایش داده می‌شود. نشان دهید عملگری قطری شدنی چون D روی R^3 وعملگری پوچ‌توان چون N روی R^3 وجود دارد که $T=D+N$ و $DN=ND$. ماتریسهای D و N را درپایهٔ استانده بیابید. (عیناً اثبات قضیهٔ ۱۲ را برای این حالت خاص تکرار کنید.)

۳. اگر V فضای همهٔ چندجمله‌ایهای از درجهٔ n یا کمتر برروی هیأت F باشد، ثابت کنید که عملگرمشتق‌گیری روی V پوچ‌توان است.

۴. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V با چندجمله‌ای سرشت‌نمای

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

وچندجمله‌ای مینیمال

$$p=(x-c_1)^{r_1}\cdots(x-c_k)^{r_k}$$

باشد. ونیز فرض کنید W_i فضای پوچ $(T-c_iI)^{r_i}$ باشد.

(الف) ثابت کنید W_i مجموعهٔ همهٔ بردارهای α در V است که به‌ازای عدد صحیح مثبتی چون m (که ممکن است به α وابسته باشد) $(T-c_iI)^m\alpha=0$.

(ب) ثابت کنید بعد W_i برابر d_i است. (راهنمایی: اگر T_i عملگر القا شده توسط T روی W_i باشد، آنگاه T_i-c_iI پوچ‌توان است. پس، چندجمله‌ای سرشت‌نمای T_i-c_iI باید x^{e_i}، که درآن e_i بعد W_i است، باشد (اثبات؟). بدین‌سان، چندجمله‌ای سرشت‌نمای T_i عبارت است از $(x-c_i)^{e_i}$. حال این واقعیت را که چندجمله‌ای سرشت‌نمای T حاصل‌ضرب چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای T_i است به‌کار گیرید و نشان دهید که $e_i=d_i$.)

۵. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی برروی هیأت اعداد مختلط باشد. فرض کنید T عملگری خطی روی V، و D جزء قطری‌شدنی T باشد. ثابت کنید که اگر g

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یك چندجمله‌ای با ضرایب مختلط باشد، آنگاه جزء قطری شدنی $g(T)$ عبارت است از $g(D)$.

۶ • فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی برروی هیأت F و T عملگری خطی روی V باشد و داشته باشیم ۱ = رتبهٔ (T). ثابت کنید که یا T قطری‌شدنی است یا پوچ‌توان، ولی نه‌هردو.

۷ • فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی برروی F و T عملگری خطی روی V باشد. فرض کنید T با هرعملگر خطی قطری‌شدنی روی V جابجا شود. ثابت کنید T مضربی اسکالری از عملگر همانی است.

۸ • فرض کنید V فضای ماتریسهای $n\times n$ برروی هیأت F و A ماتریس $n\times n$ ثابتی برروی F باشد. عملگر خطی T روی V را طبق $T(B)=AB-BA$ تعریف کنید. ثابت کنید که اگر A ماتریسی پوچ‌توان باشد، آنگاه T عملگری پوچ‌توان است.

۹ • دو ماتریس پوچ‌توان ۴×۴ مثال بزنید که دارای چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی باشند (لزوماً چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای مساوی هم دارند)، اما متشابه نباشند.

۱۰• گیریم T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V و $p=p_1^{r_1}\cdots p_k^{r_k}$ چندجمله‌ای مینیمال آن باشد. فرض کنید $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$ تجزیهٔ اولیه T، یعنی W_j فضای پوچ $p_j(T)^{r_j}$، باشد. همچنین فرض کنید W زیرفضایی از V باشد که تحت T پایاست. ثابت کنید

$$W=(W\cap W_1)\oplus(W\cap W_2)\oplus\cdots\oplus(W\cap W_k).$$

۱۱• اشتباه «اثبات» زیر برای قضیهٔ ۱۳ در کجاست؟ فرض کنید چندجمله‌ای مینیمال T حاصل‌ضربی از سازه‌های خطی باشد. دراین صورت بنابرقضیهٔ ۵، T مثلثی‌شونده است. $\mathcal{B}$ را پایهٔ مرتبی بگیرید که $A=[T]_{\mathcal{B}}$ از بالا مثلثی باشد. گیریم D ماتریسی قطری با درایه‌های قطری a_{11}، ...، a_{nn} باشد. دراین صورت $A=D+N$، که در آن N اکیداً از بالا مثلثی است. بدیهی است که N پوچ‌توان است.

۱۲• اگر دربارهٔ تمرین ۱۱ فکر کرده‌اید، پس از مشاهدهٔ آنچه‌که قضیهٔ ۷ دربارهٔ اجزای قطری‌شدنی و پوچ‌توان T می‌گوید، دوباره روی آن فکر کنید.

۱۳• فرض کنید T عملگری خطی روی V باشد که چندجمله‌ای مینیمال آن به‌صورت p^n، و p برروی هیأت اسکالری مربوط تحویل‌ناپذیر باشد. نشان دهید برداری چون α در V وجود دارد که T-پوچساز α برابر p^n باشد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱۴. قضیهٔ تجزیهٔ اولیه و نتیجهٔ تمرین ۱۳ را برای اثبات حکم زیر به‌کار گیرید. اگر T عملگری خطی روی فضای برداری بعد متناهی V باشد، آنگاه برداری چون α در V وجود دارد که T-پوچساز آن چندجمله‌ای مینیمال T است.

۱۵. اگر N عملگر خطی پوچ‌توانی روی یك فضای برداری nبعدی باشد، آنگاه چند-جمله‌ای سرشت‌نمای N عبارت است از x^n.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۷

فرمهای گویا و ژوردان

۱.۷. زیرفضاهای دوری و پوچسازها

یکبار دیگر V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F و T عملگر خطی ثابتی (اما دلخواه) روی V فرض می‌شود. اگر α بردار دلخواهی از V باشد، کوچکترین زیرفضایی از V که تحت T پایا و شامل α نیز باشد، وجود دارد. این زیرفضا را می‌توان به‌صورت اشتراك همهٔ زیرفضاهای T-پایا که شامل α نیز باشند، تعریف کرد؛ اما، اکنون مناسبتر است که به‌روش زیر به‌مطالب بنگریم. اگر W زیرفضایی از V باشد که تحت T پایا و شامل α باشد، آنگاه W باید شامل بردار $T\alpha$ نیز باشد؛ ازاین‌رو، W بایدشامل $T(T\alpha)=T^2\alpha$، $T(T^2\alpha)=T^3\alpha$، وغیره نیز باشد. به‌بیان دیگر، W باید به‌ازای هر چندجمله‌ای g بر روی F، شامل $g(T)\alpha$ نیز باشد. مجموعهٔ همهٔ بردارهای به‌صورت $g(T)\alpha$، به‌ازای g متعلق به $F[x]$، بوضوح تحت T پایاست، و از این رو کوچکترین زیرفضای T-پایایی است که شامل α است.

تعریف. اگر α بردار دلخواهی از V باشد، **زیرفضای T-دوری تولید شده توسط α** عبارت است از زیرفضای $Z(\alpha;T)$ متشکل از همهٔ بردارهای به صورت $g(T)\alpha$، که g در $F[x]$ است. اگر $Z(\alpha;T)=V$، آنگاه α یك **بردار دوری** برای T نامیده می‌شود.

طریق دیگر توصیف زیرفضای $Z(\alpha;T)$ این است که $Z(\alpha;T)$ زیرفضای پدیدآمده توسط بردارهای $T^k\alpha$، $k\geqslant 0$ است، و ازاین قرار α برداری دوری برای T است

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر وتنها اگر این بردارها V را پدیدآورند. به‌خواننده هشدار می‌دهیم که درحالت کلی عملگر T ممکن است بردار دوری نداشته باشد.

مثال ۱. به‌ازای هر T، زیرفضای T-دوری تولید شده توسط بردار صفر عبارت است از زیرفضای صفر. فضای $Z(\alpha;T)$ یك بعدی است اگر و تنها اگر α یك بردار سرشت‌نمای T باشد. برای عملگرهمانی، هر بردار غیرصفر زیرفضایی دوری ویك‌بعدی تولید می‌کند؛ پس، اگر $\dim V > 1$، عملگر همانی دارای بردار دوری نیست. عملگر خطی T روی F^2 که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود، مثالی ازعملگری است که برداری دوری دارد. دراینجا بردار دوری (یك بردار دوری) ϵ_1 است؛ زیرا، اگر $\beta=(a, b)$، آنگاه در ازای $g=a+bx$ داریم $\beta=g(T)\epsilon_1$. برای همین عملگر T، زیر فضای دوری تولید شده توسط ϵ_2، فضای یك‌بعدی پدیدآمده توسط ϵ_2 است، چرا که ϵ_2 یك بردار سرشت‌نمای T است.

به‌ازای هر T و هر α، به‌روابط

$$c_0\alpha+c_1T\alpha+\cdots+c_kT^k\alpha=0$$

بین بردارهای $T^j\alpha$، یعنی، به چند جمله‌ایهای $g=c_0+c_1x+\cdots+c_kx^k$ که دارای خاصیت $g(T)\alpha=0$ باشند،علاقه‌مندهستیم.مجموعهٔ همهٔ gهای متعلق به $F[x]$ به‌طوری‌که $g(T)\alpha=0$، بوضوح یك ایدآل $F[x]$ است. این مجموعه همچنین یك ایدآل غیرصفر است، زیرا که شامل چندجمله‌ای مینیمال p از عملگر T است (به‌ازای هر α در V، $p(T)\alpha=0$).

تعریف. اگر α بردار دلخواهی از V باشد، T-**پوچساز** α عبارت است از ایدآل $M(\alpha;T)$ در $F[x]$ متشکل از همهٔ چندجمله‌ایهای g بر روی F با شرط $g(T)\alpha=0$. چندجمله‌ای تکین یکتای p_α که این ایدآل را تولید می‌کند، نیز T-**پوچساز** α نامیده می‌شود.

همچنان‌که در بالا نشان دادیم، T-پوچساز p_α، چند جمله‌ای مینیمال عملگر T را عاد می‌کند. خواننده باید همچنین توجه‌کندکه $\deg(p_\alpha)>0$، مگر آنکه α بردار صفر باشد.

قضیهٔ ۱. گیریم α بردار غیرصفر دلخواهی از V و p_α، T-پوچساز α باشد.

(۱) درجهٔ p_α برابر است با بعد زیرفضای دوری $Z(\alpha;T)$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(۲) اگر درجهٔ p_α برابر k باشد، آنگاه بردارهای α، $T\alpha$، $T^2\alpha$، ...، $T^{k-1}\alpha$ پایه‌ای برای $Z(\alpha;T)$ تشکیل می‌دهند.

(۳) اگر U عملگرخطی القاشده توسط T روی $Z(\alpha;T)$ باشد، آنگاه چندجمله‌ای مینیمال U برابر p_α است.

اثبات. فرض کنیم g یك چندجمله‌ای بر روی هیأت F باشد. می‌نویسیم

$$g=p_\alpha q+r$$

که در آن یا $r=0$ یا $\deg(r)<\deg(p_\alpha)=k$. چندجمله‌ای $p_\alpha q$ در T-پوچساز α قرار دارد و لذا

$$g(T)\alpha=r(T)\alpha.$$

چون $r=0$ یا $\deg(r)<k$، بردار $r(T)\alpha$ ترکیبی‌خطی‌ازبردارهای α، $T\alpha$، ...، $T^{k-1}\alpha$ است و چون $g(T)\alpha$ برداری نوعی از $Z(\alpha;T)$ است، این مطلب نشان می‌دهدکه این k بردار $Z(\alpha;T)$ را پدید می‌آورند. این بردارها یقیناً مستقل خطی هستند، زیرا هررابطهٔ خطی غیر بدیهی بین‌آنها، چندجمله‌ای غیر صفری چون g را که $g(T)\alpha=0$ و $\deg(g)<\deg(p_\alpha)$ به‌ما خواهدداد، که خود بی‌معنی است. این مطلب (۱) و (۲) را اثبات می‌کند.

U را عملگرخطی روی $Z(\alpha;T)$ حاصل ازتحدید T به‌آن زیرفضا فرض می‌کنیم. اگر g چندجمله‌ای دلخواهی بر روی F باشد، آنگاه

$$\begin{aligned}p_\alpha(U)g(T)\alpha&=p_\alpha(T)g(T)\alpha\\&=g(T)p_\alpha(T)\alpha\\&=g(T)0\\&=0.\end{aligned}$$

بنابراین عملگر $p_\alpha(U)$ هر بردار در $Z(\alpha;T)$ را به 0 می‌فرستد و از این‌رو، روی $Z(\alpha;T)$ عملگر صفر است. بعلاوه، اگر چندجمله‌ای h از درجهٔ کمتر از k باشد، نمی‌توانیم داشته باشیم $h(U)=0$، زیرادرآن‌صورت $h(U)\alpha=h(T)\alpha=0$ که متناقض با تعریف p_α است. این نشان می‌دهد که P_α چندجمله‌ای مینیمال U است. □

یك پیامد خاص این قضیه چنین است: اگر α بر حسب اتفاق برداری دوری برای T باشد، آنگاه چند جمله‌ای مینیمال T باید درجه‌ای برابر با بعد فضای V داشته باشد؛ از این‌رو، قضیهٔ کیلی-همیلتن حاکی است که چندجمله‌ای مینیمال T همان چندجمله‌ای سرشت‌نمای T است. بعداً ثابت خواهیم کردکه برای هر T برداری چون α در V وجود داردکه چندجمله‌ای مینیمال T را به‌عنوان پوچساز خود داراست. پس، نتیجه خواهد شد که T دارای برداری دوری است اگر وتنها اگر چندجمله‌ایهای مینیمال و سرشت‌نمای T

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مساوی باشند. اما تا دیدن این مطلب کمی کار در پیش است.

نقشهٔ ما مطالعهٔ T عمومی با استفاده از عملگرهایی است که برداری دوری داشته باشند. لذا، به عملگر خطی U روی فضای W با بعد k که برداری دوری چون α داشته باشد، توجه می‌کنیم. بنا بر قضیهٔ ۱، بردارهای $\alpha, \cdots, U^{k-1}\alpha$ پایه‌ای برای فضای W تشکیل می‌دهند و پوچساز p_α از α، چندجمله‌ای مینیمال U (و از این رو، همچنین چند-جمله‌ای سرشت‌نمای U) است. اگر $\alpha_i = U^{i-1}\alpha$، $i = 1, \cdots, k$، فرض شود، آنگاه کنش U روی پایهٔ مرتب $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \cdots, \alpha_k\}$ عبارت است از

$$\begin{aligned} U\alpha_i &= \alpha_{i+1}, \quad i = 1, \cdots, k-1 \\ U\alpha_k &= -c_0\alpha_1 - c_1\alpha_2 - \cdots - c_{k-1}\alpha_k \end{aligned} \tag{۱-۷}$$

البته $p_\alpha = c_0 + c_1 x + \cdots + c_{k-1}x^{k-1} + x^k$. عبارت داده شده برای $U\alpha_k$ از این حکم که $p_\alpha(U) = 0$، یعنی

$$U^k\alpha + c_{k-1}U^{k-1}\alpha + \cdots + c_1 U_\alpha + c_0\alpha = 0$$

نتیجه می‌شود. این مطلب حکم می‌کند که ماتریس U در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ عبارت باشد از

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & -c_0 \\ 1 & 0 & \cdots & 0 & -c_1 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 & -c_2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 & -c_{k-1} \end{bmatrix} \tag{۲-۷}$$

ماتریس (۷-۲)، **ماتریس همدم** چندجمله‌ای تکین p_α نامیده می‌شود.

قضیهٔ ۲. اگر U عملگری خطی روی فضای بعد متناهی W باشد، آنگاه U دارای برداری دوری است، اگر و تنها اگر پایهٔ مرتبی برای W وجود داشته باشد که در آن U توسط ماتریس همدم چندجمله‌ای مینیمال U نمایش داده شود.

اثبات. قریباً مشاهده کردیم که اگر U دارای برداری دوری باشد، آنگاه چنین پایهٔ مرتبی برای W وجود دارد. بعکس، اگر پایهٔ مرتبی چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k\}$ برای W داشته باشیم که در آن U توسط ماتریس همدم چند جمله‌ای مینیمالش نمایش داده شود، روشن است که α_1 برداری دوری برای U است. □

نتیجه. اگر A ماتریس همدم چندجمله‌ای تکین p باشد، آنگاه p هم چندجمله‌ای مینیمال و هم چند جمله‌ای سرشت‌نمای A است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اثبات. یک‌راه برای دیدن این مطلب، این است که U را عملگری خطی روی F^k بگیریم که در پایه مرتب استانده با A نمایش داده می‌شود و قضیهٔ ۱ را همراه با قضیهٔ کیلی-همیلتن مورد استفاده قرار دهیم. روش دیگر این است که با استفاده از قضیهٔ ۱ نشان دهیم p چندجمله‌ای مینیمال A است و با محاسبه‌ای مستقیم بررسی کنیم که p چندجمله‌ای سرشت‌نمای A نیز است. □

توضیح آخر ـ اگر T عملگر خطی دلخواهی روی فضای V و α هر برداری از V باشد، آنگاه عملگر U که T روی زیرفضای دوری $Z(\alpha;T)$ القا می‌کند دارای برداری دوری، مثلاً α است. پس، $Z(\alpha;T)$ دارای پایهٔ مرتبی است که در آن U توسط ماتریس همدم P_α، Tـ پوچساز α، نمایش داده می‌شود.

تمرین

۱. فرض کنید T عملگری خطی روی F^2 باشد. ثابت کنید هر بردار غیرصفری که بردار سرشت‌نمای T نباشد برای T برداری دوری است. ازاینجا ثابت کنید که یا T برداری دوری دارد یا اینکه T مضربی اسکالری از عملگر همانی است.

۲. T را عملگری خطی روی R^3 بگیرید که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. ثابت کنید T هیچ بردار دوری ندارد. زیرفضای Tـدوری‌تولید‌شده توسط بردار $(1, -1, 3)$ چیست؟

۳. فرض کنید T عملگری خطی روی C^3 باشد که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 1 & i & 0 \\ -1 & 2 & -i \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. Tـپوچساز بردار $(1, 0, 0)$ و نیز Tـپوچساز $(1, 0, i)$ را بیابید.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۴. ثابت کنید که اگر T^2 برداری دوری داشته باشد، آنگاه T هم برداری دوری دارد. آیا عکس مطلب درست است؟

۵. فضای برداری nبعدی V برروی هیأت F و عملگرخطی پوچ‌توان N روی V داده شده‌اند. فرض کنید $N^{n-1}\neq 0$، و α برداری از V باشد که $N^{n-1}\alpha\neq 0$. ثابت کنید α برداری دوری برای Nاست. ماتریس N درپایهٔمرتب $\{\alpha, N\alpha, \cdots, N^{n-1}\alpha\}$ دقیقاً چیست؟

۶. اثباتی مستقیم از این مطلب که اگر A ماتریس همدم چندجمله‌ای تکین p باشد، آنگاه p چندجمله‌ای سرشت‌نمای A است، ارائه کنید.

۷. فضای برداری nبعدی V و عملگرخطی T روی V مفروض‌اند. فرض کنید T قطری‌شدنی باشد.

(الف) اگر T برداری دوری داشته باشد، نشان دهید T، n مقدار سرشت‌نمای متمایز دارد.

(ب) اگر T دارای nمقدار سرشت‌نمای متمایز، و $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای از بردارهای‌سرشت‌نمای T باشد، نشان دهید $\alpha=\alpha_1+\cdots+\alpha_n$ برداری دوری برای T است.

۸. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای برداری با بعد متناهی V و T دارای‌برداری دوری باشد. ثابت کنید اگر U عملگری خطی باشد که با T جابجا می‌شود، آنگاه U یك چندجمله‌ای برحسب T است.

۲.۷. تجزیه‌های دوری وفرم‌گویا

هدف اصلی این بخش اثبات این مطلب است که اگر T عملگری خطی روی فضایی با بعد متناهی مانند V باشد، آنگاه بردارهایی چون α_1، $\cdots$، α_r در V وجود دارند که

$$V=Z(\alpha_1; T)\oplus\cdots\oplus Z(\alpha_r; T).$$

به‌بیان دیگر، می‌خواهیم ثابت کنیم که V مجموع مستقیمی از زیرفضاهای T-دوری است. این مطلب نشان می‌دهد که T مجموع مستقیم تعدادی متناهی از عملگرهایی خطی است که هریك دارای برداری دوری است. نتیجهٔ این مطلب، تحویل پرسشهای بسیاری دربارهٔ عملگرخطی عمومی به‌پرسشهای مشابهی است درمورد عملگری که برداری دوری داشته باشد. قضیه‌ای راکه اثبات خواهیم کرد (قضیهٔ ۳) یکی از عمیق‌ترین نتایج جبرخطی و دارای نتیجه‌های جالب بسیاری است.

قضیهٔ تجزیهٔ دوری در رابطهٔ نزدیك با سؤال زیر است. کدام‌یك از زیرفضاهای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

T-پایای W دارای این خاصیت است که زیرفضای T-پایایی چون W' با شرط $V=W\oplus W'$ وجود داشته باشد؟ اگر W زیرفضایی دلخواه از فضای با بعد متناهی V باشد، آنگاه زیرفضایی چون W' وجود دارد که $V=W\oplus W'$. معمولاً این گونه زیرفضاهای W' زیادند، و هریك از آنها **مکمل** W نامیده می‌شود. می‌خواهیم بدانیم چه‌وقت زیر فضایی T-پایا، زیرفضای مکملی دارد که تحت Tپایا هم هست.

فرض می کنیم $V=W\oplus W'$ و درآن W و W' هردو تحت Tپایا باشند. حال ببینیم دربارهٔ زیرفضای W چه مطالبی را می‌توانیم کشف کنیم. هر بردار β در V به‌صورت $\beta=\gamma+\gamma'$ است، که درآن γ در W و γ' در W' است. اگر f یك چندجمله‌ای بر روی هیأت اسکالری باشد، آنگاه

$$f(T)\beta=f(T)\gamma+f(T)\gamma'.$$

چون W و W' تحت Tپایا هستند، بردار $f(T)\gamma$ در W و بردار $f(T)\gamma'$ در W'قرار دارد. بنابراین، $f(T)\beta$ در W است اگر وتنها اگر $f(T)\gamma'=0$. آنچه توجه ما را جلب می کند این حقیقت به‌ظاهر ساده است که اگر $f(T)\beta$ در W باشد، آنگاه $f(T)\beta=f(T)\gamma$.

تعریف. گیریم T عملگری خطی روی فضای برداری V و W زیرفضایی از V باشد. گوییم W زیرفضایی T-**مجاز** است،

(۱) اگر W تحت T پایا باشد؛

(۲) و اگر $f(T)\beta$ در W باشد، آنگاه برداری چون γ در W وجود داشته باشدکه $f(T)\beta=f(T)\gamma$.

چنانکه قریباً نشان دادیم اگر Wپایا و دارای زیرفضای پایای مکملی باشد، آنگاه W مجاز است. یکی از پیامدهای قضیهٔ ۳ عکس این مطلب است، و از آنجا مجاز بودن زیرفضاهای پایایی راکه دارای زیرفضای پایای مکمل هستند مشخص می کند.

حال نشان می‌دهیم خاصیت مجاز بودن چگونه وارد تلاش ما در به‌دست آوردن تجزیه‌ای چون

$$V=Z(\alpha_1;T)\oplus\cdots\oplus Z(\alpha_r;T)$$

می‌شود. روش اساسی برای دست‌یافتن به‌چنین تجزیه‌ای، انتخاب از راه استقرا بردارهای α_1، ...، α_r است. فرض کنیم به‌گونه‌ای α_1، ...، α_j را انتخاب کرده باشیم وزیرفضای

$$W_j=Z(\alpha_1;T)+\cdots+Z(\alpha_j;T)$$

سره باشد. علاقه‌مندیم بردار غیرصفری چون α_{j+1} بیابیم که

$$W_j\cap Z(\alpha_{j+1};T)=\{0\}.$$

زیرا در این صورت زیرفضای $W_{j+1}=W_j\oplus Z(\alpha_{j+1};T)$ دست‌کم یك بعد به‌تکمیل

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

V نزدیک‌تر خواهد بود. اما چرا باید چنین α_{j+1}ی موجود باشد؟ اگر α_1، ...، α_j طوری انتخاب شده باشند که W_j زیرفضایی T-مجاز باشد، آنگاه نسبتاً بسادگی دیده می‌شود که می‌توانیم α_{j+1} مناسبی بیابیم. حتی اگر نحوهٔ بیان استدلال ما هم چنین نباشد، درواقع این همان مطلبی است که کار اثبات قضیهٔ ۳ را به‌پیش می‌برد. گیریم W زیرفضای T-پایای سره‌ای باشد. سعی می‌کنیم بردار غیرصفری چون α بیابیم که

$$W \cap Z(\alpha; T) = \{0\}. \qquad (۳\text{-}۷)$$

می‌توان برداری چون β را انتخاب کرد که در W نباشد. فضای T-هادی $S(\beta; W)$ را که متشکل از همهٔ چندجمله‌ایهای g است که $g(T)\beta$ در W قراردارد، درنظر می‌گیریم. یادآوری می‌کنیم که چندجمله‌ای تکین $f = s(\beta; W)$ که ایدآل $S(\beta; W)$ را تولید می‌کند نیز T-هادی β در W نامیده می‌شود. بردار $f(T)\beta$ در W است. حال، اگر W، T-مجاز باشد، عنصری چون γ در W قراردارد که $f(T)\beta = f(T)\gamma$. فرض کنیم $\alpha = \beta - \gamma$ و g چندجمله‌ای دلخواهی باشد. چون $\beta - \alpha$ در W قراردارد، $g(T)\beta$ در W است اگر و تنها اگر $g(T)\alpha$ نیز در W باشد؛ به‌بیان دیگر، $S(\alpha; W) = S(\beta; W)$. پس، چندجمله‌ای f نیز T-هادی α در W است. اما $f(T)\alpha = 0$. این موضوع می‌رساند که $g(T)\alpha$ در W است اگر و تنها اگر $g(T)\alpha = 0$؛ در اینجا، زیرفضاهای $Z(\alpha; T)$ و W مستقل هستند (۳-۷) و f همان T-پوچساز α است.

قضیهٔ ۳ (قضیهٔ تجزیه دوری). گیریم T عملگری خطی روی فضای برداری بعد متناهی V و W_0 زیرفضای T-مجاز سره‌ای از V باشد. بردارهای غیرصفری چون α_1، ...، α_r در V بترتیب با T-پوچسازهای p_1، ...، p_r وجود دارند که

(۱) $V = W_0 \oplus Z(\alpha_1; T) \oplus \cdots \oplus Z(\alpha_r; T)$؛

(۲) p_k چندجمله‌ای p_{k-1} را عاد می‌کند، $k = 2, \ldots, r$.

بعلاوه، عدد صحیح r و پوچسازهای p_1، ...، p_r توسط (۱)، (۲) و این واقعیت که هیچ یک از α_kها صفر نیستند، به‌طور یکتا تعیین می‌شوند.

اثبات. اثبات نسبتاً طولانی است؛ از این‌رو، آن را به‌چهار مرحله تقسیم می‌کنیم. گرچه در مطالعهٔ اول، ممکن است فرض $W_0 = \{0\}$ اثبات را ساده‌تر جلوه دهد، اما واقعاً این فرض سادگی عمده‌ای را سبب نمی‌شود. در سرتاسر اثبات، $f(T)\beta$ را باختصار به‌صورت $f\beta$ می‌نویسیم.

مرحلهٔ ۱. بردارهای غیرصفری چون β_1، ...، β_r وجود دارند که

(الف) $V = W_0 + Z(\beta_1; T) + \cdots + Z(\beta_r; T)$؛

(ب) اگر $1 \leqslant k \leqslant r$ و

$$W_k = W_0 + Z(\beta_1; T) + \cdots + Z(\beta_k; T)$$

آنگاه درجهٔ هادی $p_k = s(\beta_k; W_{k-1})$ در بین همهٔ T-هادیهای در زیرفضای W_{k-1}

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ماکسیمم است؛ یعنی، به‌ازای هر k

$$\deg p_k = \max_{\alpha \text{ در } V} \deg s(\alpha; W_{k-1}).$$

این مرحله تنها به‌این امر بستگی دارد که W_0 زیرفضای پایایی است. اگر W زیرفضای T-پایای سره ای باشد، آنگاه

$$0 < \max_{\alpha} \deg s(\alpha; W) \leqslant (V) \text{ بعد}$$

و می‌توانیم برداری چون β انتخاب کنیم که $\deg s(\beta; W)$ همان ماکسیمم باشد. در این صورت زیرفضای $W+Z(\beta; T)$، T-پایا ودارای بعدی بزرگتر از بعد (W) است. این فرایند را برای به دست آوردن β_1 روی $W=W_0$ به‌کار می‌بندیم. اگر $W_1=W_0+Z(\beta_1; T)$ هنوز هم سره باشد، آنگاه فرایند را برای به‌دست آوردن β_2 روی W_1 به‌کار می‌بریم. این روش را ادامه می‌دهیم. چون بعد $(W_{k-1}) >$ بعد (W_k)، باید در حداکثر بعد (V) مرحله به $W_r=V$ برسیم.

مرحلهٔ ۲. گیریم β_1، ...، β_r بردارهای غیرصفری باشند که شرایط (الف) و (ب) از مرحلهٔ ۱ را برآورند. k را ثابت می‌گیریم، $1 \leqslant k \leqslant r$. فرض می‌کنیم β برداری دلخواه از V باشد و می‌نویسیم $f=s(\beta; W_{k-1})$. اگر

$$f\beta = \beta_0 + \sum_{1 \leqslant i < k} g_i \beta_i \quad , \quad W_i \text{ در } \beta_i$$

آنگاه f همهٔ چندجمله‌ایهای g_i را عاد می‌کند و با فرض این که γ_0 در W_0 باشد، $\beta_0 = f\gamma_0$.

اگر $k=1$، این حکم عین این است که W_0 زیرفضایی T-مجاز باشد. جهت اثبات حکم برای $k>1$ آلگوریتم تقسیم را به‌کار می‌بندیم:

$$g_i = fh_i + r_i \text{ ،} \quad r_i = 0 \text{ یا } \deg r_i < \deg f. \tag{۴-۷}$$

می‌خواهیم نشان دهیم که به‌ازای هر i، $r_i=0$. فرض کنید

$$\gamma = \beta - \sum_{1}^{k-1} h_i \beta_i . \tag{۵-۷}$$

چون $\beta - \gamma$ در W_{k-1} است

$$s(\gamma; W_{k-1}) = s(\beta; W_{k-1}) = f.$$

بعلاوه

$$f\gamma = \beta_0 + \sum_{1}^{k-1} r_i \beta_i . \tag{۶-۷}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تصور کنید یکی از r_iها مخالف ۰ باشد. دراین‌حال تناقضی به‌دست خواهیم آورد. گیریم j بزرگترین نمایهٔ i باشدکه به‌ازای آن $r_i \neq 0$. دراین صورت

$$f\gamma = \beta_0 + \sum_1^j r_i\beta_i \quad ، \quad r_j \neq 0 \quad و \quad \deg r_j < \deg f. \tag{۷-۷}$$

می‌نویسیم $p = s(\gamma; W_{j-1})$. چون W_{k-1}شامل W_{j-1} است، هادی$f = s(\gamma; W_{k-1})$ باید p را عاد کند:

$$p = fg.$$

$g(T)$ را برهردوطرف (۷-۷) به‌کار می‌بندیم:

$$p\gamma = gf\gamma = gr_j\beta_j + g\beta_0 + \sum_{1 \leqslant i < j} gr_i\beta_i. \tag{۸-۷}$$

بنابرتعریف، $p\gamma$ در W_{j-1} است و دوجملهٔ آخرسمت راست (۸-۷) نیز متعلق به W_{j-1} است. بنابراین، $gr_j\beta_j$ هم در W_{j-1} قراردارد. حال از شرط (ب) مرحلهٔ ۱ استفاده می‌کنیم:

$$\begin{aligned}\deg(gr_j) &\geqslant \deg s(\beta_j; W_{j-1})\\ &= \deg p_j\\ &\geqslant \deg s(\gamma; W_{j-1})\\ &= \deg p\\ &= \deg(fg).\end{aligned}$$

پس $\deg r_j \geqslant \deg f$، و این موضوع با انتخاب j تناقض دارد. تااینجا می‌دانیم که f همهٔ g_iها را عاد می‌کند و ازاین‌رو $\beta_0 = f\gamma$. چون W_0 زیرفضایی T-مجاز است، با فرض اینکه γ_0 در W_0 باشد، $\beta_0 = f\gamma_0$. ضمناً متذکر می‌شویم که مرحلهٔ ۲ صورت قویتری از این حکم است که هریك از زیرفضاهای W_1، W_2، ...، W_r زیرفضایی T-مجاز است.

مرحلهٔ ۳. بردارهای غیرصفری چون α_1، ...، α_r در V وجود دارند که در شرایط (۱) و (۲) قضیهٔ ۳ صدق می‌کنند.

همچون مرحلهٔ ۱، با بردارهای β_1، ...، β_r آغاز می‌کنیم و k را ثابت نگه می‌داریم، $1 \leqslant k \leqslant r$. مرحلهٔ ۲ را بر بردار $\beta = \beta_k$ و T-هادی $f = p_k$ به‌کارمی‌بندیم. داریم

$$p_k\beta_k = p_k\gamma_0 + \sum_{1 \leqslant i < k} p_k h_i \beta_i \tag{۹-۷}$$

که درآن γ_0 در W_0 است و h_1، ...، h_{k-1} چندجمله‌ایهایی هستند. می‌نویسیم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha_k = \beta_k - \gamma_0 - \sum_{1 \leqslant i < k} h_i \beta_i \,. \qquad (۱۰\text{-}۷)$$

چون $\beta_k - \alpha_k$ در W_{k-1} است

$$s(\alpha_k; W_{k-1}) = s(\beta_k; W_{k-1}) = p_k \qquad (۱۱\text{-}۷)$$

و چون $p_k \alpha_k = 0$، داریم

$$W_{k-1} \cap Z(\alpha_k; T) = \{0\}. \qquad (۱۲\text{-}۷)$$

چون همهٔ α_kها (۷-۱۱) و (۷-۱۲) را برمی‌آورند، نتیجه می‌گیریم که

$$W_k = W_0 \oplus Z(\alpha_1; T) \oplus \cdots \oplus Z(\alpha_k; T).$$

و p_k چندجمله‌ای T-پوچساز α_k است. به‌بیان دیگر، بردارهای α_1، ...، α_r همان‌دنباله از زیرفضاهای W_1، W_2، ... را تعریف می‌کنندکه بردارهای β_1، ...، β_r؛ و نیز T-هادیهای $p_k = s(\alpha_k; W_{k-1})$ همان خواص ماکسیمال بودن (شرط (ب) مرحلهٔ ۱) را دارا هستند. بردارهای α_1، ...، α_r دارای‌این خاصیت اضافی هم هستندکه زیرفضاهای W_0، $Z(\alpha_1; T)$، $Z(\alpha_2; T)$، ... مستقل هستند. بنابراین بررسی شرط (۲) درقضیهٔ ۳ آسان است. چون به‌ازای هر i، $p_i \alpha_i = 0$، رابطهٔ بدیهی

$$p_k \alpha_k = 0 + p_1 \alpha_1 + \cdots + p_{k-1} \alpha_{k-1}$$

در دست است. مرحلهٔ ۲ را با گذاشتن α_1، ...، α_k به‌جای β_1، ...، β_k و با $\beta = \alpha_k$ به‌کار می‌بندیم. نتیجه: p_k هر p_i را، به‌ازای $i < k$، عاد می‌کند.

مرحلهٔ ۴. عدد r و چندجمله‌ایهای p_1، ...، p_r به‌طور یکتا توسط شرایط قضیهٔ ۳ تعیین می‌شوند.

فرض می‌کنیم علاوه بر بردارهای α_1، ...، α_r در قضیهٔ ۳، بردارهای غیر صفر γ_1، ...، γ_s بترتیب با T-پوچسازهای g_1، ...، g_s را هم داریم به‌طوری‌که

$$V = W_0 \oplus Z(\gamma_1; T) \oplus \cdots \oplus Z(\gamma_s; T) \qquad (۱۳\text{-}۷)$$

ونیز به‌ازای $k = 2, \ldots, s$، g_k چندجمله‌ای g_{k-1} راعاد می‌کند

نشان خواهیم دادکه $r = s$، و به‌ازای هر i، $p_i = g_i$.

بسادگی دیده می‌شود که $p_1 = g_1$. چندجمله‌ای g_1 به‌عنوان T-هادی V در W_0از (۷-۱۳) حاصل می‌شود. گیریم $S(V; W_0)$ دسته‌ای ازچندجمله‌ایهایی چون f است‌که به‌ازای هر β در V، بردار $f\beta$ در W_0 باشد؛ یعنی، چندجمله‌ایهایی چون f است‌که برد $f(T)$ مشمول در W_0 باشد. آنگاه $S(V; W_0)$ ایدآل غیرصفری درجبرچندجمله‌ایها است. به‌دلیل زیر، چندجمله‌ای g_1 مولد تکین این ایدآل است. هر β در V به‌صورت

$$\beta = \beta_0 + f_1 \gamma_1 + \cdots + f_s \gamma_s$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

است؛ و لذا

$$g_1\beta = g_1\beta_0 + \sum_1^s g_1 f_i \gamma_i .$$

چون هر g_i چندجمله‌ای g_1 را عاد می‌کند، به‌ازای همهٔ iها داریم $g_1\gamma_i = 0$ و نیز $g_1\beta = g_1\beta_0$ متعلق به W_0 است. پس g_1 در $S(V; W_0)$ قرار دارد. چون g_1 چندجمله‌ای تکین از کوچکترین درجه است که γ_1 را در W_0 می‌فرستد، می‌بینیم که g_1 چندجمله‌ای تکین از کوچکترین درجهٔ موجود در ایدآل $S(V; W_0)$ است. با همین استدلال، p_1 مولد این ایدآل است و از اینجا $p_1 = g_1$.

اگر f یك چندجمله‌ای و W زیرفضایی از V باشد، مجموعهٔ همهٔ بردارهای $f\alpha$ به‌ازای α در W را باختصار به‌صورت fW می‌نویسیم. اثبات سه‌حکم زیر را به‌عنوان تمرین واگذار می‌کنیم.

۱. $fZ(\alpha; T) = Z(f\alpha; T)$.

۲. اگر $V = V_1 \oplus \cdots \oplus V_k$ و هر V_i تحت T پایا باشد، آنگاه

$$fV = fV_1 \oplus \cdots \oplus fV_k .$$

۳. اگر α و γ، T-پوچسازهای مساوی داشته باشند، آنگاه $f\alpha$ و $f\gamma$ نیز T-پوچسازهای مساوی دارند و (بنابراین)

$$(Z(f\alpha; T)) \text{ بعد } = (Z(f\gamma; T)) \text{ بعد} .$$

اکنون، برای اینکه نشان دهیم $r = s$ و به‌ازای $i = 2, \cdots, r$، $p_i = g_i$، به‌استقرا به‌پیش می‌رویم. برهان برشمارش ابعاد به‌طریق درست استوار است. ما اثبات این مطلب را که اگر $r \geqslant 2$ آنگاه $p_2 = g_2$ ارائه می‌دهیم و امیدواریم استقرا از آن دیده شود. فرض کنیم $r \geqslant 2$. دراین صورت

$$(W_0) \text{ بعد } + (Z(\alpha_1; T)) \text{ بعد } < (V) \text{ بعد}$$

چون می‌دانیم $p_1 = g_1$، نتیجه می‌گیریم که بعدهای $Z(\alpha_1;T)$ و $Z(\gamma_1;T)$ مساوی‌اند. بنابراین

$$(W_0) \text{ بعد } + (Z(\gamma_1; T)) \text{ بعد } < (V) \text{ بعد} .$$

که نشان می‌دهد $s \geqslant 2$. اکنون می‌توانیم بپرسیم که آیا $p_2 = g_2$ یا نه. از دو تجزیهٔ V، دو تجزیه هم برای زیرفضای p_2V به‌دست می‌آوریم:

$$\begin{aligned} p_2V &= p_2W_0 \oplus Z(p_2\alpha_1; T) \\ p_2V &= p_2W_0 \oplus Z(p_2\gamma_1;T) \oplus \cdots \oplus Z(p_2\gamma_s; T). \end{aligned} \qquad (۱۴\text{-}۷)$$

دراینجا از احکام (۱) و (۲) بالا استفاده کرده و این حقیقت را هم که $p_2\alpha_i = 0$، $i \geqslant 2$، به‌کار برده‌ایم. چون می‌دانیم $p_1 = g_1$، حکم (۳) بالا می‌گوید که بعدهای $Z(p_2\alpha_1; T)$ و $Z(p_2\gamma_1; T)$ مساوی‌اند. از این‌رو، از (۷-۱۴) آشکار است که

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(Z(p_2\gamma_i;T)) \text{ بعد} = 0. \quad i \geqslant 2.$$

نتیجه اینکه $p_2\gamma_2 = 0$، و g_2 چندجمله‌ای p_2 را عاد می‌کند. این برهان را می‌توان معکوس کرد و نشان داد که p_2 نیز g_2 را عاد می‌کند. بنابراین $p_2 = g_2$. □

نتیجه. اگر T عملگری خطی روی فضایی برداری با بعد متناهی باشد، آنگاه هرزیرفضای T-مجاز زیرفضای مکملی داردکه تحت Tپایاست.

اثبات. گیریم W_0 زیرفضای مجازی از V باشد. اگر $W_0 = V$ مکملی که در جستجوی آن هستیم $\{0\}$ است، و اگر W_0 سره باشد، قضیهٔ ۳ را به‌کار می‌بندیم و می‌نویسیم

$$W'_0 = Z(\alpha_1;T) \oplus \cdots \oplus Z(\alpha_r;T).$$

دراین صورت W'_0 تحت Tپایاست و $V = W_0 \oplus W'_0$. □

نتیجه. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای برداری بعد متناهی V باشد.

(الف) برداری چون α در V وجود دارد که T- پوچساز α چندجمله‌ای مینیمال T است.

(ب) T برداری دوری دارد اگر و تنها اگر چندجمله‌ایهای سرشت‌نما و مینیمال T مساوی باشند.

اثبات. اگر $V = \{0\}$ نتایج به‌طور بدیهی درست هستند. اگر $V \neq \{0\}$، فرض می‌کنیم

$$V = Z(\alpha_1;T) \oplus \cdots \oplus Z(\alpha_r;T). \qquad (۱۵\text{-}۷)$$

دراینجا T-پوچسازهای p_1، ...، p_r طوری هستند که به‌ازای $1 \leqslant k \leqslant r-1$، p_{k+1} چندجمله‌ای p_k را عاد می‌کند. همچنان که دراثبات قضیهٔ ۳ ملاحظه کردیم، بسادگی نتیجه می‌شود که p_1 چندجمله‌ای مینیمال T، یعنی T-هادی V در $\{0\}$ است. پس (الف) را اثبات کردیم.

در بخش ۱.۷ دیدیم که اگر T دارای برداری دوری باشد چندجمله‌ای مینیمال T بر چندجمله‌ای سرشت‌نما منطبق است. حکم (ب) عکس این حالت را هم در بر دارد. هرαای را همچون در (الف)، انتخاب کنید. اگر درجهٔ چندجمله‌ای مینیمال برابر بعد (V) باشد، آنگاه $V = Z(\alpha;T)$. □

قضیهٔ ۴ (تعمیم قضیهٔ کیلی-همیلتن). فرض کنیم Tعملگری‌خطی روی فضای برداری بعد متناهی V باشد. p و f رابترتیب چندجمله‌ایهای مینیمال و سرشت‌نمای T می‌گیریم.

(۱) p چندجمله‌ای f را عاد می‌کند.

(۲) سازه‌های اول p و f مساوی‌اند، ولی ممکن است چندگانگیهای مختلف داشته باشند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(۳) اگر

$$p = f_1^{r_1} \cdots f_k^{r_k} \qquad (۱۶\text{-}۷)$$

تجزیهٔ p به‌سازه‌های اول باشد، آنگاه

$$f = f_1^{d_1} \cdots f_k^{d_k} \qquad (۱۷\text{-}۷)$$

که درآن d_i پوچی $f_i(T)^{r_i}$ تقسیم بردرجهٔ f_i است.

اثبات. حالت بدیهی $V = \{0\}$ را منظور نمی‌کنیم. برای اثبات (۱) و (۲) تجزیه‌ای دوری چون (۷-۱۵) از V راکه از قضیهٔ ۳ به‌دست می‌آید درنظر می‌گیریم. همچنان‌که دراثبات نتیجهٔ دوم ملاحظه‌کردیم $p_1 = p$. گیریم U_i تحدید T بر $Z(\alpha_i; T)$ باشد. دراین صورت U_i برداری دوری دارد ولذا p_i هم چندجمله‌ای مینیمال وهم چندجمله‌ای سرشت‌نمای U_i است. بنابراین، چندجمله‌ای سرشت‌نمای f عبارت است از حاصل‌ضرب $f = p_1 \cdots p_r$. این مطلب از صورت بلوکی (۶-۱۴)، که ماتریس T در پایهٔ مناسبی می‌باشد، آشکار است. واضح است که $p_1 = p$، f را عاد می‌کند، و (۱) اثبات می‌شود. بدیهی است که هر مقسوم‌علیه اول p، مقسوم‌علیه اول f هم هست. بعکس، هرمقسوم‌علیه اول $f = p_1 \cdots p_r$ باید یکی ازسازه‌های p_i را عادکندواین به‌نوبهٔ خود p_1 را هم‌عاد می‌کند.

فرض‌کنیم (۷-۱۶) تجزیه به‌سازه‌های اول p باشد. قضیهٔ تجزیهٔ اولیه (قضیهٔ ۱۲ فصل ۶) را به‌کار می‌بریم. آن قضیه حاکی است که اگر V_i فضای پوچ $f_i(T)^{r_i}$ باشد، آنگاه

$$V = V_1 \oplus \cdots \oplus V_k \qquad (۱۸\text{-}۷)$$

و $f_i^{r_i}$ چندجمله‌ای مینیمال عملگر T_i حاصل از تحدید T برزیر فضای (پایای) V_iاست. حال قسمت (۲) قضیهٔ حاضر را درمورد عملگر T_i به‌کار می‌بندیم. چون چندجمله‌ای مینیمال آن توانی از سازهٔ اول f_i است، چندجمله‌ای سرشت‌نمای T_i به‌صورت $f_i^{d_i}$ است، که درآن $d_i \geqslant r_i$. آشکار است که

$$d_i = \frac{\text{بعد } (V_i)}{\deg f_i}$$

و (تقریباً طبق تعریف)، $\dim V_i = (f_i(T)^{r_i})$ پوچی. چون T مجموع مستقیم عملگرهای $T_1, \cdots, T_k$ است، چندجمله‌ای سرشت‌نمای f عبارت از حاصل‌ضرب

$$f = f_1^{d_1} \cdots f_k^{d_k}. \square$$

نتیجه. اگر T عملگر خطی پوچ‌توانی روی فضایی برداری با بعد n باشد، آنگاه چندجمله‌ای سرشت‌نمای T عبارت است از x^n.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اکنون به‌نظیر ماتریسی قضیهٔ تجزیهٔ دوری می‌پردازیم. اگر عملگر T و تجزیهٔ به‌مجموع مستقیم قضیهٔ ۳ داده شده باشند، فرض می‌کنیم $\mathcal{B}_i$ «پایهٔ مرتب دوری»

$$\{\alpha_i, T\alpha_i, \cdots, T^{k_i-1}\alpha_i\}$$

برای $Z(\alpha_i; T)$ باشد. دراینجا k_i بعد $Z(\alpha_i; T)$، یعنی درجهٔ پوچساز p_i رانشان‌می‌دهد. ماتریس عملگر القا شدهٔ T_i درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}_i$ ماتریس همدم چندجمله‌ای p_i است. پس، اگر $\mathcal{B}$ راپایهٔ مرتب V حاصل ازتلفیق اجتماع $\mathcal{B}_i$ها، بترتیب $\mathcal{B}_1$، $\cdots$، $\mathcal{B}_r$، فرض‌کنیم، آنگاه ماتریس T درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ به‌صورت زیراست:

$$A=\begin{bmatrix} A_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & A_r \end{bmatrix} \qquad (۱۹\text{-}۷)$$

که درآن A_i ماتریس همدم $k_i \times k_i$ برای p_i است. گوییم یک ماتریس $n \times n$، A در **فرم‌گویا** است، هرگاه A مجموع مستقیم (۱۹-۷) از ماتریسهای همدم چندجمله‌ایهای تکین غیراسکالری p_1، $\cdots$، p_r باشد که به‌ازای $i=1, \cdots, r-1$، p_{i+1}، چندجمله‌ای p_i را عاد می‌کند. قضیهٔ تجزیهٔ دوری دربارهٔ ماتریسها مطلب زیر را بیان‌می‌کند.

قضیهٔ ۵. فرض‌کنیم F یک هیأت و B ماتریسی $n \times n$ برروی F باشد. در این صورت B برروی هیأت F با یك و تنها یك ماتریس در فرم گویا متشابه است.

اثبات. T را عملگری خطی روی F^n می‌گیریم که در پایهٔ مرتب استانده با B نمایش داده می‌شود. همچنان‌که قریباً ملاحظه‌کردیم، پایهٔ مرتبی برای F^n وجود دارد که درآن T با ماتریسی چون A که درفرم‌گویا است، نمایش داده می‌شود. دراین صورت B با این ماتریس Aمتشابه است. فرض‌کنیم B برروی F با ماتریس دیگری چون C هم‌که درفرم‌گویاست متشابه باشد. واین بدین معنی است‌که پایهٔ مرتبی برای F^n وجود دارد که درآن عملگر T با ماتریس C نمایش داده می‌شود. اگر C مجموع مستقیم ماتریسهای‌همدم c_i از چندجمله‌ایهای تکین g_1، $\cdots$، g_s باشدکه به‌ازای $i=1, \cdots, s-1$، g_{i+1} چندجمله‌ای g_i را عادکند، آنگاه آشکار است‌که بردارهای غیرصفر $\beta_1, \cdots, \beta_s$ در F^n، بترتیب با T-پوچسازهای g_1، $\cdots$، g_s، وجود دارند که

$$V=Z(\beta_1; T)\oplus \cdots \oplus Z(\beta_s; T).$$

اما دراین صورت بنا بر حکم یکتایی در قضیهٔ تجزیهٔ دوری، چندجمله‌ایهای g_i با چندجمله‌ایهای p_i که ماتریس A را تعریف می‌کنند مساوی هستند. پس، $C=A$. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چندجمله‌ایهای p_1 ، . . . ، p_r **سازه‌های پایای** ماتریس B نامیده‌می‌شوند. در بخش ۴.۷ برای محاسبهٔ سازه‌های پایای ماتریس مفروضی‌چون B آلگوریتمی به‌دست خواهیم داد. وجه تسمیهٔ فرم‌گویا از این واقعیت ناشی می‌شودکه توسط تعداد متناهی عمل‌گـویا روی درایه‌های B محاسبهٔ این چندجمله‌ایها امکان‌پذیر است.

مثال ۲. فرض‌کنیم فضای برداری دوبعدی V بـرروی هیأت F و عملگر خطی T روی V داده شده‌اند. امکانات برای تجزیه کردن T به زیر فضاهای دوری بسیار محدود است. زیرا، اگر درجهٔ چندجمله‌ای مینیمال T، ۲ باشد، خود باچندجمله‌ای سرشت‌نمای T برابر است و T دارای برداری دوری است. پس، پایهٔ مرتبی برای V وجود دارد کـه درآن T با ماتریس همدم چندجمله‌ای سرشت‌نمایش نشان داده مـی‌شود. ازطرف دیگر، اگردرجهٔ چندجمله‌ای‌مینیمال T یك باشد، آنگاه T مضربی اسکالری ازعملگر همانی است. اگر $T=cI$ ، آنگاه به‌ازای هردو بردار مستقل خطی α_1 و α_2 در V ، داریم

$$V=Z(\alpha_1\,;T)\oplus Z(\alpha_2\,;T)$$

$$p_1=p_2=x-c\,.$$

درمورد ماتریسها، این تحلیل حاکی است‌که هرماتریس ۲ × ۲ برروی هیأت F ،دقیقاً با یکی‌از ماتریسهای ازنوع

$$\begin{bmatrix} c & 0 \\ 0 & c \end{bmatrix},\quad \begin{bmatrix} 0 & -c_0 \\ 1 & -c_1 \end{bmatrix}$$

بر روی F متشابه است.

مثال ۳. گیریم T عملگری خطی روی R^3 باشدکه درپایهٔ مرتب استانده باماتریس

$$A=\begin{bmatrix} 5 & -6 & -6 \\ -1 & 4 & 2 \\ 3 & -6 & -4 \end{bmatrix}$$

نمایش داده مـی‌شود. قبلا محاسبه کـرده‌ایم کـه چندجمله‌ای سرشت‌نمای T بـرابـر $f=(x-1)(x-2)^2$ ، و چندجمله‌ای مینیمال T برابر $p=(x-1)(x-2)$ است. بدین‌سان‌می‌دانیم که‌درتجزیهٔ دوری برای T ، اولین بردار α_1 ، p را به‌عنوان T-پوچساز خود خواهد داشت. چون در فضایی سه‌بعدی کار می‌کنیم، تنها یك بردار دیگر چون α_2 می‌تواند درآن وجود داشته باشد. این بردار باید زیرفضایی دوری با بعد ۱ را تـولید کند؛ یعنی، باید برداری سرشت‌نما بـرای T باشد. پوچسازش p_2 باید $(x-2)$ باشد؛ زیرا باید داشته‌باشیم $pp_2=f$. توجه‌کنیدکه این مطلب بلافاصله حاکی‌است‌که ماتریس A با ماتریس

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$B=\begin{bmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

متشابه است؛ بدین‌معنی که T در پایهٔ مرتبی توسط B نمایش داده می‌شود. چگونه‌می‌توانیم بردارهای مناسب α_1 و α_2 را بیابیم؟ خوب،می‌دانیم هر برداری که زیر فضایی T-دوری از بعد ۲ را تولید کند، α_1 مناسبی است. از این‌رو، بیایید ϵ_1 را بیازماییم. داریم

$$T\epsilon_1=(5,\ -1,\ 3)$$

که مضربی اسکالری از ϵ_1 نیست؛ پس $Z(\epsilon_1\ ;\ T)$ دارای بعد ۲ است. این فضا متشکل است از همهٔ بردارهای $a\epsilon_1+b(T\epsilon_1)$:

$$a(1,\ 0,\ 0)+b(5,\ -1,\ 3)=(a+5b,\ -b,\ 3b)$$

یا همهٔ بردارهای $(x_1,\ x_2,\ x_3)$ که درشرط $x_3=-3x_2$ صدق کنند. اکنون به برداری چون α_2 نیاز داریم که $T\alpha_2=2\alpha_2$ ، و $Z(\alpha_2\ ;\ T)$ مجزا از $Z(\epsilon_1\ ;\ T)$ باشد. چون α_2 باید برداری سرشت‌نما برای T باشد، فضای $Z(\alpha_2\ ;\ T)$ چیزی جز فضای یك بعدی پدید آمده توسط α_2 نخواهد بود؛ ولـذا شرط ما این است که α_2 در $Z(\epsilon_1\ ;\ T)$ نباشد. اگر $\alpha=(x_1,\ x_2,\ x_3)$ ، بسادگی می‌توان نشان داد که $T\alpha=2\alpha$ ، اگـر و تنها اگر $x_1=2x_2+2x_3$. پس، $\alpha_2=(2,\ 1,\ 0)$ در $T\alpha_2=2\alpha_2$ صدق‌می‌کند و زیرفضایی T-دوری مجزا از $Z(\epsilon_1\ ;\ T)$ تولید می‌نماید. خواننده بایدمستقیماً نشان‌دهد که‌ماتریس T درپایهٔ مرتب

$$\{(1,\ 0,\ 0),\ (5,\ -1,\ 3),\ (2,\ 1,\ 0)\}$$

ماتریس B بالا است.

مثال ۴. فرض کنیم T یك عملگر خطی قطری شدنی روی V باشد. این جالب‌است که تجزیه‌ای دوری برای T را به پایه‌ای که ماتریس T راقطری می‌کند مربوط بسازیم. c_1 ، ... ، c_k را مقادیر سرشت‌نمای متمایز T و V_i را فضای بـردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c_i می‌گیریم. در این صورت

$$V=V_1\oplus\ \cdots\ \oplus V_k$$

واگر بعد $d_i=(V_i)$ ، آنگاه

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

چندجمله‌ای سرشت‌نمای T است. اگر α برداری از V باشد، مربوط ساختن زیر فضای دوری $Z(\alpha\ ;\ T)$ به‌زیرفضاهای V_1 ، ... ، V_k آسان است. بردارهای یکتایی چـون β_1 ، ... ، β_k وجود دارند که β_i در V_i باشد و

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha=\beta_1+\cdots+\beta_k .$$

چون $T\beta_i=c_i\beta_i$ ، به‌ازای هر چندجمله‌ای f داریم

$$f(T)\alpha=f(c_1)\beta_1+\cdots+f(c_k)\beta_k . \qquad (۲۰\text{-}۷)$$

با مفروض بودن اسکالرهای t_1، ...، t_k چندجمله‌ایی چون f وجود دارد که $f(c_i)=t_i$ ، $1\leqslant i\leqslant k$. بنابراین، $Z(\alpha\,;T)$ عیناً زیرفضای پدیدآمده توسط بردارهای β_1 ، ... ، β_k است. پوچساز α چیست؟ بنابر (۲۰-۷)، $f(T)\alpha=0$ اگر و تنها اگر به‌ازای هر i ، $f(c_i)\beta_i=0$. به‌بیان دیگر ، $f(T)\alpha=0$ ، مشروط براینکه به‌ازای iهایی که به‌ازای آنها $\beta_i\neq 0$ داشته باشیم $f(c_i)=0$. از این‌رو، پوچساز α عبارت است از حاصل‌ضرب

$$\prod_{\beta_i\neq 0}(x-c_i) . \qquad (۲۱\text{-}۷)$$

حال، $\mathcal{B}_i=\{\beta_1^i,\ \cdots,\ \beta_{d_i}^i\}$ را پایهٔ مرتبی برای V_i می‌گیریم و می‌نویسیم

$$r=\max_i d_i .$$

بردارهای α_1 ، ... ، α_r را توسط

$$\alpha_j=\sum_{d_i\geqslant j}\beta_j^i, \qquad 1\leqslant j\leqslant r \qquad (۲۲\text{-}۷)$$

تعریف می‌کنیم. زیرفضای دوری $Z(\alpha_j\,;T)$ عبارت است از زیرفضای پدید آمده توسط بردارهای β_j^i بااین‌شرط که iنمایه‌هایی را بپذیرد که به‌ازای آنها $d_i\geqslant j$. T پوچساز α_i

$$p_j=\prod_{d_i\geqslant j}(x-c_i) \qquad (۲۳\text{-}۷)$$

است. همچنین

$$V=Z(\alpha_1\,;T)\oplus\cdots\oplus Z(\alpha_r\,;T)$$

زیرا هر β_j^i به‌یکی وتنها یکی از زیر فضاهای $Z(\alpha_1;T)$ ، ... ، $Z(\alpha_r;T)$ تعلق دارد و $\mathcal{B}=(\mathcal{B}_1,\ \cdots,\ \mathcal{B}_k)$ پایه‌ای برای V است. طبق (۲۳-۷)، p_{j+1} چندجمله‌ای p_j را نیز عاد می‌کند.

تمرین

۱. فرض کنید T عملگری خطی روی F^2 باشد، که درپایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نمایش داده می‌شود. فرض کنید $\alpha_1=(0,1)$. نشان دهید $F^2\neq Z(\alpha_1;T)$ و هیچ بردار غیر صفری چون α_2 در F^2 وجود ندارد که $Z(\alpha_2;T)$ مجزا از $Z(\alpha_1;T)$ باشد.

۲. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V و R برد T باشد.
(الف) ثابت کنید R زیرفضای T-پایای مکملی دارد اگر و تنها اگر R مستقل از فضای پوچ N از T باشد.
(ب) اگر R و N مستقل باشند، ثابت کنید N یکتا زیر فضای T-پایای مکمل R است.

۳. فرض کنید T عملگری خطی روی R^3 باشد که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. فرض کنید W فضای پوچ $T-2I$ باشد. ثابت کنید W هیچ زیرفضای T- پایای مکملی ندارد. (راهنمایی: فرض کنید $\beta=\epsilon_1$، و مشاهده کنید که $(T-2I)\beta$ در W است . ثابت کنید هیچ αیی در W وجود ندارد که $(T-2I)\beta=(T-2I)\alpha$.)

۴. فرض کنید T عملگری خطی روی F^4 باشد که در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} c & 0 & 0 & 0 \\ 1 & c & 0 & 0 \\ 0 & 1 & c & 0 \\ 0 & 0 & 1 & c \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. فرض کنید W فضای پوچ $T-cI$ باشد.
(الف) ثابت کنید W زیرفضای پدید آمده توسط ϵ_4 است.
(ب) مولدهای تکین ایدآلهای $S(\epsilon_4;W)$، $S(\epsilon_3;W)$، $S(\epsilon_2;W)$ ، $S(\epsilon_1;W)$ را بیابید.

۵. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای برداری V بر روی هیأت F باشد. اگر چندجمله‌ای f بر روی F و α در V باشد، می‌نویسیم $f\alpha=f(T)\alpha$. اگر

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

V_1 ، ... ، V_k زیرفضاهایی T- پایا باشند و $V=V_1\oplus\cdots\oplus V_k$، نشان دهید

$$fV=fV_1\oplus\cdots\oplus fV_k.$$

۶. T ، V ، و F را همچون درتمرین ۵ بگیرید. فرض کنید α و β بردارهایی از V باشند که T- پوچسازهای مساوی دارند. ثابت کنید که به‌ازای هرچندجمله‌ای f ، بردارهای $f\alpha$ و $f\beta$ نیز T- پوچسازهای مساوی دارند.

۷. چندجمله‌ایهای مینیمال و فرمهای گویای هریك از ماتریسهای حقیقی زیر را بیابید

$$\begin{bmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix},\ \begin{bmatrix} c & 0 & -1 \\ 0 & c & 1 \\ -1 & 1 & c \end{bmatrix},\ \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}$$

۸. گیریم T عملگری خطی روی R^3 باشدکه درپایهٔ مرتب استانده با

$$\begin{bmatrix} 3 & -4 & -4 \\ -1 & 3 & 2 \\ 2 & -4 & -3 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. بردارهای غیرصفر α_1، ... ، α_r راکه در شرایط قضیهٔ ۳ صدق می‌کنند بیابید.

۹. ماتریس حقیقی

$$A=\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 3 & 1 & 3 \\ -3 & -3 & -5 \end{bmatrix}$$

داده شده است. ماتریس حقیقی 3×3 معکوس‌پذیری چون P بیابید که $P^{-1}AP$ به‌فرم گویا باشد.

۱۰. فرض کنید F زیرهیأتی از اعداد مختلط و T عملگری خطی روی F^4 باشدکه در پایهٔ مرتب استانده با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & a & 2 & 0 \\ 0 & 0 & b & 2 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نمایش داده می‌شود. چندجمله‌ای سرشت‌نمای T را بیابید. حالات $a=b=1$؛ $a=b=0$؛ $a=0$، $b=1$ را درنظر بگیرید. در هریك از این حالات، چندجمله‌ای مینیمال T و بردارهای غیرصفر α_1، ...، α_r را که در شرایط قضیهٔ ۳ صدق می‌کنند بیابید.

۱۱. ثابت کنید که اگر A و B ماتریسهایی 3×3 برروی هیأت F باشند، شرطی لازم و کافی برای اینکه A و B برروی F متشابه باشند این است که آنها دارای چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای مساوی و چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی باشند. مثالی بیاورید که نشان دهد این موضوع برای ماتریسهای 4×4 غلط است.

۱۲. فرض کنید F زیرهیأتی ازهیأت اعداد مختلط و A و B ماتریسهایی $n\times n$ برروی F باشند: ثابت کنید که اگر A و B برروی هیأت اعداد مختلط متشابه باشند، آنگاه برروی F نیز متشابه‌اند. (راهنمایی: ثابت کنید که فرم‌گویای A، چه A به‌عنوان ماتریسی روی F درنظر گرفته شود وچه ماتریسی روی C، یکی است؛ و به‌همین‌نحو برای B.)

۱۳. فرض کنید A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌های مختلط باشد. ثابت کنید که اگر همهٔ مقادیر سرشت‌نمای A، حقیقی باشند، آنگاه A با ماتریسی با درایه‌های حقیقی متشابه است.

۱۴. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای بعد متناهی V باشد. ثابت کنید برداری چون α باخاصیت زیردر V وجود دارد. اگر f یك چندجمله‌ای باشد و $f(T)\alpha=0$، آنگاه $f(T)=0$. (برداری چون α، یك **بردارجداکننده** برای جبر چندجمله‌ایهای در T نامیده می‌شود.) هنگامی که T برداری دوری داشته باشد، اثباتی مستقیم از این مطلب که هر بردار دوری برداری جداکننده برای جبرچندجمله‌ایهای در T نیزهست، ارائه کنید.

۱۵. فرض کنید F زیر هیأتی از هیأت اعداد مختلط، A ماتریسی $n\times n$ برروی F، و p چندجمله‌ای مینیمال A باشد. اگر A را به‌عنوان ماتریسی برروی C محسوب کنیم، آنگاه A به‌عنوان ماتریسی $n\times n$ برروی C چندجمله‌ای مینیمالی چون f دارد. از قضیه‌ای دربارهٔ معادلات خطی جهت اثبات $p=f$ استفاده کنید. آیا همچنین می‌توانید دریابید که این مطلب ازقضیهٔ تجزیهٔ دوری چگونه نتیجه می‌شود؟

۱۶. فرض کنید ماتریس Aی $n\times n$ با درایه‌های حقیقی چنان باشد که $A^2+I=0$. ثابت کنید n زوج است و اگر $n=2k$ فرض شود، آنگاه A برروی هیأت اعداد حقیقی با ماتریسی به‌صورت بلوکی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 0 & -I \\ I & 0 \end{bmatrix}$$

که در آن I ماتریس همانی $k \times k$ است، متشابه است.

۱۷. عملگر خطی T روی فضای برداری بعد متناهی V داده شده است. فرض کنید
(الف) چندجمله‌ای مینیمال T توانی از یك چندجمله‌ای تحویل‌ناپذیر باشد؛
(ب) چندجمله‌ای مینیمال با چندجمله‌ای سرشت‌نما برابر باشد.
نشان دهید که هیچ زیرفضای T-پایای غیربدیهی، یك زیرفضای T-پایای مکمل ندارد.

۱۸. اگر T یك عملگر خطی قطری‌شدنی باشد، آنگاه هر زیرفضای T-پایا، یك زیرفضای T-پایای مکمل نیز دارد.

۱۹. گیریم T عملگری خطی روی فضای با بعد متناهی V باشد. ثابت کنید T برداری دوری دارد اگر و تنها اگر مطلب زیر درست باشد: هر عملگر خطی U که با T جابجا شود یك چندجمله‌ای برحسب T است.

۲۰. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F و T عملگری خطی روی V باشد. می‌پرسیم چه‌وقت این مطلب درست است که هر بردار غیرصفر در V برداری دوری برای T است. ثابت کنید وضع چنین است اگر و تنها اگر چندجمله‌ای سرشت‌نمای T بر روی F تحویل‌ناپذیر باشد.

۲۱. فرض کنید A ماتریسی $n \times n$ با درایه‌های حقیقی باشد. فرض کنید T عملگری خطی روی R^n باشد که توسط A در پایهٔ مرتب استانده نمایش داده می‌شود و U عملگری خطی روی C^n باشد که آن هم در پایهٔ مرتب استانده با A نمایش داده می‌شود. برای اثبات مطلب زیر از نتیجهٔ تمرین ۲۰ استفاده کنید: اگر زیرفضاهای پایای تحت T تنها R^n و زیرفضای صفر باشند، آنگاه U قطری‌شدنی است.

۳.۷. فرم ژوردان

فرض کنیم N عملگر خطی پوچ‌توانی روی فضای با بعد متناهی V باشد. تجزیهٔ دوری N حاصل از قضیهٔ ۳ را مورد توجه قرار می‌دهیم. عدد صحیح مثبتی چون r، و r بردار غیرصفر $\alpha_1, \cdots, \alpha_r$ در V با N-پوچسازهای $p_1, \cdots, p_r$ که

$$V = Z(\alpha_1; V) \oplus \cdots \oplus Z(\alpha_r; V)$$

و به‌ازای $i = 1, \cdots, r-1$، p_{i+1}، چندجمله‌ای p_i را عاد می‌کند وجود دارند. چون

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

N پوچ‌توان است، kیی هست که $k \leqslant n$ وچندجمله‌ای مینیمال N به‌صورت x^k باشد. پس، هر p_i به‌صورت $p_i = x^{k_i}$ است وشرط تقسیم‌پذیری چیزی جزشرط

$$k_1 \geqslant k_2 \geqslant \cdots \geqslant k_r$$

نیست. بدیهی است که $k_1 = k$ و $k_r \geqslant 1$. ماتریس همدم x^{k_i} عبارت است از ماتریس $k_i \times k_i$

$$A_i = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 1 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 & 0 \end{bmatrix}. \qquad (۲۴\text{-}۷)$$

بدین‌سان قضیهٔ ۳ پایهٔ مرتبی برای V به‌دست می‌دهد که نسبت به‌آن ماتریس N مجموع مستقیم ماتریسهای پوچ توان مقدماتی (۲۴-۷) است که وقتی i افزایش یابد اندازه‌شان کاهش می‌یابد. از این مطلب دیده می‌شود که به‌هرماتریس $n \times n$ پوچ‌توانی عدد صحیح مثبتی چون r و r عدد صحیح مثبت $k_1, \cdots, k_r$ طوری وابسته‌اند که $k_1 + \cdots + k_r = n$ و $k_i \geqslant k_{i+1}$ و نیز این اعداد صحیح مثبت فرم گویای ماتریس را تعیین؛ یعنی، ماتریس را تا میزان تشابه معین می‌کنند.

درمورد عملگرپوچ توان فوق مطلبی وجود دارد که بایدآن‌را در اینجا خاطرنشان سازیم. عدد صحیح مثبت r دقیقاً برابر پوچی N است؛ در واقع، فضای پوچ، پایه‌ای مشتمل بر r بردار

$$N^{k_i - 1}\alpha_i \qquad (۲۵\text{-}۷)$$

دارد. زیرا، فرض می‌کنیم α در فضای پوچ N باشد. حال α را به‌صورت

$$\alpha = f_1\alpha_1 + \cdots + f_r\alpha_r$$

که درآن f_i یك‌چندجمله‌ای است ودرجهٔ آن رامی‌توان کمتر از k_i فرض کرد،می‌نویسیم. چون $N\alpha = 0$، به‌ازای هر i داریم

$$\begin{aligned} 0 &= N(f_i\alpha_i) \\ &= Nf_i(N)\alpha_i \\ &= (xf_i)\alpha_i. \end{aligned}$$

پس، xf_i بر x^{k_i} تقسیم‌پذیراست، وچون $\deg(f_i) < k_i$،این بدان‌معنی است که‌به‌ازای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اسکالری چون c_i

$$f_i = c_i x^{k_i - 1}.$$

ولی آنگاه

$$\alpha = c_1(x^{k_1 - 1}\alpha_1) + \cdots + c_r(x^{k_r - 1}\alpha_r)$$

که نشان می‌دهد بردارهای (۷-۲۵) پایه‌ای برای‌فضای پوچ N تشکیل می‌دهند. خواننده باید توجه داشته باشدکه این حکم از دیدگاه ماتریسی نیز کاملاً روشن است.

اکنون ما بلیم یافته‌های خود درمورد عملگرها یا ماتریسهای پوچ‌توان را بـا قضیهٔ تجزیهٔ اولیه از فصل ۶ تلفیق کنیم. وضع چنین است: فرض کنیم T عملگری خطی روی V باشد و نیزچندجمله‌ای سرشت‌نمای T برروی F به‌صورت زیر به‌سازه‌ها تجزیه شود:

$$f = (x - c_1)^{d_1} \cdots (x - c_k)^{d_k}.$$

در اینجا c_1، ...، c_k عناصـر متمایزی از F هستند و $d_i \geqslant 1$. در ایـن صورت چند-جمله‌ای مینیمال T

$$p = (x - c_1)^{r_1} \cdots (x - c_k)^{r_k}$$

است که درآن $1 \leqslant r_i \leqslant d_i$. اگر W_iفضای پوچ $(T - c_i I)^{r_i}$ باشد، آنگاه قضیهٔ‌تجزیهٔ اولیه حاکی است که

$$V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$$

ونیزعملگرT_i، القا شده توسط T روی W_i، دارای چندجمله‌ای مینیمال $(x - c_i)^{r_i}$است. N_i را عملگری خطی روی W_i تعریف شده توسط $N_i = T_i - c_i I$ می گیریم. در ایـن صورت N_i پوچ‌توان و دارای چندجمله‌ای مینیمال x^{r_i} است. عملگـر T روی W_i مانند حاصل‌جمع N_i و c_i برابر عملگر همانی عمل می کند. فرض کنیم پایه‌ای برای زیرفضای W_i، متناظر به‌تجـزیهٔ دوری عملگرپوچ‌توان N_i، انتخاب کرده باشیم. در ایـن صورت ماتریس T_i دراین پایهٔ مرتب، مجموع مستقیم ماتریسهای

$$\begin{bmatrix} c & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 1 & c & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ & & & c & \\ 0 & 0 & \cdots & 1 & c \end{bmatrix} \qquad (۷-۲۶)$$

است که در هریك $c = c_i$. بعلاوه، اندازهٔ ایـن ماتریسها وقتی از چپ به‌راست خـوانده شوند، کاهش می‌یابند. ماتریسی به‌صورت (۷-۲۶)، **یك ماتریس مقدماتی ژوردان به‌ازای**

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مقدار سرشت‌نمای c نامیده می‌شود. حال اگر همهٔ پایه‌های W_iها را پهلوی هم قراردهیم، پایهٔ مرتبی برای V به‌دست می‌آوریم. می‌خواهیم دراین پایهٔ مرتب ماتریس A از T را توصیف کنیم.

ماتریس A عبارت است از مجموع مستقیم ماتریسهای A_1، ...، A_k

$$A=\begin{bmatrix} A_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & A_k \end{bmatrix}. \qquad (۲۷\text{-}۷)$$

A_i هم به‌صورت

$$A_i=\begin{bmatrix} J_1^{(i)} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & J_2^{(i)} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & J_{n_i}^{(i)} \end{bmatrix}$$

است که در آن هر $J_j^{(i)}$ یك ماتریس مقدماتی ژوردان به‌ازای مقدار سرشت‌نمای c_i است. همچنین، داخل هر A_i، اندازهٔ ماتریسهای $J_j^{(i)}$ با افزایش j کاهش می‌یابد. گوییم ماتریسی $n\times n$ مانند A به **فرم ژوردان** است هرگاه همهٔ شرایط تشریح شده دراین بند را (به‌ازای اسکالرهای متمایزی چون c_1، ...، c_k) برآورد.

قریباً نشان دادیم که اگر T عملگری خطی باشد که چندجمله‌ای سرشت‌نمایش برروی هیأت اسکالری، به‌طور کامل به‌سازه‌ها تجزیه شود، آنگاه پایهٔ مرتبی برای V وجود دارد که در آن T با ماتریسی که به‌فرم ژوردان است نمایش داده می‌شود. اکنون می‌خواهیم نشان دهیم که این ماتریس، بدون احتساب ترتیبی که در آن مقادیر سرشت‌نمای T نوشته می‌شوند، به‌طور یکتا به T وابسته است. به‌بیان دیگر، اگر دوماتریس به‌فرم ژوردان متشابه باشند، آنگاه می‌توانند تنها در ترتیب اسکالرهای c_i متفاوت باشند.

این یکتایی به‌صورت زیر ثابت می‌شود. فرض کنیم پایهٔ مرتبی برای V وجودداشته باشد که در آن T با ماتریس ژوردان A توصیف شده در بند قبل، نمایش داده شود. اگر A_i ماتریسی $d_i\times d_i$ باشد، آنگاه بوضوح d_i، چندگانگی c_i به عنوان ریشه‌ای از چند-جمله‌ای سرشت‌نمای A یا T، است. به‌بیان‌دیگر، چندجمله‌ای سرشت‌نمای T عبارت است از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}.$$

این مطلب نشان می‌دهد که c_1، ...، c_k و d_1، ...، d_k بدون احتساب ترتیبی که آنها را می‌نویسیم، یکتا هستند. این واقعیت که A مجموع مستقیم ماتریسهای A_i است، تجزیه به‌مجموع مستقیمی چون $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$ را که تحت T پایاست ایجاب می‌کند. اکنون توجه کنید که W_i باید فضای پوچ $(T-c_iI)^n$، با بعد $n=(V)$، باشد؛ زیرا، روشن است که A_i-c_iI پوچ‌توان و به‌ازای $j\neq i$، ماتریس A_j-c_iI نامنفرد است. از این‌رو، می‌بینیم که زیرفضاهای W_i یکتا هستند. اگر T_i عملگر القا شده توسط T روی W_i باشد، آنگاه ماتریس A_i، به‌عنوان فرم گویای T_i، به‌طور یکتا تعیین می‌شود.

اکنون می‌خواهیم در بارهٔ عملگر T و ماتریس ژوردان A که T را در پایهٔ مرتبی نمایش می‌دهد به‌مشاهدهٔ بیشتری بپردازیم. فهرست یك رشته از مشاهدات چنین است:

(۱) هر درایهٔ A که نه‌روی قطر اصلی باشد و نه‌بلافاصله زیر آن برابر ۰ است. روی قطر A، k مقدار سرشت‌نمای متمایز c_1، ...، c_k از T قرار می‌گیرند. همچنین، c_i به‌تعداد d_i بار تکرار می‌شود. در اینجا d_i چندگانگی c_i به‌عنوان ریشه‌ای از چندجمله‌ای سرشت‌نماست؛ یعنی، بعد $d_i=(W_i)$.

(۲) به‌ازای هر i، ماتریس A_i مجموع مستقیم n_i ماتریس مقدماتی ژوردان $J_j^{(i)}$، به‌ازای مقدار سرشت‌نمای c_i، است. عدد n_i دقیقاً بعد فضای بردارهای سرشت‌نمای وابسته به‌مقدار سرشت‌نمای c_i است. زیرا، n_i تعداد بلوکهای پوچ‌توان مقدماتی در فرم گویای (T_i-c_iI) است و از این قرار برابر بعد فضای پوچ $(T-c_iI)$ است. بخصوص توجه داشته باشید که T قطری‌شدنی است اگر و تنها اگر به‌ازای هر i، $n_i=d_i$.

(۳) به‌ازای هر i، اولین بلوك $J_1^{(i)}$ در ماتریس A_i ماتریسی است $r_i\times r_i$، که در آن r_i چندگانگی c_i به‌عنوان ریشه‌ای از چندجمله‌ای مینیمال T است. این مطلب از این واقعیت نتیجه می‌شود که چندجمله‌ای مینیمال عملگر پوچ‌توان (T_i-c_iI) عبارت است از x^{r_i}.

البته طبق معمول این مطلب نتیجهٔ ماتریسی ساده‌ای هم دارد. اگر B ماتریسی $n\times n$ بر روی هیأت F باشد، و اگر چندجمله‌ای سرشت‌نمای B بر روی F به‌طور کامل به‌سازه‌ها تجزیه شود، آنگاه B بر روی F با ماتریسی $n\times n$ چون A به‌فرم ژوردان متشابه است و A، بدون احتساب پس و پیش کردن ترتیب مقادیر سرشت‌نمایش، یکتا است. A را **فرم ژوردان** B می‌نامیم.

همچنین، توجه کنید که اگر F-هیأتی بستهٔ جبری باشد، آنگاه ملاحظات بالا درمورد هر عملگر خطی روی فضایی با بعد متناهی بر روی F، یا بر هر ماتریس $n\times n$ بر روی F، هم مصداق دارد. بدین‌سان، مثلاً، هر ماتریس $n\times n$ بر روی هیأت اعداد مختلط با ماتریسی اساساً یکتا در فرم ژوردان متشابه است.

مثال ۵. فرض کنیم T عملگری خطی روی C^2 باشد. چندجمله‌ای سرشت‌نمای T یا $(x-c_1)(x-c_2)$ است، که در آن c_1 و c_2 اعداد مختلط متمایزی می‌باشند، یا

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$(x-c)^2$. درحالت نخست T قطری‌شدنی است ودرپایهٔ مرتبی با ماتریس

$$\begin{bmatrix} c_1 & 0 \\ 0 & c_2 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. درحالت دوم، چندجمله‌ای مینیمال T ممکن است $(x-c)$ باشدکه دراین حالت $T=cI$، یا $(x-c)^2$ باشدکه دراین حالت T درپایهٔ مرتبی با ماتریس

$$\begin{bmatrix} c & 0 \\ 1 & c \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. بدین‌سان، هرماتریس 2×2 برروی هیأت اعداد مختلط، با ماتریسی از یکی از دونوع فوق، احتمالا با $c_1=c_2$، متشابه است.

مثال ۶. فرض کنیم A ماتریس 3×3 مختلط

$$A=\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ a & 2 & 0 \\ b & c & -1 \end{bmatrix}$$

باشد. چندجمله‌ای سرشت‌نمای A به طور بدیهی عبارت است از $(x-2)^2(x+1)$. یا این چندجمله‌ای مینیمال است، که دراین حالت A با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

متشابه است، ویا اینکه چندجمله‌ای مینیمال $(x-2)(x+1)$ است که دراین حالت A باماتریس

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

متشابه است. حال

$$(A-2I)(A+I)=\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3a & 0 & 0 \\ ac & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

و بنابراین، A با ماتریسی قطری متشابه است اگر و تنها اگر $a=0$.

مثال ۷. فرض کنیم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$A=\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & a & 2 \end{bmatrix}.$$

چندجمله‌ای سرشت‌نمای A عبارت است از $(x-2)^4$. چون A مجموع مستقیم دوماتریس 2×2 است، واضح است که $(x-2)^2$ چندجمله‌ای مینیمال A است. حال اگر $a=0$ یا اگر $a=1$، آنگاه ماتریس A به‌فرم ژوردان است. توجه‌کنید دوماتریسی راکه به‌ازای $a=0$ و $a=1$ به دست می‌آوریم، چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای مساوی و چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی دارند، لکن متشابه نیستند. این دو ماتریس بدین‌دلیل متشابه نیستند که برای اولین ماتریس فضای جواب $(A-2I)$ بعد ۳ دارد، درحالی که برای دومین ماتریس بعدش ۲ است.

مثال ۸. معادلات دیفرانسیل خطی با ضرایب ثابت (مثال ۱۴ در فصل ۶) مثال خوبی از فرم ژوردان به‌دست می‌دهند. گیریم a_0، ...، a_{n-1} اعدادی مختلط و V فضای همهٔ توابع nبار مشتق‌پذیر f روی فاصله‌ای ازخط حقیقی باشدکه درمعادلهٔ دیفرانسیل

$$\frac{d^n f}{dx^n}+a_{n-1}\frac{d^{n-1}f}{dx^{n-1}}+\cdots+a_1\frac{df}{dx}+a_0 f=0$$

صدق می‌کنند. D را عملگرمشتق‌گیری می‌گیریم. دراین صورت V تحت D پایاست، چرا که V فضای پوچ $p(D)$ است که

$$p=x^n+\cdots+a_1x+a_0.$$

فرم ژوردان عملگر مشتق‌گیری روی V چیست؟

فرض‌کنیم c_1، ...، c_k ریشه‌های مختلط‌متمایز p باشند:

$$p=(x-c_1)^{r_1}\cdots(x-c_k)^{r_k}.$$

V_i را فضای پوچ $(D-c_iI)^{r_i}$، یعنی، مجموعهٔ جوابهای معادلهٔ دیفرانسیل

$$(D-c_iI)^{r_i}f=0$$

می‌گیریم. دراین صورت همان‌گونه‌که درمثال ۱۵ در فصل ۶ ملاحظه‌کردیم، قضیهٔ تجزیهٔ اولیه حاکی است که

$$V=V_1\oplus\cdots\oplus V_k.$$

فرض‌کنیم N_i تحدید $D-c_iI$ به V_i باشد. دراین صورت فرم ژوردان عملگر D (روی V) به‌وسیلهٔ فرمهای گویای عملگرهای پوچ‌توان N_1، ...، N_k روی فضاهای

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

V_1، ...، V_k تعیین می‌شود.

از این‌رو، آنچه راکه باید (به‌ازای مقادیرمختلف c) بدانیم، فرم گـویای عملگر $N=(D-cI)$، روی فضای V_c است که متشکل ازجوابهای معادلهٔ

$$(D-cI)^r f=0.$$

است. درفرم گویای N، چندبلوك پوچ‌توان مقدماتی وجود دارد؟ تعداد آنها برابر پوچی N، یعنی بعد فضای سرشت‌نمای وابسته به مقدار سرشت‌نمای c، خواهد بـود. این بعد ۱ است، زیرا هرتابعی که درمعادلهٔ دیفرانسیل

$$Df=cf$$

صدق کند، مضربی اسکالری از تابع‌نمایی $h(x)=e^{cx}$ است. بنابراین، عملگر N (روی فضای V_c) برداری دوری دارد. انتخابی مناسب برای برداری دوری عبـارت است از $g=x^{r-1}h$:

$$g(x)=x^{r-1}e^{cx}.$$

از اینجا داریم

$$\begin{aligned} Ng&=(r-1)x^{r-2}h\\ &\vdots\\ N^{r-1}g&=(r-1)!h \end{aligned}$$

بند قبل به‌ما نشان می‌دهد که فـرم ژوردان D(روی فضای V)، مجموع مستقیم k ماتریس مقدماتی ژوردان، یك ماتریس به‌ازای هرریشهٔ c_i، است.

تمرین

۱. فرض کنید N_1 و N_2 ماتریسهای 3×3 پوچ‌توانی برروی هیأت F باشند. ثابت کنید که N_1 و N_2 متشابه‌اند اگر وتنها اگـر دارای چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی باشند.

۲. از نتیجهٔ تمرین ۱ و فرم ژوردان برای اثبات مطلب زیر استفاده‌کنید: فرض کنید A و B ماتریسهایی $n\times n$ برروی هیأت F باشندکه چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای مساوی

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

و چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی دارند. اگـر هیچ یك از d_iهـا بزرگتر از ۳ نباشد، آنگاه A و B متشابه‌اند.

۳. اگرماتریس 5×5 مختلط A با چندجمله‌ای سرشت‌نمای

$$f=(x-2)^3(x+7)^2$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

وچندجمله‌ای مینیمال $p=(x-2)^2(x+7)$ باشد، فرم ژوردان A را بیابید؟

۴ . چه تعداد فرم ژوردان ممکن، برای یک ماتریس مختلط 6×6 با چندجمله‌ای سرشت‌نمای $(x-1)^2(x+2)^4$ داریم؟

۵ . عملگرمشتق‌گیری روی فضای چندجمله‌ایهای از درجهٔ نابیشتر از ۳، درپایهٔ مرتب «طبیعی» با ماتریس

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود. فرم ژوردان این ماتریس کدام است؟ (F زیرهیأتی از اعداد مختلط است.)

۶ . فرض کنید A ماتریس مختلط

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

باشد. فرم ژوردان A را بیابید.

۷ . اگر A ماتریسی $n\times n$ برروی هیأت F، با چندجمله‌ای سرشت‌نمای

$$f=(x-c_1)^{d_1}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

باشد، رد A را بیابید.

۸ . بدون احتساب تشابه، همهٔ ماتریسهای مختلط Aی 3×3 راکه برای آنها $A^3=I$ رده‌بندی کنید.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۹ . بدون احتساب تشابه، همهٔ ماتریسهای مختلط Aی $n\times n$ را که برای آنها $A^n=I$. رده‌بندی کنید.

۱۰. فرض کنید nعددی صحیح مثبت، $n\geqslant ۲$، و N ماتریسی $n\times n$ برروی هیأت F باشد که $N^n=۰$ اما $N^{n-۱}\neq ۰$. ثابت کنید N ریشهٔ دوم (جذر) ندارد، یعنی اینکه، هیچ ماتریس $n\times n$ی چون A وجود ندارد که $A^۲=N$.

۱۱. $N_۱$ و $N_۲$ دوماتریس پوچ‌توان ۶×۶ برروی هیأت F هستند. فرض کنید $N_۱$ و $N_۲$ چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی و پوچی مساوی داشته باشند. ثابت کنید که $N_۱$ و $N_۲$ متشابه‌اند. نشان دهید که این مطلب درمورد ماتریسهای پوچ‌توان ۷×۷ درست نیست.

۱۲. نتیجهٔ تمرین ۱۱ وفرم ژوردان را برای اثبات مطلب ذیل به‌کار ببرید: فرض کنید A و B ماتریسهایی $n\times n$ برروی هیأت F باشند که دارای چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای مساوی

$$f=(x-c_۱)^{d_۱}\cdots(x-c_k)^{d_k}$$

و چندجمله‌ایهای مینیمال مساوی باشند. همچنین فرض کنید به‌ازای هر i، فضاهای جواب $(A-c_iI)$ و $(B-c_iI)$ بعدمساوی داشته باشند. اگرهیچ‌یك از d_iها بزرگتر از ۶ نباشد، آنگاه A و B متشابه‌اند.

۱۳. اگر N یك‌ماتریس $k\times k$ پوچ‌توان مقدماتی باشد؛ یعنی، $N^k=۰$ اما $N^{k-۱}\neq ۰$، نشان دهید N^t با N متشابه است. حال از فرم ژوردان استفاده و ثابت کنید هر ماتریس $n\times n$ مختلط با ترانهادهٔ خودش متشابه است.

۱۴. چه اشتباهی در اثبات زیر وجود دارد؟ اگر A یك ماتریس $n\times n$ مختلط باشد و $A^t=-A$، آنگاه A ماتریس ۰ است. (اثبات: J را فرم ژوردان A می‌گیریم. چون $A^t=-A$ داریم $J^t=-J$. اما چون J مثلثی است، $J^t=-J$ ایجاب می‌کند که همهٔ درایه‌های J صفر باشند. چون $J=۰$ و A با J متشابه است، می‌بینیم که $A=۰$.) (مثالی از یك Aی غیرصفر بیاورید که $A^t=-A$.)

۱۵. اگر N ماتریس ۳×۳ پوچ‌توانی برروی C باشد، ثابت کنید که $A=I+\frac{۱}{۲}N-\frac{۱}{۸}N^۲$ در $A^۲=I+N$ صدق می‌کند؛ یعنی، A یك ریشهٔ دوم $I+N$ است. رشتهٔ دوجمله‌ای برای $(۱+t)^{۱/۲}$ را به کار ببرید و فرمول مشابهی برای یك ریشهٔ دوم $I+N$، که در آن N ماتریس $n\times n$ پوچ‌توانی برروی C است، به‌دست آورید.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱۶. نتیجهٔ تمرین ۱۵ را به‌کار ببرید و ثابت کنید که اگر c عدد مختلط غیرصفری و N ماتریس مختلط پوچ‌توانی باشد، آنگاه $(cI+N)$ ریشهٔ دومی دارد. حال فرم ژوردان را جهت اثبات این حکم که هرماتریس $n\times n$ مختلط نامنفرد ریشهٔ دوم‌دارد به‌کار ببرید.

۴.۷. محاسبهٔ سازه‌های پایا

فرض کنیم A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌هایی از هیأت F باشد. می‌خواهیم روشی برای محاسبهٔ سازه‌های پایای p_1، ...، p_r که فرم گویای A را تعریف می‌کنند، بیابیم. از حالتی بسیار ساده‌که درآن A ماتریس همدم (۲.۷) چندجمله‌ای تکینی چون

$$p=x^n+c_{n-1}x^{n-1}+\cdots+c_1x+c_0$$

است، آغاز می‌کنیم. دربخش ۱.۷ دیدیم که p، هم چندجمله‌ای مینیمال وهم‌چندجمله‌ای سرشت‌نمای ماتریس همدم A است. اکنون، می‌خواهیم محاسبه‌ای مستقیم به‌دست‌دهیم که نشان می‌دهد p چند-جمله‌ای سرشت‌نمای A است. دراین حالت

$$xI-A=\begin{bmatrix} x & 0 & 0 & \cdots & 0 & c_0 \\ -1 & x & 0 & \cdots & 0 & c_1 \\ 0 & -1 & x & \cdots & 0 & c_2 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & x & c_{n-2} \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & -1 & x+c_{n-1} \end{bmatrix}.$$

x برابر سطر n را به‌سطر $(n-1)$ اضافه می‌کنیم. این عمل، x را از مکان $(n-1, n-1)$ برمی‌دارد، ولی دترمینان را تغییر نمی‌دهد. سپس x برابر سطر $(n-1)$ جدید را به‌سطر $(n-2)$ اضافه می‌کنیم. این عمل را متوالیاً ادامه می‌دهیم تا با این فرایند همهٔ xهای روی قطراصلی برداشته شوند. نتیجه، ماتریس

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & x^n+\cdots+c_1x+c_0 \\ -1 & 0 & 0 & \cdots & 0 & x^{n-1}+\cdots+c_2x+c_1 \\ 0 & -1 & 0 & \cdots & 0 & x^{n-2}+\cdots+c_3x+c_2 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & x^2+c_{n-1}x+c_{n-2} \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & -1 & x+c_{n-1} \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

است که دترمینانش با دترمینان $xI - A$ برابر است. بالاترین درایهٔ سمت راست این ماتریس چندجمله‌ای p است. ستون آخر را، با افزودن مضربهای مناسبی از دیگرستونها به‌آن، ساده می‌کنیم:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & p \\ -1 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

هریك از $(n-1)$ ستون اول را در -1 ضرب، و سپس $(n-1)$ تعویض از ستونهای مجاور انجام می‌دهیم تا ستون nفعلی را به‌ستون اول برسانیم. اثرنهایی $2n-2$ تغییر علامت این است که دترمینان را بدون تغییر باقی می‌گذارد. ازاینجا ماتریس

$$\begin{bmatrix} p & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}. \qquad (۲۸\text{-}۷)$$

حاصل می‌شود. پس از این واضح است که $p = \det(xI - A)$.

می‌خواهیم نشان دهیم که به‌ازای هرماتریسی $n \times n$ چون A، یك توالی از اعمال سطری وستونی وجود دارد که $xI - A$ را به‌ماتریسی بسیار شبیه به (۷-۲۸)، که درآن سازه‌های پایای A زیر قطر اصلی ظاهر می‌شوند، تبدیل می‌کند. اجازه دهید اعمالی را که به‌کار خواهیم برد، کاملاً روشن کنیم.

دراینجا با $F[x]^{m\times n}$، دستهٔ ماتریسهای $m \times n$ با درایه‌هایی که چندجمله‌ایهای برروی هیأت F هستند، سروکار خواهیم داشت. اگر M چنین ماتریسی باشد، یك **عمل سطری مقدماتی** روی M یکی از اعمال زیراست:

۱. ضرب یك سطر از M در اسکالر غیرصفری از F؛

۲. جایگزین کردن سطر rم M، با سطر r باضافهٔ f برابرسطر s، که درآن f

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چندجمله‌ای دلخواهی برروی F است و $r \neq s$؛

۳. تعویض دوسطر M.

عمل معکوس یك عمل سطری مقدماتی نیزعملی است سطری مقدماتی واز همان نوع. توجه‌کنید که اگر در (۱) چندجمله‌ایهای غیراسکالری هم منظور می‌شدند، دادن چنین حکمی امکان نداشت. یك **ماتریس مقدماتی** $m \times m$، یعنی ماتریسی مقدماتی از $F[x]^{m\times m}$، ماتریسی است که بتواند از ماتریس همانی $m \times m$ به وسیلهٔ تنها یك عمل سطری مقدماتی حاصل بشود. واضح است که هرعمل سطری مقدماتی روی M می‌تواند از طریق ضرب M ازچپ درماتریس مقدماتی $m \times m$ مناسبی نتیجه بشود؛ درواقع،اگر e آن عمل باشد، آنگاه

$$e(M) = e(I)M.$$

گیریم M و N دوماتریس در $F[x]^{m\times n}$ باشند. گوییم N **هم‌ارز سطری** M است،هرگاه N بتواند توسط یك توالی متناهی از اعمال سطری مقدماتی از M حاصل شود:

$$M = M_0 \to M_1 \to \cdots \to M_k = N.$$

بدیهی است که N هم‌ارز سطری M است اگر و تنها اگر M هم‌ارز سطری N باشد، بنابراین می‌توانیم اصطلاح «M و N هم‌ارز سطری هستند» را به‌کار گیریم. اگر N هم‌ارز سطری M باشد، آنگاه

$$N = PM$$

که درآن‌ماتریس Pی $m \times m$، حاصل‌ضربی از ماتریسهای مقدماتی است:

$$P = E_1 \cdots E_k.$$

بخصوص، P ماتریسی است معکوس‌پذیر که معکوس آن عبارت است از

$$P^{-1} = E_k^{-1} \cdots E_1^{-1}.$$

مسلماً، معکوس E_j از معکوس عمل سطری مقدماتی مربوط ناشی می‌شود.

همهٔ این مطالب، درست نظیرهمان مطالب درمورد ماتریسهای با درایه‌های متعلق به F هستند. این مطالب با نتایج مقدماتی فصل ۱ مشابهت دارند. از این‌رو، مسئلهٔ بعدی که خود را می‌نمایاند، معرفی یك فرم تحویل شدهٔ سطری پلکانی برای ماتریسهای روی چندجمله‌ایهاست. در اینجا، به‌مانعی جدید برمی‌خوریم. چگونه چنین ماتریسی را تحویل سطری کنیم؟ اولین مرحله این است که درایهٔ غیرصفرمقدم‌سطر ۱ را انتخاب وهمهٔ درایه‌های سطر ۱ را برآن تقسیم کنیم. وقتی که درایه‌های ماتریس چندجمله‌ای باشند، (لزوماً) نمی‌توانیم این عمل را انجام دهیم. هرچند، فرم تحویل شدهٔ سطری کاملاً مناسبی برای ماتریسی عمومی از $F[x]^{m\times n}$ وجود ندارد، ولی به‌طوری که در قضیهٔ بعد خواهیم دید درحالات معینی می‌توان براین مشکل فایق آمد. هرگاه اعمال ستونی را هم معرفی‌ونوع

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هم‌ارزی را که از پذیرش استفاده از هردونوع عمل نتیجه می‌شود مطالعه کنیم، می‌توانیم فرم استاندهٔ بسیار مفیدی برای هرماتریس به‌دست آوریم. ابزار اساسی لم زیر است.

لم. فرض کنیم M ماتریسی از $F[x]^{m\times n}$ باشد که اولین ستونش درایهٔ غیرصفری داشته، و p بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك درایه‌های واقع در ستون اول M باشد. در این صورت M با ماتریسی چون N که

$$\begin{bmatrix} p \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

را به‌عنوان اولین ستونش دارد، هم‌ارز سطری است.

اثبات. در اینجا به‌اثبات چیزی بیش از آنچه که بیان کردیم، می‌پردازیم. نشان می‌دهیم که الگوریتمی برای یافتن N، یعنی دستورالعملی که بتواند برای محاسبهٔ N در تعدادی متناهی مرحله مورد استفادهٔ یك ماشین قرار بگیرد، وجود دارد. ابتدا به نمادهایی نیازمندیم.

گیریم M ماتریسی $m\times n$ با درایه‌های واقع در $F[x]$ باشد که اولین ستون‌غیر-صفری چون

$$M_1=\begin{bmatrix} f_1 \\ \vdots \\ f_m \end{bmatrix}$$

دارد. تعریف می‌کنیم:

$$l(M_1)=\min_{f_i\neq 0}\deg f_i \qquad (۲۹\text{-}۷)$$

بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك $p(M_1)=(f_1,\ \cdots,\ f_m)$

j را نمایه‌ای می‌گیریم که $\deg f_j=l(M_1)$. جهت تصریح، فرض می‌کنیم j کوچکترین نمایه‌ای چون i باشد که برای آن $\deg f_i=l(M_1)$. می‌کوشیم تا هر f_i را بر f_j تقسیم کنیم:

$$f_i=f_jg_i+r_i\ ،\quad r_i=0 \quad \text{یا} \quad \deg r_i<\deg f_j\ . \qquad (۳۰\text{-}۷)$$

به‌ازای هر i غیر از j، به‌جای سطر i ماتریس M، سطر i منهای g_i برابر سطر j را قرار

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌دهیم. سطر j را درعکس ضریب مقدم f_j ضرب و سپس سطرهای j و ۱ را تعویض می‌کنیم. نتیجهٔ همهٔ این اعمال ماتریسی چون M' است که اولین ستونش

$$M'_1 = \begin{bmatrix} \tilde{f}_j \\ r_2 \\ \vdots \\ r_{j-1} \\ r_1 \\ r_{j+1} \\ \vdots \\ r_m \end{bmatrix} \qquad (۳۱\text{-}۷)$$

است. در اینجا $\tilde{f}_j$ چندجمله‌ای تکین حاصل از نرمال‌کردن f_j، برای داشتن ۱ به‌عنوان ضریب مقدم، است. تااینجا، روشی خوش تعریف برای وابسته‌کردن ماتریسی چون M' با خواص زیر به‌هر ماتریس M عرضه کردیم:

(الف) M' هم‌ارز سطری M است.
(ب) $p(M'_1) = p(M_1)$.
(پ) یا $l(M'_1) < l(M_1)$ یا

$$M'_1 = \begin{bmatrix} p(M_1) \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}.$$

نشان دادن (ب) و (پ) از روی (۷-۳۰) و (۷-۳۱) آسان است. خاصیت (پ) درست راه دیگر بیان این مطلب است که یا iیی وجود دارد که $r_i \neq 0$ و $\deg r_i < \deg f_j$ یا اینکه به‌ازای همهٔ iها $r_i = 0$ و (بنابراین) $\tilde{f}_j$ بزرگترین مقسوم‌علیه مشترک f_1، ...، f_m است.

اکنون اثبات لم بسیار ساده می‌نماید. با ماتریس M شروع می‌کنیم و روش فوق جهت تحصیل M' را به‌کار می‌بندیم. خاصیت (پ) حاکی است که یا M' بجای ماتریس

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

N درلم به‌کار خواهد آمد یااینکه $l(M'_1) < l(M_1)$. درحالت دوم، روش را بر M' به‌کار می‌بندیم تا ماتریس $M^{(2)} = (M')'$ را به‌دست آوریم. اگر $M^{(2)}$، N مناسبی نباشد، $M^{(3)} = (M^{(2)})'$ را تشکیل می‌دهیم، و به‌همین‌نحو ادامه می‌دهیم. نکته دراینجاست که نامساویهای اکید

$$l(M_1) > l(M'_1) > l(M_1^{(2)}) > \cdots$$

نمی‌توانند همچنان ادامه داشته باشند. پس از حداکثر $l(M_1)$بار تکرار این روش، باید به‌ماتریسی چون $M^{(k)}$ که دارای خواص مطلوب است، دست‌یابیم. □

قضیهٔ ۶. فرض کنیم ماتریس Pی $m \times m$ با درایه‌های متعلق به‌جبر چندجمله‌ای $F[x]$ داده شده باشد. احکام زیر هم‌ارزند.

(۱) P معکوس‌پذیر است.

(۲) دترمینان P چندجمله‌ای اسکالری غیرصفری است.

(۳) P هم‌ارز سطری ماتریس همانی $m \times m$ است.

(۴) P حاصل‌ضربی از ماتریسهای مقدماتی است.

اثبات. واضح است که (۲) از (۱) نتیجه می‌شود، چرا که تابع دترمینان دارای خاصیت ضربی است وتنها چندجمله‌ایهای معکوس‌پذیر در $F[x]$ چندجمله‌ایهای اسکالری غیرصفر هستند. حقیقت امر این است که درفصل ۵، برای‌اینکه نشان دهیم (۱) و (۲) هم‌ارزند، از الحاقی کلاسیك استفاده کردیم. لذا برهان اخیر، اثبات دیگری است ازاین مطالب که (۱) از (۲) نتیجه می‌شود. ما «چرخ فلك»

$$\begin{array}{ccc} (1) & \longrightarrow & (2) \\ \uparrow & & \downarrow \\ (4) & \longleftarrow & (3) \end{array}$$

را تکمیل خواهیم کرد. تنها حکمی که بدیهی نیست، این است که (۳) از(۲) نتیجه‌می‌شود.

(۲) را فرض می‌کنیم و اولین ستون P را درنظر می‌گیریم. این ستون شامل چندجمله‌ایهای معین p_1، ...، p_m است و

$$1 = \text{بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك } (p_1, \cdots, p_m)$$

چراکه هر مقسوم‌علیه مشترك p_1، ...، p_m باید (اسکالر) $\det P$ را عادکند. لم قبل را برای به‌دست آوردن ماتریسی چون

$$Q = \begin{bmatrix} 1 & a_2 & \cdots & a_m \\ 0 & & & \\ \vdots & & B & \\ 0 & & & \end{bmatrix} \qquad (۳۲\text{-}۷)$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

که هم‌ارز سطری P است بر P به‌کار می‌بندیم. هرعمل سطری مقدماتی، دترمینان‌ماتریس مفروضی را (حداکثر) درحد سازهٔ اسکالری غیرصفری تغییر می‌دهد. پس، $\det Q$ یك چندجمله‌ای اسکالری غیرصفر است. بدیهی است که ماتریس Bی $(m-1)\times(m-1)$ در (۷-۳۲) همان دترمینان Q را دارد. بنابراین، می‌توانیم لم اخیر را درمورد B به‌کار ببریم. اگر این روش را تا mمرحله ادامه دهیم، ماتریسی بالامثلثی چون

$$R=\begin{bmatrix} 1 & a_2 & \cdots & a_m \\ 0 & 1 & \cdots & b_m \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

راکه هم‌ارز سطری P است، به‌دست می‌آوریم. معلوم است که R هم‌ارز سطری‌ماتریس همانی $m\times m$ است. □

نتیجه. گیریم M و N دو ماتریس $m\times n$ با درایه‌های متعلق به‌جبر چندجمله‌ای $F[x]$ باشند. دراین صورت N هم‌ارز سطری M است اگر و تنها اگر

$$N=PM$$

که درآن P ماتریس $m\times m$ معکوس‌پذیری است با درایه‌های متعلق به $F[x]$.

اکنون **اعمال ستونی مقدماتی و هم‌ارزی ستونی**را به‌صورتی شبیه به‌اعمال سطری و هم‌ارزی سطری تعریف می‌کنیم. نیازی به‌مفهومی جدید از ماتریس مقدماتی نداریم، زیرا ردهٔ ماتریسهایی که بتوانند به‌وسیلهٔ انجام یك عمل ستونی مقدماتی روی ماتریس همانی به‌دست آیند، عیناً با رده‌ای که با استفاده از تنها یك عمل سطری مقدماتی حاصل می‌شود مساوی است.

تعریف. ماتریس N با ماتریس M **هم‌ارز** است، هرگاه بتوانیم از M به‌وسیلهٔ دنباله‌ای از اعمال

$$M=M_0\to M_1\to\cdots\to M_k=N$$

که هریك عملی سطری مقدماتی یا عملی ستونی مقدماتی است، به N برسیم.

قضیهٔ ۷. فرض کنیم M و N دو ماتریس $m\times n$ با درایه‌های متعلق به‌جبرچند-جمله‌ای $F[x]$ باشند. در این صورت N با M هم‌ارز است اگر و تنها اگر

$$N=PMQ$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

که درآن P ماتریسی معکوس‌پذیر در $F[x]^{m\times m}$ و Q ماتریسی معکوس‌پذیر در $F[x]^{n\times n}$ است.

قضیهٔ ۸. فرض کنیم A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌های متعلق به‌هیأت F باشد و p_1، ...، p_r سازه‌های پایای A باشند، ماتریس $xI-A$ با ماتریس قطری $n\times n$ با درایه‌های قطری p_1، ...، p_r، ۱، ۱، ...، ۱ هم‌ارز است.

اثبات. ماتریس $n\times n$ معکوس‌پذیری چون P با درایه‌های متعلق به F وجود دارد که PAP^{-1} به‌فرم گویا، یعنی به‌صورت بلوکی

$$PAP^{-1}=\begin{bmatrix} A_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & A_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & A_r \end{bmatrix}$$

است که درآن A_i ماتریس همدم چندجمله‌ای p_i است. بنا برقضیهٔ ۷ ماتریس

$$P(xI-A)P^{-1}=xI-PAP^{-1} \qquad (۳۳\text{-}۷)$$

با $xI-A$ هم‌ارز است. حال

$$xI-PAP^{-1}=\begin{bmatrix} xI-A_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & xI-A_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & xI-A_r \end{bmatrix} \qquad (۳۴\text{-}۷)$$

که درآن Iهای گوناگونی که به‌کار رفته است، ماتریسهایی همانی با اندازه‌های مناسب هستند. درآغاز این بخش نشان دادیم که $xI-A_i$ با ماتریس

$$\begin{bmatrix} p_i & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

هم‌ارز است. در این صورت از (۳۳-۷) و (۳۴-۷) واضح است که $xI-A$ هم‌ارز

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ماتریسی قطری است که قطراصلیش شامل چندجمله‌ایهای p_i و $(n-r)$ تا ۱ است. باچند تعویض متوالی سطرها و ستونها می‌توانیم این درایه‌های قطری را به‌ترتیبی دلخواه، مثلاً $p_1, \cdots, p_r, 1, \cdots, 1$ مرتب کنیم. □

قضیهٔ ۸ راه مؤثری برای محاسبهٔ مقسوم‌علیه‌های مقدماتی $p_1, \cdots, p_r$ ارائه نمی‌کند، چرا که اثبات ما به قضیهٔ تجزیهٔ دوری وابسته است. اکنون آلگوریتمی صریح برای تحویل یك ماتریس چندجمله‌ای به‌فرم قطری ارائه می‌کنیم. قضیهٔ ۸ می‌رساند که می‌توانیم ترتیبی دهیم که عناصر متوالی روی قطراصلی یکدیگررا عاد هم بکنند.

تعریف. گیریم N ماتریسی در $F[x]^{m\times n}$ باشد. گوییم N به **فرم نرمال** (اسمیت[1]) است، هرگاه

(الف) هردرایهٔ بیرون از قطراصلی N برابر ۰ باشد؛

(ب) روی قطر اصلی N (بترتیب) چندجمله‌ایهای $f_1, \cdots, f_l$ که f_k چند-جمله‌ای f_{k+1} را عاد می‌کند، $1 \leqslant k \leqslant l-1$، ظاهر شوند.

دراین تعریف، عدد l عبارت است از $l = \min(m, n)$. درایه‌های قطراصلی عبارتند از $f_k = N_{kk}$، $k = 1, \cdots, l$.

قضیهٔ ۹. فرض کنیم M ماتریسی $m\times n$ با درایه‌های متعلق به جبر چندجمله‌ای $F[x]$ باشد. دراین صورت M با ماتریسی چون N که به‌فرم نرمال است هم‌ارز است.

اثبات. اگر $M = 0$، چیزی برای اثبات نداریم. اگر $M \neq 0$، آلگوریتمی برای یافتن ماتریسی چون M' که با M هم‌ارز و به‌صورت

$$M' = \begin{bmatrix} f_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & & R & \\ 0 & & & \end{bmatrix} \qquad (۳۵\text{-}۷)$$

باشد، ارائه خواهیم کرد. در اینجا R ماتریسی است $(m-1)\times(n-1)$ و f_1 همهٔ درایه‌های R را عاد می‌کند. در این صورت کار تمام است، چرا که می‌توان همین روش را بر R به‌کار بست و f_2 را به‌دست آورد، وغیره.

گیریم $l(M)$ مینیمم درجات درایه‌های غیرصفر M باشد. اولین ستونی راکه‌شامل درایه‌ای بادرجهٔ $l(M)$ است می‌یابیم واین ستون را با ستون ۱ تعویض می‌کنیم. ماتریس

1. Smith

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

حاصل را $M^{(0)}$ می‌نامیم. حال برای یافتن ماتریسی به‌صورت

$$\begin{bmatrix} g & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & & S & \\ 0 & & & \end{bmatrix} \qquad (۳۶\text{-}۷)$$

که با $M^{(0)}$ هم‌ارز باشد، روشی را شرح می‌دهیم. با به‌کار بستن روش لم قبل ازقضیهٔ۶ بر ماتریس $M^{(0)}$، روشی‌که ما آن را PL۶ خواهیم نامید[1]، کار خود را آغاز می‌کنیم. حاصل‌کار ماتریسی چون

$$M^{(1)} = \begin{bmatrix} p & a & \cdots & b \\ 0 & c & \cdots & d \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & e & \cdots & f \end{bmatrix} \qquad (۳۷\text{-}۷)$$

است. اگر درایه‌های a، ...، b همگی ۰ باشند، عالی است. وگرنه، نظیر PL۶ راکه می‌تواند $PL۶'$ نامیده شود، درمورد اولین سطر به کار می‌بریم. نتیجه ماتریسی چون

$$M^{(2)} = \begin{bmatrix} g & 0 & \cdots & 0 \\ a' & c' & \cdots & e' \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ b' & d' & \cdots & f' \end{bmatrix} \qquad (۳۸\text{-}۷)$$

است که در آن g بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك p، a، ...، b است. در استخراج $M^{(2)}$، این امکان هست که شکل خوب ستون ۱ به‌هم خورده باشد. دراین صورت، یك بار دیگر PL۶ را می‌توان به‌کار بست. نکته دراین‌جاست: درحداکثر $l(M)$ مرحله

$$M^{(0)} \xrightarrow{PL۶} M^{(1)} \xrightarrow{PL۶'} M^{(2)} \xrightarrow{PL۶} \cdots \longrightarrow M^{(t)}$$

باید به‌ماتریسی‌چون $M^{(t)}$ که به‌صورت (۳۶-۷) است، دست‌یابیم،چراکه بین هردومرحلهٔ

---

۱. P حرف اول Procedure بمعنی روش و L حرف اول Lemma بمعنی لم است.ـــم.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

متوالی داریم $l(M^{(k+1)})<l(M^{(k)})$. روندی را که هم اکنون تعریف کردیم، ۷-۳۶P می نامیم:

$$M^{(0)} \xrightarrow{\text{P۳۶-۷}} M^{(t)}.$$

در (۷-۳۶)، چندجمله‌ای g ممکن است همهٔ درایه‌های S را عادکند. در غیراین صورت، اولین ستونی راکه درایه‌ای غیرقابل تقسیم بر g داشته باشد می‌یابیم و آن را به‌ستون ۱ اضافه می‌کنیم. ستون اول جدید، هم g را شامل است و هم درایهٔ $gh+r$ را که در آن $r\neq 0$ و $\deg r<\deg g$. اکنون روند ۷-۳۶P راکه به‌کار بندیم نتیجه ماتریس دیگری به‌صورت (۷-۳۶) خواهد بود که درآن‌درجهٔ g مربوط کاهش یافته‌است.

حال باید آشکار باشد که در تعدادی متناهی مرحله، (۷-۳۵) را به‌دست خواهیم آورد؛ یعنی، به‌ماتریسی به‌صورت (۷-۳۶) خواهیم رسید، که درآن درجهٔ g دیگر تقلیل‌پذیر نیست. □

می‌خواهیم نشان دهیم که فرم نرمال وابسته به‌هرماتریس M، یکتاست. به‌دومطلب برخورده‌ایم که راهنماییهایی درمورد چگونگی تعیین یکتا گونه چندجمله‌ایهای f_1، ...، f_l درقضیهٔ ۹ توسط M به‌ما عرضه می‌کنند. اول آنکه، اعمال سطری‌وستونی مقدماتی، دترمینان ماتریسی مربعی را بیش از سازهٔ اسکالری غیرصفری تغییر نمی‌دهند. دوم، اعمال سطری و ستونی مقدماتی بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك درایه‌های هیچ ماتریسی را تغییر نمی‌دهند

تعریف. فرض کنیم M ماتریسی $m\times n$ با درایه‌های متعلق به $F[x]$ باشد. اگر $1\leqslant k\leqslant \min(m,n)$، $\delta_k(M)$ را بزرگترین مقسوم علیه مشترك دترمینانهای همهٔ زیرماتریسهای $k\times k$ M تعریف می‌کنیم.

یادآور می‌شویم که یك‌زیرماتریس $k\times k$ M ماتریسی‌است که از حذف $m-k$ سطر و $n-k$ ستون M پدید می‌آید. به‌بیان دیگر، kتاییهای معین

$$I=(i_1,\ \cdots,\ i_k) \qquad 1\leqslant i_1<\cdots<i_k\leqslant m$$

$$J=(j_1,\ \cdots,\ j_k) \qquad 1\leqslant j_1<\cdots<j_k\leqslant n$$

را انتخاب می‌کنیم‌وماتریس متشکله ازاین سطرها واین ستونهای M را درنظرمی‌گیریم. دترمینانهای

$$D_{I,J}(M)=\det\begin{bmatrix} M_{i_1 j_1} & \cdots & M_{i_1 j_k} \\ \vdots & & \vdots \\ M_{i_k j_1} & \cdots & M_{i_k j_k}\end{bmatrix} \qquad (۷\text{-}۳۹)$$

مورد توجه ما هستند. وقتی که I و J روی kتاییهای ممکن تغییر کنند، بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك چندجمله‌ایهای $D_{I,J}(M)$ چندجمله‌ای $\delta_k(M)$ است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیهٔ ۱۰. اگر M و N ماتریسهای $m\times n$ هم ارز و با درایه‌های متعلق به $F[x]$ باشند، آنگاه

$$\delta_k(M)=\delta_k(N), \qquad 1\leqslant k\leqslant \min(m, n). \qquad (۴۰\text{-}۷)$$

اثبات. کافی است که نشان دهیم هیچ عمل سطری مقدماتی، چون e، δ_k را تغییر نمی‌دهد. چون معکوس e نیز عملی سطری مقدماتی است، کافی است نشان دهیم که: اگر چندجمله‌ایی چون f، به‌ازای همهٔ kتاییهای I و J، $D_{I,J}(M)$ها را عاد کند، آنگاه f چندجمله‌ایهای $D_{I,J}(e(M))$ را نیز عاد می‌کند. چون عملی سطری مورد توجه است، سطرهای M را α_1، ...، α_m می‌نامیم و از نماد

$$D_J(\alpha_{i_1}, \cdots, \alpha_{i_k})=D_{I,J}(M)$$

نیز استفاده می‌کنیم. با مفروض بودن I و J چه رابطه‌ای بین $D_{I,J}(M)$ و $D_{I,J}(e(M))$ برقرار است؟ سه‌نوع عمل e را درنظر می‌گیریم:

(الف) ضرب سطر r در اسکالر غیرصفری چون c؛
(ب) جایگزین‌کردن سطر r با سطر r باضافهٔ g برابر s، $r\neq s$؛
(پ) تعویض سطرهای r و s، $r\neq s$.

موقتاً عملهای نوع (پ) را فراموش و حواس خود را روی انواع (الف) و (ب) که تنها سطر r را تغییر می‌دهند، متمرکز می‌کنیم. اگر r هیچ‌یك از نمایه‌های i_1، ...، i_k نباشد، آنگاه

$$D_{I,J}(e(M))=D_{I,J}(M).$$

اگر r در بین نمایه‌های i_1، ...، i_k باشد، آنگاه برای دوحالت فوق داریم

$$\begin{aligned} D_{I,J}(e(M)) &= D_J(\alpha_{i_1}, \cdots, c\alpha_r, \cdots, \alpha_{i_k}) \qquad (\text{الف}) \\ &= cD_J(\alpha_{i_1}, \cdots, \alpha_r, \cdots, \alpha_{i_k}) \\ &= cD_{I,J}(M) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} D_{I,J}(e(M)) &= D_J(\alpha_{i_1}, \cdots, \alpha_r+g\alpha_s, \cdots, \alpha_{i_k}) \qquad (\text{ب}) \\ &= D_{I,J}(M)+gD_J(\alpha_{i_1}, \cdots, \alpha_s, \cdots, \alpha_{i_k}) \end{aligned}$$

درمورد عملهای از نوع (الف) واضح است هر f که $D_{I,J}(M)$ را عاد کند، $D_{I,J}(e(M))$ را نیزعاد می‌کند. درمورد حالت عملی از نوع (ب) توجه کنید که

هرگاه jیی باشد که $s=i_j$، $\qquad D_J(\alpha_{i_1}, \cdots, \alpha_s, \cdots, \alpha_{i_k})=0$

وهرگاه به‌ازای هر j، $s\neq i_j$، $\qquad D_J(\alpha_{i_1}, \cdots, \alpha_s, \cdots, \alpha_{i_k})=\pm D_{I',J}(M)$.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

I' درمعادلهٔ آخر، k تایی $(i_1,\cdots,s,\cdots,i_k)$ است که به‌ترتیب‌صعودی‌مرتب‌شده است. اکنون باید آشکار باشدکه اگر f هر $D_{I,J}(M)$ را عاد کند، آنگاه f هر $D_{I,J}(e(M))$ را نیزعاد می‌کند

عمل نوع (پ) را می‌توان، قطع‌نظر از جزئیات، با استدلال مشابهی ویا با استفاده از این واقعیت‌که چنین عملی می‌تواند حاصل دنباله‌ای از عملهای از نوع (الف) و(ب) باشد، مورد بررسی قرارداد. □

نتیجه. هر ماتریس M در $F[x]^{m\times n}$ دقیقاً با یك ماتریس N که در فرم نرمال باشد هم‌ارزاست. چندجمله‌ایهای f_1، ...، f_l که روی قطراصلی N قرارمی‌گیرند،عبارتنداز

$$f_k=\frac{\delta_k(M)}{\delta_{k-1}(M)}\quad,\qquad 1\leqslant k\leqslant \min(m,n)$$

که درآن، برای سهولت‌کار، $\delta_0(M)=1$ تعریف می‌شود.

اثبات. اگر N در فرم نرمال و با درایه‌های قطری f_1، ...، f_l باشد، بسیار ساده دیده می‌شود که

$$\delta_k(N)=f_1f_2\cdots f_k.\ \square$$

بدیهی است‌که ماتریس N درنتیجهٔ اخیر را **فرم نرمال** M بنامیم. چندجمله‌ایهای f_1، ...، f_l غالباً **سازه‌های پایای** M نامیده می‌شوند.

فرض‌کنیم A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌های متعلق به F و p_1، ...، p_r سازه‌های پایای A باشند.اکنون می‌بینیم‌که درایه‌های قطری فرم نرمال ماتریس $xI-A$ عبارتنداز $1,1,\cdots,1,p_1,\cdots,p_r$. نتیجهٔ‌اخیرمی‌فهماندکه p_1، ...، p_r، برحسب‌زیرماتریسهای $xI-A$ چه هستند. عدد $n-r$ بزرگترین kیی است که $\delta_k(xI-A)=1$. چندجمله‌ای مینیمال p_1 حاصل تقسیم چندجمله‌ای سرشت‌نمای A، بر بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك دترمینانهای همهٔ زیرماتریسهای $(n-1)\times(n-1)$ از $xI-A$ است، و الی آخر.

تمرین

۱. مطلب ذیل درست است یا غلط؟ هرماتریس در $F[x]^{m\times n}$ هم‌ارز سطری ماتریسی از بالامثلثی است.

۲. فرض‌کنید T عملگری خطی روی فضایی برداری با بعد متناهی و A ماتریس T در پایهٔ مرتبی باشد. دراین صورت T برداری پوری دارد اگر وتنها اگر دترمینانهای زیرماتریسهای $(n-1)\times(n-1)$ از $xI-A$ نسبت به‌هم اول باشند.

۳. فرض‌کنید Aماتریسی $n\times n$ با درایه‌های متعلق‌به‌هیأت F و f_1، ...، f_n درایه‌های

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قطری فرم نرمال $xI - A$ باشند. برای کدام ماتریس A، خاصیت $f_1 \neq 1$ برقرار است.

۴. عملگری خطی چون T با چندجمله‌ای مینیمال $x^2(x-1)^2$ و چندجمله‌ای سرشت‌نمای $x^3(x-1)^4$ بسازید. تجزیهٔ اولیهٔ فضای برداری تحت T را توصیف کنید و تصویرهای روی مؤلفه‌های اولیه را بیابید. پایه‌ای بیابید که در آن ماتریس T در فرم ژوردان باشد. همچنین تجزیه به‌مجموع مستقیم صریحی از فضا به‌زیرفضاهای T-دوری همانند قضیهٔ ۳ را پیدا کنید و سازه‌های پایا را به‌دست آورید.

۵. فرض کنید T عملگری خطی روی R^8 باشد که در پایهٔ استانده با ماتریس

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 & -1 & -1 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود.

(الف) چندجمله‌ای سرشت‌نما و سازه‌های پایا را بیابید.

(ب) تجزیهٔ اولیهٔ R^8 تحت T و تصویرهای روی مؤلفه‌های اولیه را بیابید. تجزیهٔ دوری هر مؤلفهٔ اولیه را، آن‌طور که در قضیهٔ ۳ آمده است، پیدا کنید.

(پ) فرم ژوردان A را بیابید.

(ت) یک تجزیه به‌مجموع مستقیم از R^8 به‌زیرفضاهای T-دوری، همانند قضیهٔ ۳، پیدا کنید. (راهنمایی: یک راه برای انجام این کار استفاده از نتایج در (ب) و نیز استفاده از تعمیمی مناسب از ایده‌های بحث شده در مثال ۴ است.)

۵.۷ خلاصه؛ عملگرهای نیم‌ساده

در دو فصل اخیر با تک‌عملگری خطی چون T روی فضای برداری بعدمتناهی V سروکار داشتیم. برنامهٔ کار، تجزیهٔ T به‌مجموعی مستقیم از عملگرهایی خطی با طبیعتی ابتدایی، به‌منظور کسب اطلاعاتی مفصل در این مورد که T روی فضای V چگونه «عمل می‌کند»،

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بوده است. حال وضع فعلی را به‌طور خلاصه مرور می‌کنیم.

مطالعهٔ T را با کمك مقادیر سرشت‌نما و بردارهای سرشت‌نما آغاز کردیم. عملگرهای قطری‌شدنی، یعنی عملگرهایی که می‌توانند به‌طور کامل برحسب مقادیر و بردارهای سرشت‌نما توصیف شوند، را معرفی کردیم. سپس مشاهده نمودیم که ممکن است T حتی یك بردار سرشت‌نما هم نداشته باشد. حتی درمورد هیأت اسکالری بستهٔ جبری نیز، که هر عملگر خطی به تحقیق دست کم یك بردار سرشت‌نما دارد، ملاحظه کردیم که بردارهای سرشت‌نمای T لزوماً فضا را پدید نمی‌آورند.

سپس قضیهٔ تجزیهٔ دوری را اثبات کردیم که، بدون هیچ گونه فرضی درمورد هیأت اسکالری، هر عملگر خطی را به صورت مجموع مستقیم عملگرهایی با یك بردار دوری، بیان می‌کرد. اگر U عملگری خطی با برداری دوری باشد، آنگاه پایه‌ای چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ با خاصیت

$$U\alpha_j = \alpha_{j+1}, \quad j = 1, \cdots, n-1$$

$$U\alpha_n = -c_0\alpha_1 - c_1\alpha_2 - \cdots - c_{n-1}\alpha_n$$

وجود دارد. از این‌رو کنش U روی این پایه، انتقال هر α_j به‌بردار بعدی α_{j+1} است، بجز اینکه $U\alpha_n$ ترکیب خطی مشخصی از بردارهای پایه است. چون عملگر خطی عمومی T مجموع مستقیم تعدادی متناهی از این گونه عملگرهای U است، توصیفی صریح و نسبتاً ابتدایی از کنش T به‌دست آوردیم.

آنگاه قضیهٔ تجزیهٔ دوری را روی عملگرهای پوچ‌توان به‌کار بستیم. درحالت هیأت اسکالری بستهٔ جبری، این موضوع را با قضیهٔ تجزیهٔ اولیه تلفیق کردیم و فرم ژوردان را به‌دست آوردیم. فرم ژوردان، پایه‌ای چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای فضای V را به‌دست می‌دهد که به‌ازای هر j، یا $T\alpha_j$ مضربی اسکالری از α_j است یا $T\alpha_j = c\alpha_j + \alpha_{j+1}$. چنین پایه‌ای به‌طور قطع کنش T را به‌طریقی صریح و ابتدایی توصیف می‌کند.

اهمیت فرم گویا (یا فرم ژوردان) ازاین واقعیت ناشی می‌شود که همواره وجود دارد و نه ازاینکه درحالاتی خاص امکان محاسبهٔ آن هست. بدیهی است که اگر عملگر خطی خاصی چون T مفروض باشد، و بتوان فرم ژوردان یا دوریش را محاسبه کرد، حتماً باید محاسبه را انجام داد؛ زیرا، با در دست داشتن چنین فرمی، می‌توان اطلاعات زیادی درمورد T جمع‌آوری کرد. در محاسبهٔ این فرمهای استانده دو نوع اشکال بروز می‌کند. یك اشکال، مسلماً طولانی بودن محاسبات است. اشکال دیگر این است که حتی اگر کسی وقت و حوصلهٔ لازم را داشته باشد، ممکن است روشی برای انجام محاسبات وجود نداشته باشد. مثلاً، در تلاش برای یافتن فرم ژوردان ماتریسی مختلط اشکال دوم رخ می‌دهد. اصلاً روش خوش تعریفی برای تجزیهٔ چندجمله‌ای سرشت‌نما به‌سازه‌ها وجود ندارد و بدین‌سان شخص در آغاز از کار بازمی‌ماند. فرم گویا ازاین اشکال صدمه نمی‌بیند. همان‌طور که در بخش ۴.۷ نشان دادیم، روشی خوش‌تعریف برای یافتن فرم گویای هر ماتریس

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$n \times n$ مفروضی، وجود دارد؛ البته، معمولاً این‌گونه محاسبات بسیار طولانی هستند.

درخلاصهٔ قضایای این دوفصل آخر، تاکنون به‌یکی از قضایایی که اثبات کردیم اشاره‌ای نشده است. این قضیه حاکی از این است که اگر T عملگری خطی روی فضایی برداری با بعد متناهی برروی هیأتی بستهٔ جبری باشد، آنگاه T به‌طور یکتا به صورت مجموع عملگری قطری‌شدنی وعملگری پوچ‌توان، که با یکدیگرجابجا می‌شوند، قابل بیان است. این نتیجه باکمك قضیهٔ تجزیهٔ اولیه‌واطلاعات معینی درموردعملگرهای قطری‌شدنی، اثبات شد. قضیهٔ اخیر به‌عمق قضیهٔ تجزیهٔ دوری ویا وجود فرم ژوردان نیست، ولی یقیناً دارای کاربردهای مهم ومفیدی در بخشهایی از ریاضیات هست. در خاتمهٔ این فصل، بدون اینکه فرض کنیم هیأت اسکالری بستهٔ جبری است، قضیهٔ مشابهی را اثبات خواهیم کرد. با تعریف عملگرهایی که نقش عملگرهای قطری‌شدنی را بازی می‌کنند کاررا آغازمی‌کنیم.

تعریف. فرض کنیم V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F، و T عملگری خطی روی V باشد. گوییم T **نیم‌ساده** است هرگاه هر زیرفضای T-پایا، دارای زیرفضای T-پایای مکملی باشد.

چیزی راکه درشرف اثبات آن هستیم این است که با محدودیتهایی روی هیأت F، هرعملگرخطی T به‌طور یکتا به‌صورت $T = S + N$ که درآن S نیم‌ساده است، N پوچ‌توان است، و $SN = NS$ قابل بیان است. ابتدا، عملگرهای نیم‌ساده را با چند جمله‌ایهای مینیمالشان مشخص می‌کنیم. این مشخص‌سازی نشان خواهد دادکه وقتی F بستهٔ جبری باشد، عملگری مفروض نیم‌ساده است اگر وتنها اگر آن عملگرقطری‌شدنی باشد.

لم. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای برداری با بعد متناهی V و $V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$ تجزیهٔ اولیهٔ T باشد. به‌بیان دیگر، اگر p چندجمله‌ای مینیمال T و $p = p_1^{r_1} \cdots p_k^{r_k}$ تجزیهٔ p به‌سازه‌های اول باشد، آنگاه W_j فضای پوچ $p_j(T)^{r_j}$ است. بعلاوه، فرض می‌کنیم W زیرفضایی از V باشد که تحت T پایاست. در این صورت

$$W = (W \cap W_1) \oplus \cdots \oplus (W \cap W_k).$$

اثبات. برای اثبات، لازم است نتیجه‌ای ازاثبات قضیهٔ تجزیهٔ اولیهٔ مربوط به‌بخش ۸.۶ را یادآوری کنیم. اگر $E_1, \cdots, E_k$ تصویرهای وابسته به‌تجزیهٔ

$$V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$$

باشند، آنگاه هر E_j یك چندجمله‌ای در T است. یعنی، چندجمله‌ایهایی‌چون $h_1, \cdots, h_k$ وجود دارند که $E_j = h_j(T)$.

حال زیرفضای W راکه تحت T پایاست درنظر می‌گیریم. اگر α برداری دلخواه از W باشد، آنگاه $\alpha = \alpha_1 + \cdots + \alpha_k$، که درآن α_j در W_j قرار دارد. اما

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$\alpha_j = E_j\alpha = h_j(T)\alpha$ وچون W تحت Tپایاست، هـر α_j نیز در W قرار دارد. پس، هـر بردار α در W به صورت $\alpha = \alpha_1 + \cdots + \alpha_k$ است و α_j در اشتراك $W \cap W_j$ می باشد. این عبارت یکتاست، زیرا $V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$. بنا براین

$$W = (W \cap W_1) \oplus \cdots \oplus (W \cap W_k). \square$$

لم. T را عملگری خطی روی V می‌گیریم و فرض می‌کنیم چندجمله‌ای مینیمال T برروی هیأت اسکالری F تحویل‌ناپذیر باشد. دراین صورت T نیم‌ساده است.

اثبات. فـرض کنیم زیرفضای W از V تحـت Tپایا باشد. بایـد ثابت کنیم W زیرفضای T-پایای مکملی دارد. بنا برنتیجه‌ای از قضیهٔ ۳،کافی است ثابت کنیم که اگر f یك چندجمله‌ای و β برداری از V باشد که $f(T)\beta$ در W قرار بگیرد، آنگاه برداری چون α در W وجود دارد که $f(T)\beta = f(T)\alpha$. لـذا فرض می کنیم β در V و f یك چندجمله‌ای باشد که $f(T)\beta$ در W قراردارد. اگر $f(T)\beta = 0$، فرض می کنیم $\alpha = 0$ ودراین صورت α برداری در W است و $f(T)\beta = f(T)\alpha$. اگر $f(T)\beta \neq 0$، چند-جمله‌ای f برچندجمله‌ای مینیمال p از عملگر T تقسیم‌پذیر نیست. چـون p اول است، این بدان معنی است که f و p نسبت به‌هم اول هستند وچندجمله‌ایهایی چون g و h وجود دارند که $fg + ph = 1$. چون $p(T) = 0$ خـواهیم داشت $f(T)g(T) = I$. از ایـن مطلب نتیجه می‌شود که بردار β خود باید در زیرفضای W باشد؛ زیرا

$$\begin{aligned}\beta &= g(T)f(T)\beta \\ &= g(T)(f(T)\beta)\end{aligned}$$

درحالی که $f(T)\beta$ در W قرار دارد و W تحت Tپایاست. حال می گیریم $\alpha = \beta$. $\square$

قضیهٔ ۱۱. فرض کنیم T عملگری خطی روی فضای بـرداری بعدمتناهی V باشد. یك شرط لازم وکافی بـرای اینکه T نیم‌ساده باشد این است‌که چندجمله‌ای مینیمال p از T به‌صورت $p = p_1 \cdots p_k$ باشد و p_1، ...، p_k نیـز چندجمله‌ایهای تحویل‌ناپذیر متمایزی برروی هیأت اسکالری F باشند.

اثبات. فرض کنیم T نیم‌ساده باشد. نشان خواهیم دادکـه در تجزیهٔ چندجمله‌ای مینیمال p به‌سازه‌های اول، هیچ چندجمله‌ای تحویل‌ناپذیری تکرار نمی‌شود. خلاف‌این را فرض‌کنیم. آنگاه یك چندجمله‌ای تکین غیراسکالری چون g وجود داردکـه g^2 چند-جمله‌ای p را عاد می کند. گیریم W فضای پوچ عملگر $g(T)$ باشد. در این صورت W تحت Tپایاست. حال چندجمله‌ایی مانند h هست که $p = g^2h$. چـون g یك چندجمله‌ای اسکالری نیست، عملگر $g(T)h(T)$ عملگرصفرنیست و برداری چون β در V وجوددارد که $g(T)h(T)\beta \neq 0$؛ یعنی، $(gh)\beta \neq 0$. حـال $(gh)\beta$ در زیرفضای W قـرار دارد، چون‌که $g(gh\beta) = g^2h\beta = p\beta = 0$. اما هیچ برداری چون α در W وجود ندارد که $gh\beta = gh\alpha$؛ زیرا، اگر α در W باشد

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(gh)\alpha=(hg)\alpha=h(g\alpha)=h(0)=0.$$

پس، W نمی‌تواند زیرفضای T-پایای مکملی داشته باشد؛ واین خود متناقض این فرض است که T نیم‌ساده است.

حال فرض کنیم تجزیهٔ p به‌سازه‌های اول به‌صورت $p=p_1\cdots p_k$ باشد و p_1، ...، p_k هم‌چندجمله‌ایهای تکین (غیراسکالری) تحویل‌ناپذیر متمایزی باشند. گیریم W زیرفضایی از V باشدکه تحت Tپایاست. ثابت خواهیم کردکه W زیرفضای T-پایای مکملی دارد. $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_k$ را تجزیهٔ اولیه برای T می‌گیریم؛ یعنی، W_j را فضای پوچ $p_j(T)$ فرض می‌کنیم. T_j را عملگر خطی القا شده توسط T روی W_j می‌گیریم. دراین صورت چندجمله‌ای مینیمال T_j چندجمله‌ای اولی چون p_j است. حال $W\cap W_j$ زیرفضایی از W_j است که تحت T_j (یا تحت T) پایا است. بنابر آخرین لم زیرفضایی چون V_j از W_j وجود دارد که $W_j=(W\cap W_j)\oplus V_j$ و V_j تحت T_j (و از این‌رو تحت T) پایاست. دراین صورت داریم

$$\begin{aligned}V&=W_1\oplus\cdots\oplus W_k\\&=(W\cap W_1)\oplus V_1\oplus\cdots\oplus(W\cap W_k)\oplus V_k\\&=(W\cap W_1)+\cdots+(W\cap W_k)\oplus V_1\oplus\cdots\oplus V_k.\end{aligned}$$

بنابراولین لم فوق، $W=(W\cap W_1)\oplus\cdots\oplus(W\cap W_k)$ و از اینجا، اگر $W'=V_1\oplus\cdots\oplus V_k$، آنگاه، $V=W\oplus W'$، و W' تحت Tپایاست. □

نتیجه. اگر T عملگری‌خطی روی فضایی برداری با بعد متناهی برروی هیأتی بستهٔ جبری باشد، آنگاه T نیم‌ساده است اگر و تنها اگر T قطری‌شدنی باشد.

اثبات. اگر هیأت اسکالری F بستهٔ جبری باشد، چندجمله‌ایهای اول تکین برروی F همان چندجمله‌ایهای $x-c$ هستند. دراین حالت، T نیم‌ساده است، اگروتنها اگرچندجمله‌ای مینیمال T برابر $p=(x-c_1)\cdots(x-c_k)$ باشد، که درآن c_1، ...، c_k عناصر متمایزی از F هستند. این دقیقاً همان معیاری است که درفصل ۶ جهت قطری‌شدن T به‌دست آوردیم. □

باید خاطرنشان کنیم که T نیم‌ساده است اگروتنها اگر یك چندجمله‌ای چون f، که حاصل‌ضربی ازچندجمله‌ایهای اول‌متمایزاست، وجود داشته‌باشد به‌طوری‌که $f(T)=0$. تفاوت این حکم با این شرط که چندجمله‌ای مینیمال، حاصل‌ضربی ازچندجمله‌ایهای اول متمایز باشد فقط ظاهری است.

اکنون بازمی‌گردیم به‌اینکه، عملگری خطی را به‌صورت مجموع عملگری‌نیم‌ساده وعملگری پوچ‌توان‌که با یکدیگر جابجا هم می‌شوند، بیان‌کنیم. دراین مورد، هیأت اسکالری را به‌زیرهیأتی ازاعداد مختلط محدود می‌کنیم. خوانندهٔ آگاه توجه داردکه آنچه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مهم است این است که هیأت F هیأتی با سرشت‌نمای صفر باشد؛ یعنی اینکه، به‌ازای هر عدد صحیح مثبت n، مجموع $1+\cdots+1$ (n بار) هیچگاه در F برابر 0 نباشد. برای هر چندجمله‌ای f بر روی F، kمین مشتق صوری f را با $f^{(k)}$ نشان می‌دهیم. به‌بیان‌دیگر، $f^{(k)}=D^k f$ که در آن D عملگر مشتق‌گیری روی فضای چندجمله‌ایهاست. اگر g چندجمله‌ای دیگری باشد، $f(g)$ نتیجهٔ قراردادن g در f را، یعنی چندجمله‌ای حاصل از کاربست f به‌عنصر g در جبر خطی $F[x]$ را، نشان می‌دهد.

لم (فرمول تیلور). فرض‌کنیم F هیأتی با سرشت‌نمای صفر و g و h دو چندجمله‌ای بر روی F باشند. اگر f چندجمله‌ای دلخواهی بر روی F با $\deg f \leqslant n$ باشد، آنگاه

$$f(g)=f(h)+f^{(1)}(h)(g-h)+\frac{f^{(2)}(h)}{2!}(g-h)^2+\cdots+\frac{f^{(n)}(h)}{n!}(g-h)^n.$$

اثبات. چیزی را که می‌خواهیم اثبات کنیم تعمیمی از فرمول تیلور است. خواننده احتمالاً با حالت خاصی که در آن $h=c$ چندجمله‌ای اسکالری، و $g=x$ باشد، آشناست. در این حالت فرمول بیان می‌کند که

$$f=f(x)=f(c)+f^{(1)}(c)(x-c)+\frac{f^{(2)}(c)}{2!}(x-c)^2+\cdots+\frac{f^{(n)}(c)}{n!}(x-c)^n.$$

اثبات فرمول عمومی، دقیقاً کاربردی از قضیهٔ دوجمله‌ای

$$(a+b)^k=a^k+ka^{k-1}b+\frac{k(k-1)}{2!}a^{k-2}b^2+\cdots+b^k$$

است. زیرا، همان‌طور که خواننده می‌داند چون جایگزینی و مشتق‌گیری فرایندهایی خطی هستند فقط لازم است فرمول را برای حالتی که در آن $f=x^k$ اثبات کنیم. این فرمول درمورد $f=\sum_{k=0}^{n}c_k x^k$ با کمک ترکیب خطی نتیجه می‌شود. در حالت $f=x^k$ با شرط $k\leqslant n$، فرمول حاکی است که

$$g^k=h^k+kh^{k-1}(g-h)+\frac{k(k-1)}{2!}h^{k-2}(g-h)^2+\cdots+(g-h)^k$$

و این دقیقاً بسط دوجمله‌ای

$$g^k=[h+(g-h)]^k$$

است. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

لم. فرض کنیم F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط، f یك چندجمله‌ای برروی F، و f' مشتق f باشد. احکام زیر هم‌ارزند:

(الف) f حاصل‌ضرب چندجمله‌ایهای تحویل‌ناپذیر متمایزی برروی F است.

(ب) f و f' نسبت به‌هم اول هستند.

(پ) f به‌عنوان یك چندجمله‌ای با ضرایب مختلط، هیچ ریشهٔ تکراری ندارد.

اثبات. ابتدا ثابت می‌کنیم کـه (الف) و (ب) احـکامی هم‌ارز دربارهٔ f هستند. فرض‌کنیم در تجزیهٔ اولیهٔ f برروی هیأت F، چندجمله‌ای اولی (غیراسکالری) چون p تکرار بشود. آنگاه sh در $F[x]$ هست که $f = p^2h$. پس

$$f' = p^2h' + 2pp'h$$

ولذا p مقسوم‌علیهی از f' نیز هست. از این‌رو، f و f' نسبت به‌هم اول نیستند. ازاینجا نتیجه می‌گیریم که (ب)، حکم (الف) را ایجاب می‌کند.

حال فرض کنیم $f = p_1 \cdots p_k$ و p_1، ...، p_k چندجمله‌ایهای تحویل‌ناپذیر غیراسکالری متمایزی برروی F باشند. گیریم $f_j = f / p_j$. دراین صورت

$$f' = p_1'f_1 + p_2'f_2 + \cdots + p_k'f_k.$$

فرض‌کنیم p چندجمله‌ای‌اولی باشدکه هم f و هم f' را عاد می‌کند. دراین صورت iیی هست‌که $p = p_i$. اما p_i به‌ازای $j \neq i$، چندجمله‌ای f_j را عاد می‌کند، وچون p_i همچنین

$$f' = \sum_{j=1}^{k} p_j'f_j$$

را عاد می‌کند، درمی‌یابیم که p_i باید $p_i'f_i$ را هـم عادکند. بنابراین p_i یا f_i را عـاد می‌کند یا p_i' را. ولی p_i چندجمله‌ای f_i راعاد نمی‌کندچراکه p_1، ...، p_k متمایزند. از این‌رو، p_i چندجمله‌ای p_i' را عاد می‌کند. اما این ممکن نیست، چراکه درجهٔ p_i' یکی کمتر از درجهٔ p_i است. پس نتیجه می‌گیریم که هیچ چندجمله‌ای اولی هردوی f و f' را عاد نمی‌کند، ویا $(f, f') = 1$.

بـرای دیدن این که حکم (پ) با (الف) و با (ب) هم‌ارز است، تنها لازم است مطلب ذیـل را مشاهده‌کنیم: فـرض‌کنیم f و g دوچندجمله‌ای برروی F، زیرهیأتی از اعداد مختلط، باشند. می‌توانیم f و g را به‌عنوان چندجمله‌ایهایی بـاضرایب مختلط نیز محسوب‌کنیم. این که f و g، به‌عنوان چندجمله‌ایهایی برروی F نسبت به‌هم اول هستند، هم‌ارز این حکم است که f و g، به‌عنـوان چندجمله‌ایهایی برروی هیأت اعداد مختلط، نسبت به‌هم اول می‌باشند. اثبات این مطلب را به‌عنوان تمرین باقـی می‌گذاریم. از این حکم با $g = f'$ استفاده می‌کنیم. توجه‌کنید وقتی‌که f به‌عنوان یك چندجمله‌ای برروی هیأت اعداد مختلط محسوب شود، (پ) عیناً همـان (الف) است. پس (ب) و (پ)، بـا همان استدلالی‌که دربالا به‌کار بردیم، هم‌ارز هستند. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اکنون می‌توانیم قضیه‌ای را ثابت کنیم که رابطهٔ بین عملگرهای نیم‌ساده و عملگرهای قطری‌شدنی را از این هم آشکارتر می‌سازد.

قضیهٔ ۱۲. فرض کنیم F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط، V فضایی برداری با بعد متناهی برروی F، و T عملگری خطی روی V باشد. همچنین فرض کنیم $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای V و A ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ باشد. دراین صورت T نیم‌ساده است اگر وتنها ماتریس A برروی هیات اعداد مختلط با ماتریسی قطری متشابه باشد.

اثبات. گیریم p چندجمله‌ای مینیمال T باشد. بنابر قضیهٔ ۱۱، T نیم‌ساده است اگر وتنها اگر $p = p_1 \cdots p_k$، و p_1، ...، p_k چندجمله‌ایهای تحویل‌ناپذیر متمایزی برروی F باشند. به‌واسطهٔ آخرین لم می‌بینیم که T نیم‌ساده است اگر وتنها اگر p هیچ ریشهٔ مختلط تکراری نداشته باشد.

اما p چندجمله‌ای مینیمال ماتریس A نیز هست. می‌دانیم که A برروی هیأت اعداد مختلط با ماتریسی قطری متشابه است اگر وتنها اگر چندجمله‌ای مینیمال آن دارای ریشهٔ مختلط تکراری نباشد. این مطلب قضیه را اثبات می‌کند. □

قضیهٔ ۱۳. فرض کنیم F زیرهیأتی از هیأت اعداد مختلط، V فضایی برداری با بعد متناهی برروی F، و T عملگری خطی روی V باشد. عملگر نیم‌ساده‌ای چون S روی V و عملگر پوچ‌توانی چون N روی V وجود دارد که

$$T = S + N \quad (1);$$

$$SN = NS \quad (2).$$

بعلاوه، عملگرهای نیم‌ساده S و پوچ‌توان N، که در (۱) و (۲) صدق می‌کنند، یکتا هستند و هریك یك چندجمله‌ای برحسب T است.

اثبات. فرض می‌کنیم $p_1^{r_1} \cdots p_k^{r_k}$ تجزیهٔ چندجمله‌ای مینیمال T به سازه‌های اول باشد، ومی‌نویسیم $f = p_1 \cdots p_k$. گیریم بین اعداد صحیح مثبت r_1، ...، r_k، عدد r بزرگترین باشد. دراین صورت چندجمله‌ای f حاصل‌ضربی از چندجمله‌ایهای اول متمایز است، f^r برچندجمله‌ای مینیمال T تقسیم‌پذیر است، و لذا

$$f(T)^r = 0.$$

می‌خواهیم دنباله‌ای ازچندجمله‌ایهای g_0، g_1، g_2، ...: بسازیم که

$$f\left(x - \sum_{j=0}^{n} g_j f^j\right)$$

بر f^{n+1}، $n = 0, 1, 2, \cdots$، تقسیم‌پذیر باشد. فرض می‌کنیم $g_0 = 0$ که دراین‌صورت $f(x - g_0 f^0) = f(x) = f$ بر f تقسیم‌پذیراست. گیریم g_0، ...، g_{n-1} را انتخاب

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

کرده باشیم. می‌نویسیم

$$h = x - \sum_{j=0}^{n-1} g_j f^j$$

و طبق فرض، $f(h)$ بر f^n تقسیم پذیر است. می‌خواهیم g_n را طوری انتخاب کنیم که

$$f(h - g_n f^n)$$

بر f^{n+1} تقسیم‌پذیر باشد. فرمول عمومی تیلور را به‌کار می‌بریم، و

$$f(h - g_n f^n) = f(h) - g_n f^n f'(h) + f^{n+1} b$$

راکه درآن b یك چندجمله‌ای است به‌دست می‌آوریم. بنا به‌فرض $f(h) = q f^n$. پس، برای آنکه $f(h - g_n f^n)$ بر f^{n+1} تقسیم‌پذیر باشد، تنهالازم است g_n را طوری‌انتخاب کنیم که $(q - g_n f'(h))$ بر f تقسیم‌پذیر باشد. این امرقابل اجراست، زیرا f سازه‌های اول تکراری ندارد و لذا f و f' نسبت به‌هم اول هستند. اگر a و e چندجمله‌ایهایی باشند که $af + ef' = 1$ و اگر $g_n = eq$ گرفته شود، آنگاه $q - g_n f'$ بر f تقسیم‌پذیر است.

حال دنباله‌ای چون g_0، g_1، ... را داریم که f^{n+1} چندجمله‌ای

$$f\left(x - \sum_{j=0}^{n} g_j f^j\right)$$

را عاد می‌کند. فرض می‌کنیم $n = r - 1$، و دراین صورت چون $f(T)^r = 0$،

$$f\left(T - \sum_{j=0}^{r-1} g_j(T) f(T)^j\right) = 0 .$$

فرض کنیم

$$N = \sum_{j=1}^{r-1} g_j(T) f(T)^j = \sum_{j=0}^{r-1} g_j(T) f(T)^j .$$

چون $\sum_{j=1}^{n} g_j f^j$ بر f تقسیم‌پذیراست، می‌بینیم که $N^r = 0$ ولذا N پوچ‌توان است. فرض کنیم $S = T - N$. دراین صورت $f(S) = f(T - N) = 0$. چون f سازه‌های اول متمایز دارد S نیم‌ساده است.

حال $T = S + N$ راکه درآن S نیم‌ساده و N پوچ‌توان است داریم، و هرکدام یك چندجمله‌ای برحسب T است. برای اثبات حکم یکتایی، ازهیأت اسکالری F به‌هیأت اعداد مختلط می‌رویم. $\mathcal{B}$ را پایهٔ مرتبی برای فضای V می‌گیریم. دراین صورت داریم

$$[T]_{\mathcal{B}} = [S]_{\mathcal{B}} + [N]_{\mathcal{B}}$$

که درآن $[S]_{\mathcal{B}}$ بر روی اعداد مختلط قطری‌شدنی است و $[N]_{\mathcal{B}}$ هم پوچ توان است. این ماتریسهای قطری‌شدنی و پوچ توان‌که با یکدیگر جابجا هم می‌شوند، همان‌گونه که در فصل ۶ نشان دادیم، به‌طور یکتا تعیین می‌شوند. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تمرین

۱. اگر N عملگر خطی پوچ‌توانی روی V باشد نشان دهید که به‌ازای هرچند جمله‌ای f، جزء نیم‌سادهٔ $f(N)$ مضربی اسکالری ازعملگرهمانی است (F زیرهیأتی از Cاست).

۲. فرض کنید F زیرهیأتی از اعداد مختلط، V فضایی برداری با بعد متناهی برروی F، و T عملگرخطی نیم‌ساده‌ای روی V باشد. اگر f یک چندجمله‌ای برروی F باشد، ثابت کنید که $f(T)$ نیم‌ساده است.

۳. فرض کنید T عملگری خطی روی فضایی با بعد متناهی برروی زیرهیأتی از C باشد. ثابت کنید T نیم‌ساده است اگروتنها اگرمطلب ذیل‌درست باشد: اگر f یک‌چندجمله‌ای و $f(T)$ پوچ‌توان باشد، آنگاه $f(T)=0$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۸

فضاهای ضرب داخلی

۱.۸. ضربهای داخلی

در سراسراین فصل، تنها فضاهای برداری حقیقی ومختلط؛ یعنی، فضاهای برداری برروی هیأت اعداد حقیقی و یا هیأت اعداد مختلط درنظر گرفته می‌شوند. مقصود اصلی مامطالعهٔ فضاهایی برداری است که درآنها سخن گفتن از«طول» یك بردار و «زاویهٔ» بین دوبردار معنی داشته باشد. این‌کار را با مطالعهٔ نـوع خاصی از توابع اسکالری، معروف به‌ضرب داخلی، روی جفت بردارها انجام خواهیم داد. مثالی ازضرب داخلی همان ضرب نقطه‌ای یا اسکالری بردارهای در R^3 است. ضرب اسکالری بردارهای

$$\beta=(y_1, y_2, y_3) \text{ و } \alpha=(x_1, x_2, x_3)$$

در R^3 عبارت است ازعدد حقیقی

$$(\alpha|\beta)=x_1y_1+x_2y_2+x_3y_3.$$

از نظرهندسی، ایـن ضرب نقطه‌ای عبارت است از حاصل‌ضرب طـول α درطول β در کسینوس زاویهٔ بین α و β. بنابراین مفاهیم هندسی «طول» و «زاویه» در R^3 را می‌توان با ضرب اسکالری که به‌طور جبری تعریف می‌شود نیز تعریف کرد.

یك ضرب داخلی روی فضایی برداری عبارت است از تابعی با خواصی مشابه با خواص ضرب نقطه‌ای در R^3 و برحسب یـك چنین ضرب داخلی «طـول» و «زاویه» را

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌توان تعریف کرد. اظهارات مادربارهٔ مفهوم عمومی زاویه، به‌ایدهٔ عمودبودن (یا تعامد) بردارها محدود خواهد بود. دراین بخش اول، خواهیم گفت که یك ضرب داخلی چیست، چند مثال‌خاص را بررسی خواهیم کرد، وچند خاصیت اساسی ضربهای داخلی را به‌دست خواهیم داد. سپس به‌کار بحث دربارهٔ طول و تعامد بازخواهیم گشت.

تعریف. فرض کنیم F هیأت اعداد حقیقی یا هیأت اعداد مختلط و V فضایی برداری برروی F باشد. یك **ضرب داخلی** روی V تابعی است که به‌هرجفت مرتب از بردارهای α، β در V اسکالری چون $(\alpha|\beta)$ در F را طوری اختصاص می‌دهد که به‌ازای همهٔ αها، βها، و γهای در V و همهٔ اسکالرهای c داشته باشیم:

(الف) $(\alpha+\beta|\gamma)=(\alpha|\gamma)+(\beta|\gamma)$؛

(ب) $(c\alpha|\beta)=c(\alpha|\beta)$؛

(پ) $(\beta|\alpha)=\overline{(\alpha|\beta)}$، خط زبر نمایشگر مزدوج اعداد مختلط است؛

(ت) هرگاه $\alpha\neq 0$، $(\alpha|\alpha)>0$.

مشاهده می‌شود که شرایط (الف)، (ب) و (پ) ایجاب می‌کنند که

(ث) $(\alpha|c\beta+\gamma)=\bar{c}(\alpha|\beta)+(\alpha|\gamma)$.

نکتهٔ دیگری را هم باید خاطرنشان کنیم. وقتی F هیأت اعداد حقیقی R باشد، مزدوجهای مختلطی که در (پ) و (ث) ظاهر می‌شوند، غیر ضرور هستند؛ امـا، درحالت مختلط برای سازگاری شرایط لازم می‌باشند. بدون ایـن مزدوجهای مختلط، بـا تناقض ذیـل مواجه خواهیم شد:

$$(\alpha|\alpha)>0 \quad \text{و} \quad (i\alpha|i\alpha)=-1(\alpha|\alpha)>0 .$$

در مثالهایی که درذیل می‌آیند، ونیزدرسراسراین فصل، F یا هیأت اعـداد حقیقی است یا هیأت اعداد مختلط.

مثال ۱. روی F^n ضربی داخلی وجود دارد که مـا آن را **ضرب داخلی استانده** می‌نامیم. این داخلی روی $\alpha=(x_1,\cdots,x_n)$ و $\beta=(y_1,\cdots,y_n)$ با

$$(\alpha|\beta)=\sum_j x_j\bar{y}_j \qquad (۱-۸)$$

تعریف می‌شود. وقتی که $F=R$ این قاعده را می‌توان به‌صورت

$$(\alpha|\beta)=\sum_j x_jy_j$$

نیز نوشت. ضرب داخلی استانده در حالت حقیقی غالباً ضرب نقطه‌ای یا اسکالری نامیده و توسط $\alpha\cdot\beta$ نشان داده می‌شود.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۲. به‌ازای $\alpha=(x_1, x_2)$ و $\beta=(y_1, y_2)$ در R^2، فرض کنیم

$$(\alpha|\beta)=x_1y_1-x_2y_1-x_1y_2+4x_2y_2.$$

چون $(\alpha|\alpha)=(x_1-x_2)^2+3x_2^2$، نتیجه می‌شود که اگر $\alpha\neq 0$، $(\alpha|\alpha)>0$. شرایط (الف)، (ب)، و (پ) تعریف نیز بسادگی نشان داده می‌شوند.

مثال ۳. فرض کنیم V فضای همهٔ ماتریسهای $n\times n$ بر روی F، یعنی $F^{n\times n}$، باشد. در این صورت V به‌طریقی طبیعی با F^{n^2} یکریخت‌است. بنابراین، ازمثال ۱ نتیجه‌می‌شود که معادله

$$(A|B)=\sum_{j,k}A_{jk}\bar{B}_{jk}$$

ضربی داخلی روی V تعریف می‌کند. بعلاوه، اگر ماتریس **ترانهادهٔ مزدوج** B^* راکه در آن $B^*_{kj}=\bar{B}_{jk}$، معرفی کنیم، می‌توانیم ایـن ضرب داخلی روی $F^{n\times n}$ را برحسب تابع رد نیز بیان کنیم:

$$(A|B)=\operatorname{tr}(AB^*)=\operatorname{tr}(B^*A)$$

زیرا

$$\begin{aligned}\operatorname{tr}(AB^*)&=\sum_j(AB^*)_{jj}\\&=\sum_j\sum_k A_{jk}B^*_{kj}\\&=\sum_j\sum_k A_{jk}\bar{B}_{jk}.\end{aligned}$$

مثال ۴. گیریم $F^{n\times 1}$ فضـای ماتریسهای (ستونی) $n\times 1$ بر روی F و Q یـك ماتریس معکوس‌پذیر $n\times n$ بر روی F باشد. به‌ازی X و Y در $F^{n\times 1}$ می‌نویسیم

$$(X|Y)=Y^*Q^*QX.$$

در اینجا ماتریس 1×1 سمت راست را با تك درایهٔ آن یکـی گرفته‌ایم. هنگامی که Q ماتریس همانی باشد، این ضرب داخلی اساساً با ضرب داخلی در مثال ۱ یکی است؛ ما این ضرب داخلی را **ضرب داخلی استانده** روی $F^{n\times 1}$ می‌نامیم. خواننده باید متوجه‌باشد که اصطلاح «ضرب داخلـی استانده» در دو زمینهٔ خـاص به‌کارمی‌رود. برای یك فضای برداری با بعد متناهی دلخواه بر روی F، ضرب داخلی آشکاری که بتوان آن را استانده نامید وجود ندارد.

مثال ۵. گیریم V فضای بـرداری همـهٔ توابع مختلط پیوسته روی فاصلهٔ یکـهٔ $0\leqslant t\leqslant 1$ باشد. فرض کنیم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(f|g)=\int_{0}^{1} f(t)\overline{g(t)}\,dt.$$

احتمالاً خواننده با فضای توابع پیوستهٔ حقیقی روی فاصلهٔ یکه بیشتر آشنا باشد. برای چنین فضایی علامت مزدوج مختلط روی g باید حذف گردد.

مثال ۶. این مثال درواقع رده‌ای است از مثالها. با روش زیر از ضرب داخلی مفروضی می‌توان ضربهای داخلی جدیدی به‌وجود آورد. V و W را فضاهایی برداری برروی F می‌گیریم و فرض می‌کنیم $(\ |\ )$ ضربی داخلی روی W باشد. اگر T تبدیل خطی نامنفردی از V در W باشد، آنگاه معادلهٔ

$$p_T(\alpha,\beta)=(T\alpha|T\beta)$$

ضرب داخلی p_T روی V را تعریف می‌کند. ضرب داخلی درمثال ۴ حالت خاصی ازاین ضرب است. ضربهای داخلی ذیل نیز حالتهایی خاص از آن هستند.

(الف) گیریم V فضایی برداری با بعد متناهی و

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1,\ \cdots,\ \alpha_n\}$$

پایهٔ مرتبی برای V باشد. ϵ_1، ...، ϵ_n را بردارهای پایهٔ استاندهٔ F^n؛ و T را تبدیل خطی از V در F^n می‌گیریم که $T\alpha_j=\epsilon_j$، $j=1,\ \cdots,\ n$. به‌عبارت دیگر، T را یکریختی «طبیعی» از V بروی F^n که توسط $\mathcal{B}$ تعیین می‌شود می‌گیریم. اگرضرب داخلی استانده روی F^n را اتخاذکنیم، آنگاه

$$p_T\Big(\sum_j x_j\alpha_j,\ \sum_k y_k\alpha_k\Big)=\sum_{j=1}^{n} x_j\bar{y}_j\ .$$

پس، به‌ازای هرپایهٔ V، ضربی داخلی روی V با این خاصیت که $(\alpha_j|\alpha_k)=\delta_{jk}$ وجود دارد؛ درواقع، بسادگی می‌توان نشان داد که تنها یك ضرب داخلی از این نوع وجود دارد. بعداً نشان خواهیم دادکه هرضرب داخلی روی V، توسط پایه‌ای چون $\mathcal{B}$ وبه‌طریق بالا تعیین می‌شود.

(ب) دوباره به‌مثال ۵ برمی‌گردیم و فرض می‌کنیم که $V=W$. با این فرض که W فضای توابع پیوسته روی فاصلهٔ یکه باشد، T را عملگر خطی «ضرب در t»، یعنی $(Tf)(t)=tf(t)$، $0\leqslant t\leqslant 1$، می‌گیریم. بآسانی دیده می‌شود که T خطی‌است. همچنین T نامنفرد است؛ زیرا فرض کنیم $Tf=0$. دراین صورت به‌ازای $0\leqslant t\leqslant 1$، $tf(t)=0$؛ از این‌رو، به‌ازای $t>0$، $f(t)=0$. چون f پیوسته است، همچنین‌داریم $f(0)=0$ یا $f=0$. حال با استفاده ازضرب داخلی مثال ۵ ضرب داخلی جدیدی با قراردادن

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$p_T(f, g) = \int_0^1 (Tf)(t)\overline{(Tg)(t)}\, dt$$
$$= \int_0^1 f(t)\overline{g(t)}t^2\, dt$$

روی V بنا می‌کنیم.

اکنون به‌چند مشاهدهٔ عمومی دربارهٔ ضربهای داخلی می‌پردازیم. فرض کنیم V یك فضای برداری مختلط با ضربی داخلی باشد. دراین صورت به‌ازای هر α و β در V،

$$(\alpha|\beta) = \mathrm{Re}(\alpha|\beta) + i\, Im(\alpha|\beta)$$

که در آن $\mathrm{Re}(\alpha|\beta)$ و $Im(\alpha|\beta)$ اجزای حقیقی و موهومی عدد مختلط $(\alpha|\beta)$ هستند. اگر z عددی مختلط باشد، آنگاه $Im(z) = \mathrm{Re}(-iz)$. نتیجه اینکه

$$Im(\alpha|\beta) = \mathrm{Re}[-i(\alpha|\beta)] = \mathrm{Re}(\alpha|i\beta).$$

پس، ضرب داخلی به‌طورکامل توسط «جزء حقیقی»اش طبق

$$(\alpha|\beta) = \mathrm{Re}(\alpha|\beta) + i\mathrm{Re}(\alpha|i\beta) \qquad (۲\text{-}۸)$$

تعیین می‌شود.

گاهی بسی مفید است بدانیم که هرضرب داخلی روی یك فضای برداری حقیقی یا مختلط، توسط تابع دیگری موسوم به‌فرم درجهٔ دوم تعیین شده توسط آن ضرب داخلی هم تعیین می‌شود. برای تعریف آن، ابتدا ریشهٔ دوم مثبت $(\alpha|\alpha)$ را با $\|\alpha\|$ نشان می‌دهیم؛ $\|\alpha\|$، **نرم** α نسبت به‌ضرب داخلی نامیده می‌شود. با مشاهدهٔ ضربهای داخلی استانده در R^1، C^1، R^2، و R^3، خواننده باید بتواند خود را متقاعد سازد که تصور نرم α به‌عنوان «طول» یا «اندازه» α بیجا نیست. **فرم درجهٔ دوم** تعیین شده‌توسط ضرب‌داخلی عبارت است از تابعی که به‌هربردار α اسکالر $\|\alpha\|^2$ را اختصاص می‌دهد. از خواص ضرب داخلی چنین نتیجه می‌شود که به‌ازای هر بردار α و β،

$$\|\alpha \pm \beta\|^2 = \|\alpha\|^2 \pm 2\,\mathrm{Re}(\alpha|\beta) + \|\beta\|^2.$$

پس، درحالت حقیقی

$$(\alpha|\beta) = \frac{1}{4}\|\alpha+\beta\|^2 - \frac{1}{4}\|\alpha-\beta\|^2. \qquad (۳\text{-}۸)$$

درحالت مختلط، (۸-۲) را به‌کار می‌بریم وعبارت پیچیده‌تر

$$(\alpha|\beta) = \frac{1}{4}\|\alpha+\beta\|^2 - \frac{1}{4}\|\alpha-\beta\|^2 + \frac{i}{4}\|\alpha+i\beta\|^2 - \frac{i}{4}\|\alpha-i\beta\|^2 \qquad (۴\text{-}۸)$$

را به‌دست می‌آوریم. معادلات (۸-۳) و (۸-۴)، **اتحادهای قطبی** نامیده می‌شوند. توجه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

کنید که (۸-۴) می‌تواند به‌صورت ذیل نیز نوشته شود:

$$(\alpha|\beta)=\frac{1}{4}\sum_{n=1}^{4} i^n\|\alpha+i^n\beta\|^2.$$

خواصی که در بالا به‌دست آمدند برای هر ضرب داخلی روی هر فضای برداری حقیقی یا مختلط V، بدون توجه به بعد، برقرارند. اکنون به‌حالتی که در آن V با بعد متناهی است، بازمی‌گردیم. همان‌طور که ممکن است حدس زده شود، یك ضرب داخلی روی یك فضای با بعد متناهی، همواره می‌تواند برحسب پایه‌ای مرتب با یك ماتریس توصیف شود.

فرض کنیم بعد V متناهی و

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$$

پایهٔ مرتبی برای V باشد و نیز ضرب داخلی خاصی روی V داده شده باشد؛ نشان‌خواهیم داد که این ضرب داخلی به‌طور کامل توسط مقادیر

$$G_{jk}=(\alpha_k|\alpha_j) \qquad (۸-۵)$$

که به‌جفت بردارهای $\mathcal{B}$ تعلق می‌گیرد، تعیین می‌شود. اگر $\alpha=\sum_k x_k\alpha_k$ و $\beta=\sum_j y_j\alpha_j$، آنگاه

$$\begin{aligned}(\alpha|\beta)&=(\sum_k x_k\alpha_k|\beta)\\&=\sum_k x_k(\alpha_k|\beta)\\&=\sum_k x_k\sum_j \bar{y}_j(\alpha_k|\alpha_j)\\&=\sum_{j,k}\bar{y}_j G_{jk}x_k\\&=Y^*GX.\end{aligned}$$

در اینجا X و Y ماتریسهای مختصات α و β در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$، و G ماتریس با درایه‌های $G_{jk}=(\alpha_k|\alpha_j)$ است. G را **ماتریس ضرب داخلی در پایهٔ مرتب** $\mathcal{B}$ می‌نامیم. از (۸-۵) نتیجه می‌شود که G هرمیتی است؛ یعنی، $G=G^*$؛ اما G نوع نسبتاً خاصی از ماتریسهای هرمیتی است. زیرا G باید در شرط اضافی

$$X^*GX>0 \quad ،X\neq 0 \qquad (۸-۶)$$

نیز صدق کند. بخصوص، G باید معکوس‌پذیر باشد. زیرا، در غیر این صورت یك $X\neq 0$ وجود دارد که $GX=0$ و به‌ازای چنین Xی (۸-۶) غیرممکن است. به‌طور صریحتر، (۸-۶) حاکی است که به‌ازای همهٔ اسکالرهایی چون x_1، ...، x_n که دست‌کم یکی از

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

آنها صفر نباشد

$$\sum_{j,k} \bar{x}_j G_{jk} x_k > 0. \qquad (۷-۸)$$

ازاین مطلب بلافاصله می‌بینیم که همهٔ درایه‌های قطری G باید مثبت باشند؛ با این وجود، برای اطمینان از درستی (۸-۶) این شرط روی درایه‌های قطری به‌هیچ‌وجه کافی نیست. شرایط کافی برای درستی (۸-۶) بعداً ارائه خواهند شد.

روند بالا وارونه‌پذیر است؛ بدین‌معنی که اگر G ماتریسی $n \times n$ روی F باشد که در (۸-۶) و شرط $G = G^*$ صدق کند، آنگاه G ماتریس یك ضرب داخلی روی V در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ است. این ضرب داخلی با معادلهٔ

$$(\alpha|\beta) = Y^* G X$$

که در آن X و Y ماتریسهای مختصات α و β در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ هستند تعیین می‌شود.

تمرین

۱. فرض کنید V فضایی برداری و $(\ |\ )$ ضربی داخلی روی V باشد.
(الف) نشان دهید به‌ازای هر β در V، $(0|\beta) = 0$.
(ب) نشان دهید که اگر به‌ازای هر β در V، $(\alpha|\beta) = 0$ آنگاه $\alpha = 0$.

۲. فرض کنید V فضایی برداری بر روی F باشد. نشان دهید مجموع دوضرب داخلی روی V، ضربی داخلی روی V است. آیا تفاضل دوضرب داخلی هم یك ضرب داخلی است؟ نشان دهید که مضربی مثبت از یك ضرب داخلی، ضربی داخلی است.

۳. همهٔ ضربهای داخلی روی R^1 و روی C^1 را به‌طور صریح تشریح کنید.

۴. نشان دهید که ضرب داخلی استانده روی F^n ضربی داخلی است.

۵. $(\ |\ )$ را ضرب داخلی استانده روی R^2 بگیرید.
(الف) فرض کنید $\alpha = (1, 2)$ و $\beta = (-1, 1)$. اگر γ برداری باشد که $(\alpha|\gamma) = -1$ و $(\beta|\gamma) = 3$، γ را بیابید.
(ب) نشان دهید که به‌ازای هر α در R^2 داریم $\alpha = (\alpha|\epsilon_1)\epsilon_1 + (\alpha|\epsilon_2)\epsilon_2$.

۶. $(\ |\ )$ را ضرب داخلی استانده روی R^2 و T را عملگر خطی

$$T(x_1, x_2) = (-x_2, x_1)$$

بگیرید. T «دوران به‌اندازهٔ $90°$» است و این خاصیت را دارد که به‌ازای هر α در R^2، $(\alpha|T\alpha) = 0$. همهٔ ضربهای داخلی $[\ |\ ]$ روی R^2 را که به‌ازای هر α، $[\alpha|T\alpha] = 0$ بیابید.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۷. $(\ |\ )$ را ضرب داخلی استانده روی C^2 بگیرید و ثابت کنید که هیچ عملگر خطی غیرصفری روی C^2 وجود ندارد که به‌ازای هر α در C^2، $(\alpha|T\alpha)=0$. این مطلب را تعمیم دهید.

۸. فرض کنید A ماتریسی 2×2 با درایه‌های حقیقی باشد. به ازای X و Y در $R^{2\times 1}$ فرض کنید

$$f_A(X,Y)=Y^tAX.$$

نشان‌دهید f_A ضربی داخلی روی $R^{2\times 1}$ است اگر وتنها اگر $A=A^t$، $A_{11}>0$، $A_{22}>0$، و $\det A>0$.

۹. فرض کنید V یك فضای برداری حقیقی یا مختلط با ضربی داخلی باشد. نشان دهید که فرم درجهٔ دوم تعیین شده توسط ضرب داخلی در **قانون متوازی‌الاضلاع**

$$\|\alpha+\beta\|^2+\|\alpha-\beta\|^2=2\|\alpha\|^2+2\|\beta\|^2$$

صدق می‌کند.

۱۰. فرض کنید $(\ |\ )$ ضرب داخلی روی R^2 باشد که در مثال ۲ تعریف شد و $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتب استانده برای R^2 باشد. ماتریس این ضرب داخلی را نسبت به $\mathcal{B}$ بیابید.

۱۱. نشان دهید که فرمول

$$\left(\sum_j \alpha_j x^j \middle| \sum_k b_k x^k\right)=\sum_{j,k}\frac{a_jb_k}{j+k+1}$$

ضربی داخلی روی فضای $R[x]$، چندجمله‌ایهای بر روی هیأت R، تعریف می‌کند. W را زیرفضای متشکل از چندجمله‌ایهای از درجهٔ کمتر ازیا برابر با n بگیرید. ضرب داخلی مذکور را به W محدود کنید و ماتریس این ضرب داخلی روی W را نسبت به‌پایهٔ مرتب $\{1, x, x^2, \cdots, x^n\}$ بیابید. (راهنمایی: برای‌اینکه نشان دهید این فرمول یك ضرب داخلی تعریف می‌کند، مشاهده کنید که

$$(f|g)=\int_0^1 f(t)g(t)\,dt$$

و روی این انتگرال کار کنید.)

۱۲. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی و $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V باشد. فرض کنید $(\ |\ )$ ضربی داخلی روی V باشد. اگر c_1، $\cdots$، و c_n، n اسکالر دلخواه باشند، نشان دهید دقیقاً یك بردار چون α در V وجود دارد که $(\alpha|\alpha_j)=c_j$، $j=1,\cdots,n$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱۳. فرض کنید V یك فضای برداری مختلط باشد. تابعی چون J از V در V یك **تزویج** نامیده می‌شود، هرگاه به‌ازای هر اسکالر c و هر α و β در V،

$$J(\alpha+\beta)=J(\alpha)+J(\beta)\text{، } J(c\alpha)=\bar{c}J(\alpha) \text{ و } J(J(\alpha))=\alpha.$$

اگر J یك تزویج باشد، نشان دهید

(الف) مجموعهٔ W متشکل از همهٔ αهای در V با ویژگی $J\alpha=\alpha$ نسبت به‌عملهای تعریف شده در V یك فضای برداری بر روی R است.

(ب) به‌ازای هر α در V، بردارهای یکتایی چون β و γ در W وجود دارند که $\alpha=\beta+i\gamma$.

۱۴. فرض کنید V یك فضای برداری مختلط و W زیرمجموعه‌ای از V با خواص ذیل باشد:

(الف) W نسبت به‌عملهای تعریف شده در V، یك فضای برداری حقیقی است.

(ب) به ازای هر α در V، بردارهای یکتایی چون β و γ در W وجود دارند که $\alpha=\beta+i\gamma$.

نشان دهید معادلهٔ $J\alpha=\beta-i\gamma$، یك تزویج روی V تعریف می‌کند با این‌خاصیت که $J\alpha=\alpha$ اگروتنها اگر α متعلق به W باشد؛ و نیز نشان دهید که J تنها تزویج روی V با این خاصیت است.

۱۵. همهٔ تزویجهای روی C_1 و C_2 را بیابید.

۱۶. فرض کنید W زیرفضایی حقیقی با بعد متناهی از یك فضای برداری مختلط V باشد. نشان دهید که W در شرط (ب) از تمرین ۱۴ صدق می‌کند اگروتنها اگرهرپایهٔ W پایه‌ای برای V نیز باشد.

۱۷. فرض کنید V یك فضای برداری مختلط، J یك تزویج روی V، W مجموعهٔ αهای در V با ویژگی $J\alpha=\alpha$ و f ضربی داخلی روی W باشد. نشان دهید:

(الف) ضرب داخلی یکتایی چون g روی V وجود دارد که به‌ازای هر α و β در W، $g(\alpha,\beta)=f(\alpha,\beta)$.

(ب) به‌ازای هر α و β در V، $g(J\alpha,J\beta)=g(\beta,\alpha)$.

قسمت (الف) دربارهٔ رابطهٔ بین ضربهای داخلی استانده روی R^1 و C^1 یا روی R^n و C^n چه می‌گوید؟

۲.۸. فضاهای ضرب داخلی

اکنون که ایده‌هایی دربارهٔ ضرب داخلی پیدا کرده‌ایم، توجه خود را به‌آنچه دربارهٔ

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ترکیب یك فضای برداری و یك ضرب داخلی خاص روی آن می‌توان گفت، معطوف می‌کنیم. بویژه، خواص بنیادی مفاهیم «طول» و «تعامد» را که به‌وسیلهٔ ضرب داخلی روی فضا تحمیل می‌شوند، به‌دست می‌آوریم.

تعریف. یك **فضای ضرب داخلی** عبارت است از یك فضای برداری حقیقی یا مختلط همراه با ضرب داخلی مشخصی روی آن فضا.

یك فضای ضرب داخلی حقیقی با بعد متناهی، غالباً یك **فضای اقلیدسی** هم نامیده می‌شود. از یك فضای ضرب داخلی مختلط، بیشتر به‌عنوان یك **فضای یکانی** نام برده می‌شود.

قضیهٔ ۱. اگر V یك فضای ضرب داخلی باشد، آنگاه به‌ازای هردو بردار α و β در V و هراسکالر c

(۱) $\|c\alpha\| = |c|\ \|\alpha\|$؛

(۲) به‌ازای $\alpha \neq 0$، $\|\alpha\| > 0$؛

(۳) $|(\alpha|\beta)| \leqslant \|\alpha\|\ \|\beta\|$؛

(۴) $\|\alpha+\beta\| \leqslant \|\alpha\| + \|\beta\|$.

اثبات. احکام (۱) و (۲) تقریباً بلافاصله از تعاریف گوناگون مربوط نتیجه می‌شوند. وقتی $\alpha = 0$ نامساوی (۳) بوضوح درست است. اگر $\alpha \neq 0$، می‌نویسیم

$$\gamma = \beta - \frac{(\beta|\alpha)}{\|\alpha\|^2}\alpha .$$

دراین صورت $(\gamma|\alpha) = 0$ و

$$0 \leqslant \|\gamma\|^2 = \left(\beta - \frac{(\beta|\alpha)}{\|\alpha\|^2}\alpha \,\middle|\, \beta - \frac{(\beta|\alpha)}{\|\alpha\|^2}\alpha\right)$$

$$= (\beta|\beta) - \frac{(\beta|\alpha)(\alpha|\beta)}{\|\alpha\|^2}$$

$$= \|\beta\|^2 - \frac{|(\alpha|\beta)|^2}{\|\alpha\|^2}.$$

از این‌رو، $|(\alpha|\beta)|^2 \leqslant \|\alpha\|^2\|\beta\|^2$. حال با استفاده از (۳) به‌دست می‌آوریم

$$\begin{aligned}\|\alpha+\beta\|^2 &= \|\alpha\|^2 + (\alpha|\beta) + (\beta|\alpha) + \|\beta\|^2\\ &= \|\alpha\|^2 + 2\mathrm{Re}(\alpha|\beta) + \|\beta\|^2\\ &\leqslant \|\alpha\|^2 + 2\|\alpha\|\ \|\beta\| + \|\beta\|^2\\ &= (\|\alpha\| + \|\beta\|)^2.\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پس، $\|\alpha+\beta\| \leqslant \|\alpha\|+\|\beta\|$. □

نامساوی (۳)، **نامساوی کوشی-شوارتز**[1] نامیده می‌شود. این نامساوی کاربردهای گوناگون فراوانی دارد. اثبات نشان می‌دهد که اگر (مثلاً) α غیر صفر باشد، آنگاه $|(\alpha|\beta)| < \|\alpha\|\ \|\beta\|$، مگر اینکه

$$\beta=\frac{(\beta|\alpha)}{\|\alpha\|^{2}}\alpha .$$

بدین‌سان، در (۳) تساوی برقرار است اگر وتنها اگر α و β وابستهٔ خطی باشند.

مثال ۷. اگر نامساوی کوشی-دشوارتز را به ضربهای داخلی مفروض در مثالهای ۱، ۲، ۳، و ۵ به‌کار بندیم، نامساویهای ذیل را به‌دست می‌آوریم:

(الف) $|\sum x_k\bar{y}_k| \leqslant (\sum |x_k|^{2})^{1/2}(\sum |y_k|^{2})^{1/2}$

(ب) $|x_1y_1-x_2y_1-x_1y_2+4x_2y_2|$
$\leqslant ((x_1-x_2)^{2}+3x_2^{2})^{1/2}((y_1-y_2)^{2}+3y_2^{2})^{1/2}$

(پ) $|\operatorname{tr}(AB^*)| \leqslant (\operatorname{tr}(AA^*))^{1/2}(\operatorname{tr}(BB^*))^{1/2}$

(ت) $\left|\int_0^1 f(x)\overline{g(x)}\,dx\right| \leqslant \left(\int_0^1 |f(x)|^{2}dx\right)^{1/2}\left(\int_0^1 |g(x)|^{2}dx\right)^{1/2}$.

تعریف. فرض کنیم α و β بردارهایی از یك فضای ضرب داخلی V باشند. دراین صورت α بر β **متعامد** است هرگاه $(\alpha|\beta)=0$؛ چون این تساوی ایجاب می‌کند که β نیز بر α متعامد باشد، اغلب فقط می‌گوییم که α و β متعامدند. اگر S مجموعه‌ای از بردارهای متعلق به V باشد، S یك **مجموعهٔ متعامد** نامیده می‌شود هرگاه همهٔ جفت بردارهای متمایز در S متعامد باشند. یك **مجموعهٔ متعامد یکه** مجموعهٔ متعامدی چون S است همراه با این خاصیت اضافی که به‌ازای هر α در S، $\|\alpha\|=1$.

بردار صفر برهمهٔ بردارهای V متعامد است وتنها برداری است که این ویژگی را دارد. بجاست که یك مجموعهٔ متعامد یکه به‌عنوان مجموعه‌ای از بردارهای دوبه‌دو متعامد که همهٔ دارای طول ۱ باشند، تصور شود.

مثال ۸. پایهٔ استانده R^n یا C^n نسبت به‌ضرب داخلی استانده یك مجموعهٔ متعامد یکه است.

مثال ۹. بردار (x, y) در R^{2}، نسبت به‌ضرب داخلی استانده بر $(-y, x)$ متعامد

---

1. Cauchy-Schwarz

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

است، زیرا

$$((x, y)|(-y, x)) = -xy + yx = 0 .$$

اما، اگر R^2 با ضرب داخلی مثال ۲ تجهیز شود، آنگاه (x, y) و $(-y, x)$ متعامد خواهند بود اگر وتنها اگر

$$y = \frac{1}{2}(-3 \pm \sqrt{13})x .$$

مثال ۱۰. V رافضای ماتریسهای $n \times n$ مختلط $C^{n\times n}$ و E^{pq} راماتریسی می‌گیریم که تنها درایهٔ غیرصفرش یك ۱ در سطر p وستون q باشد. آنگاه مجموعهٔ همهٔ این‌چنین ماتریسهای E^{pq}، نسبت به‌ضرب داخلی مفروض درمثال ۳ متعامد یکه است. زیرا

$$(E^{pq}|E^{rs}) = \operatorname{tr}(E^{pq}E^{sr}) = \delta_{qs} \operatorname{tr}(E^{pr}) = \delta_{qs}\delta_{pr}.$$

مثال ۱۱. گیریم V فضای توابع مختلط (یاحقیقی) پیوسته روی فاصلهٔ $0 \leqslant x \leqslant 1$ با ضرب داخلی

$$(f|g) = \int_0^1 f(x)\overline{g(x)}dx$$

باشد. فرض کنیم $f_n(x) = \sqrt{2}\cos 2\pi nx$ و $g_n(x) = \sqrt{2}\sin 2\pi nx$. دراین‌صورت $\{1, f_1, g_1, f_2, g_2, \cdots\}$ یك مجموعهٔ متعامد یکهٔ نامتناهی است. درحالت‌مختلط، می‌توانیم ترکیبات خطی

$$\frac{1}{\sqrt{2}}(f_n + ig_n), \qquad n = 1, 2, \cdots$$

را نیز تشکیل دهیم. بدین‌طریق، مجموعهٔ متعامد یکهٔ جدیدی چون S متشکل ازهمهٔ توابع به‌صورت

$$h_n(x) = e^{2\pi inx}, \qquad n = \pm 1, \pm 2, \cdots$$

را به‌دست می‌آوریم. مجموعهٔ S' حاصل ازالحاق تابع ثابت ۱ به S نیزمتعامد یکه‌است. دراینجا فرض می‌کنیم خواننده بـا محاسبهٔ انتگرالهای مورد بحث آشنایی داشته باشد.

مجموعه‌های متعامد یکهٔ ارائه شده درمثالهای بالاهمگی مستقل خطی هستند. اکنون نشان می‌دهیم که همواره چنین است.

قضیهٔ ۲. هرمجموعهٔ متعامد از بردارهای غیرصفر، مستقل خطی است.

اثبات. گیریم S مجموعه‌ای متعامد متناهی یا نامتناهی از بردارهای غیرصفرفضای ضرب داخلی مفروضی باشد. فـرض کنیم α_1، α_2، $\cdots$، α_m بردارهای متمایـزی از S

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشند، و

$$\beta = c_1\alpha_1 + c_2\alpha_2 + \cdots + c_m\alpha_m.$$

دراین صورت

$$\begin{aligned}(\beta|\alpha_k) &= (\sum_j c_j\alpha_j|\alpha_k)\\ &= \sum_j c_j(\alpha_j|\alpha_k)\\ &= c_k(\alpha_k|\alpha_k).\end{aligned}$$

چون $(\alpha_k|\alpha_k) \neq 0$، نتیجه می‌شود که

$$c_k = \frac{(\beta|\alpha_k)}{\|\alpha_k\|^2}, \quad 1 \leqslant k \leqslant m.$$

پس وقتی که $\beta = 0$، به‌ازای هر k، $c_k = 0$؛ بنابراین، S مجموعه‌ای مستقل است. □

نتیجه. اگر برداری چون β، ترکیبی خطی از یك دنبالهٔ متعامد از بردارهای غیرصفر $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ باشد، آنگاه β عبارت است از ترکیب خطی خاص

$$\beta = \sum_{k=1}^{m} \frac{(\beta|\alpha_k)}{\|\alpha_k\|^2}\alpha_k.$$

این نتیجه ازاثبات قضیه منتج می‌شود. نتیجهٔ دیگری هم‌هست که گرچه بدیهی‌است، ولی ذکرش لازم است. اگر $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_m\}$ مجموعهٔ متعامدی از بردارهای غیرصفر یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی V باشد، آنگاه $m \leqslant \dim V$. این مطلب حاکی است که تعداد جهتهای دوبه‌دو عمود برهم در V، نمی‌تواند ازبعد جبری V تجاوز کند. تعداد ماکزیمم جهتهای دو به‌دو عمود برهم در V، عددی است که می‌تواند با درك مستقیم وبه‌طور حسی به‌عنوان بعد هندسی V محسوب شود، وقریباً دیدیم که این بعد ازبعدجبری بیشتر نیست. این واقعیت که این دوبعد برابرهستند، نتیجه‌ای خاص ازقضیهٔ بعدی است.

قضیهٔ ۳. گیریم V یك فضای ضرب داخلی و $\beta_1, \cdots, \beta_n$ بردارهایی مستقل از V باشند. دراین صورت می‌توان بردارهای متعامدی چون $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ را چنان در V ساخت که به‌ازای هر $k = 1, 2, \cdots, n$، مجموعهٔ

$$\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k\}$$

پایه‌ای برای زیرفضای پدید آمده توسط $\beta_1, \cdots, \beta_k$ باشد.

اثبات. بردارهای $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ با ساختمانی معروف به **فرایند متعامدسازی گرام‌ـاشمیت**[1]، به دست خواهند آمد. ابتدا می‌گیریم $\alpha_1 = \beta_1$، سپس بردارهای دیگر به‌طور

1. Gram–Schmidt

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

استقرایی به صورت زیر به دست می‌آیند: فرض کنیم $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ $(1 \leqslant m < n)$ طوری انتخاب شده باشند که به ازای هر k،

$$\{\alpha_1, \cdots, \alpha_k\}\ ,\ 1 \leqslant k \leqslant m$$

پایهٔ متعامدی برای زیرفضای V پدید آمده توسط $\beta_1, \cdots, \beta_k$ باشد. برای ساختن بردار بعدی یعنی، α_{m+1}، قرار می‌دهیم:

$$\alpha_{m+1} = \beta_{m+1} - \sum_{k=1}^{m} \frac{(\beta_{m+1}|\alpha_k)}{||\alpha_k||^2}\alpha_k\ . \qquad (8-9)$$

آنگاه $\alpha_{m+1} \neq 0$. زیرا درغیراین‌صورت β_{m+1} ترکیبی خطی از $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$، و ازاین رو ترکیبی خطی از $\beta_1, \cdots, \beta_m$ است. بعلاوه، اگر $1 \leqslant j \leqslant m$، آنگاه

$$\begin{aligned}(\alpha_{m+1}|\alpha_j) &= (\beta_{m+1}|\alpha_j) - \sum_{k=1}^{m} \frac{(\beta_{m+1}|\alpha_k)}{||\alpha_k||^2}(\alpha_k|\alpha_j)\\ &= (\beta_{m+1}|\alpha_j) - (\beta_{m+1}|\alpha_j)\\ &= 0.\end{aligned}$$

بنابراین، $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_{m+1}\}$ مجموعهٔ متعامدی متشکل از $m+1$ بردار غیرصفر از زیر-فضای پدید آمده توسط $\beta_1, \cdots, \beta_{m+1}$ است. بنابرقضیهٔ ۲، این مجموعه پایه‌ای برای این زیرفضاست. پس بردارهای $\alpha_1, \cdots, \alpha_n$ یکی پس از دیگری، طبق (۸-۹) می‌توانند ساخته شوند. بخصوص، وقتی که $n = 4$، داریم

$$\begin{aligned}\alpha_1 &= \beta_1\\ \alpha_2 &= \beta_2 - \frac{(\beta_2|\alpha_1)}{||\alpha_1||^2}\alpha_1\\ \alpha_3 &= \beta_3 - \frac{(\beta_3|\alpha_1)}{||\alpha_1||^2}\alpha_1 - \frac{(\beta_3|\alpha_2)}{||\alpha_2||^2}\alpha_2\\ \alpha_4 &= \beta_4 - \frac{(\beta_4|\alpha_1)}{||\alpha_1||^2}\alpha_1 - \frac{(\beta_4|\alpha_2)}{||\alpha_2||^2}\alpha_2 - \frac{(\beta_4|\alpha_3)}{||\alpha_3||^2}\alpha_3.\ \square\end{aligned} \qquad (8-10)$$

نتیجه. هرفضای ضرب داخلی با بعد متناهی دارای یك پایهٔ متعامد یکه است.

اثبات. V را یك‌فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ را پایه‌ای برای V می‌گیریم. فرایند گرام-اشمیت را به‌کار می‌بندیم و پایهٔ متعامد $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ را می‌سازیم. آنگاه برای به دست آوردن یك پایهٔ متعامدیکه، به جای هر بردار α_k بردار $\alpha_k/||\alpha_k||$ را قرار می‌دهیم. $\square$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یکی از مزایای عمده‌ای که پایه‌های متعامد یکه بر پایه‌های دلخواه دارند این است که در آنها محاسبات مربوط به‌مختصات ساده‌ترهستند. برای این که کلاً نشان دهیم که چرا این مطلب درست است، فرض می‌کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی باشد. آنگاه، مانند بخش قبل، می‌توانیم معادلهٔ (۸ـ۵) را برای وابسته‌کردن ماتریسی چون G به هرپایهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ از V، به‌کار ببریم. با استفاده از این ماتریس که در آن

$$G_{jk}=(\alpha_k|\alpha_j)$$

می‌توانیم ضربهای داخلی را بر حسب مختصات محاسبه کنیم. اگر $\mathcal{B}$ یك پایهٔ متعامد یکه باشد، آنگاه G ماتریس همانی است وبه ازای همهٔ اسکالرهای x_j و y_k

$$(\sum_j x_j\alpha_j|\sum_k y_k\alpha_k)=\sum_j x_j\bar{y}_j.$$

بدین‌گونه، برحسب یك پایهٔ متعامد یکه، ضرب داخلی در V مثل ضرب داخلی استانده در F^n به نظرمی‌رسد.

جالب است بدانیم که فرایند گرام ـ اشمیت می‌تواند برای آزمایش وابستگی خطی نیزمورد استفاده قرار گیرد؛ هرچند این‌کاربرد درمحاسبات مختلف دارای استفاده‌های‌عملی محدودی است. زیرا، فرض‌کنیم $\beta_1, \cdots, \beta_n$ بردارهایی وابستهٔ خطی در یك فضای ضرب‌داخلی V باشند. برای اینکه‌حالتی بدیهی را مستثنی کنیم، فرض می‌کنیم $\beta_1\neq 0$. m را بزرگترین عدد صحیحی می‌گیریم که به ازای آن $\beta_1, \cdots, \beta_m$ مستقل باشند. در این صورت $1\leqslant m<n$. $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ را بردارهای حاصل از به‌کاربستن فرایند متعامدسازی به $\beta_1, \cdots, \beta_m$ فرض می‌کنیم. در این صورت بردار α_{m+1} حاصل از (۸ـ۹)، لزوماً 0 است. چرا که α_{m+1} در زیر فضای پدیدآمده توسط $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ قرار دارد و بر هریك ازاین بردارها عمود است، از این رو، بنابر (۸ـ۸)، برابر 0 می‌باشد. بعکس، اگر $\alpha_1, \cdots, \alpha_m$ مخالف 0 باشندو $\alpha_{m+1}=0$، آنگاه $\beta_1, \cdots, \beta_{m+1}$ وابسته خطی هستند.

مثال ۱۲. بردارهای

$$\beta_1=(3,0,4)$$

$$\beta_2=(-1,0,7)$$

$$\beta_3=(2,9,11)$$

در R^3، مجهز به‌ضرب‌داخلی استانده را درنظرمی‌گیریم. با به‌کاربستن فرایند گرام‌ـاشمیت به β_1، β_2، β_3 بردارهای زیر به دست می‌آیند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha_1 = (3,0,4)$$

$$\alpha_2 = (-1,0,7) - \frac{((-1,0,7)|(3,0,4))}{25}(3,0,4)$$

$$= (-1,0,7) - (3,0,4)$$

$$= (-4,0,3)$$

$$\alpha_3 = (2,9,11) - \frac{((2,9,11)|(3,0,4))}{25}(3,0,4)$$

$$- \frac{((2,9,11)|(-4,0,3))}{25}(-4,0,3)$$

$$= (2,9,11) - 2(3,0,4) - (-4,0,3)$$

$$= (0,9,0).$$

بدیهی است که این بردارها غیرصفر هستند ودو به دو برهم متعامد. ازاین‌رو، $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ پایهٔ متعامدی برای R^3 است. برای بیان یك بردار دلخواه (x_1, x_2, x_3) در R^3 به‌صورت ترکیبی خطی از α_1، α_2، α_3 لزومی به حل هیچ معادلهٔ خطی نیست؛ زیرا، کافی است (۸–۸) به‌کار بسته شود. پس، بسادگی نشان داده می‌شود که

$$(x_1, x_2, x_3) = \frac{3x_1 + 4x_3}{25}\alpha_1 + \frac{-4x_1 + 3x_3}{25}\alpha_2 + \frac{x_2}{9}\alpha_3.$$

بخصوص،

$$(1,2,3) = \frac{3}{5}(3,0,4) + \frac{1}{5}(-4,0,3) + \frac{2}{9}(0,9,0).$$

آنچه را که نشان داده‌ایم به عبارتی دیگر چنین است: پایهٔ $\{f_1, f_2, f_3\}$ از $(R^3)^*$ که دوگان پایهٔ $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ است، به‌طور صریح طبق معادلات

$$f_1(x_1, x_2, x_3) = \frac{3x_1 + 4x_3}{25}$$

$$f_2(x_1, x_2, x_3) = \frac{-4x_1 + 3x_3}{25}$$

$$f_3(x_1, x_2, x_3) = \frac{x_2}{9}$$

تعریف می‌شود. این معادلات می‌توانند به صورت کلیتر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f_j(x_1,x_2,x_3)=\frac{((x_1,x_2,x_3)|\alpha_j)}{||\alpha_j||^2}$$

نیز نوشته شوند. سرانجام، توجه کنید که از α_1،α_2،α_3 پایهٔ متعامد یکهٔ

$$\frac{1}{5}(3,0,4),\frac{1}{5}(-4,0,3),\ (0,1,0)$$

به دست می‌آید.

مثال ۱۳. فرض کنیم $A=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ و در آن a,b,c,d اعداد مختلطی باشند. می‌نویسیم $\beta_1=(a,b)$، $\beta_2=(c,d)$ و فرض می‌کنیم $\beta_1\neq 0$. اگر فرایند متعامدسازی را با استفاده از ضرب داخلی استانده در C^2، روی β_1 و β_2 به‌کار بندیم، بردارهای زیر را به دست می‌آوریم:

$$\alpha_1=(a,b)$$

$$\alpha_2=(c,d)-\frac{((c,d)|(a,b))}{|a|^2+|b|^2}(a,b)$$

$$=(c,d)-\frac{(c\bar{a}+d\bar{b})}{|a|^2+|b|^2}(a,b)$$

$$=\left(\frac{cb\bar{b}-d\bar{b}a}{|a|^2+|b|^2},\frac{d\bar{a}a-c\bar{a}b}{|a|^2+|b|^2}\right)$$

$$=\frac{\det A}{|a|^2+|b|^2}(-b,\bar{a}).$$

حال نظریهٔ عمومی حاکی است که $\alpha_2\neq 0$ اگر و تنها اگر β_1 و β_2 مستقل خطی باشند. از طرف دیگر، فرمول α_2 نشان می‌دهد که این مطلب برقرار است اگر و تنها اگر $\det A\neq 0$.

دراصل، فرایند گرام ـ اشمیت متشکل از کاربستهای مکرر یك عمل هندسی بنیادی موسوم به تصویر متعامد است، و از این دیدگاه است که به بهترین وجه مفهوم می‌شود. روش تصویر متعامد، به طور طبیعی در حل یك مسئلهٔ مهم تقریب نیز پیش می‌آید.

فرض کنیم W زیرفضایی از یك فضای ضرب داخلی V باشد و β بردار دلخواهی از V. مسئله عبارت است از یافتن بهترین تقریب ممکن برای β توسط بردارهای W. این مطلب بدین معنی است که می‌خواهیم برداری چون α را بیابیم که به ازای آن

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$\|\beta-\alpha\|$ تا حد ممکن کوچك باشد، منوط به این محدودیت که α به W تعلق داشته باشد. حال گفتهٔ خویش را دقیقتر بیان کنیم.

یك **بهترین تقریب** برای β توسط بردارهای W برداری است مانند α در W که به ازای هر بردار γ در W

$$\|\beta-\alpha\| \leqslant \|\beta-\gamma\|.$$

با توجه به همین مسئله در R^2 یا در R^3، به‌طور شهودی درمی‌یابیم که بهترین تقریب برای β توسط بردارهای W باید برداری چون α در W باشد که $\beta-\alpha$ بر W عمود باشد، و نیز اینکه باید دقیقاً یك چنین αیی وجود داشته باشد. این ایده‌های شهودی برای زیرفضاهای با بعد متناهی، ونیز برای برخی از، ولی نه‌همه، زیرفضاهای با بعد نامتناهی درست‌هستند. چون وضعیت دقیق بسیارپیچیده‌تر از آن است که بتواند دراینجا موردبحث قرارگیرد، تنها قضیهٔ زیررا اثبات می‌کنیم.

قضیهٔ ۴. فرض کنیم W زیرفضایی از یك فضای ضرب داخلی V و β برداری از V باشد.

(۱) بردار α در W، یك بهترین تقریب برای β توسط بردارهای W است اگر وتنها اگر $\beta-\alpha$ بر هربردار W عمود باشد.

(۲) اگر یك بهترین تقریب برای β توسط بردار های W وجود داشته باشد، یکتاست.

(۳) اگر W با بعد متناهی و $\{\alpha_1,\ldots,\alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه برای W باشد، آنگاه بردار

$$\alpha=\sum_k (\beta|\alpha_k)\alpha_k \qquad (۱۱-۸)$$

بهترین تقریب (یکتای) β توسط بردارهای W است.

اثبات. ابتدا توجه کنید که اگر γ برداری دلخواه در V باشد، آنگاه $\beta-\gamma=(\beta-\alpha)+(\alpha-\gamma)$ و

$$\|\beta-\gamma\|^2=\|\beta-\alpha\|^2+2\mathrm{Re}(\beta-\alpha|\alpha-\gamma)+\|\alpha-\gamma\|^2.$$

حال فرض کنیم $\beta-\alpha$ بر هربردار W عمود باشد، γ در W باشد، و $\gamma\neq\alpha$. در این صورت، چون $\alpha-\gamma$ در W قراردارد، نتیجه می‌شود که

$$\|\beta-\gamma\|^2=\|\beta-\alpha\|^2+\|\alpha-\gamma\|^2$$
$$>\|\beta-\alpha\|^2.$$

بعکس، فرض کنیم به‌ازای هر γ در W، $\|\beta-\gamma\|\geqslant\|\beta-\alpha\|$. آنگاه از اولین معادلهٔ بالا نتیجه می‌شود که به ازای هر γ در W،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$2\mathrm{Re}(\beta-\alpha|\alpha-\gamma)+\|\alpha-\gamma\|^2\geqslant 0.$$

چون هر بردار در W می‌تواند بـه صورت $\alpha-\gamma$ ، به‌ازای γ یـی در W ، بیان شود، می‌بینیم که به ازای هر τ در W

$$2\mathrm{Re}(\beta-\alpha|\tau)+\|\tau\|^2\geqslant 0.$$

بخصوص، اگر γ در W باشد و $\gamma\neq\alpha$ ، می‌توانیم داشته باشیم

$$\tau=-\frac{(\beta-\alpha|\alpha-\gamma)}{\|\alpha-\gamma\|^2}(\alpha-\gamma).$$

در این صورت نامساوی به حکم زیر تحویل می‌شود

$$-2\frac{|(\beta-\alpha|\alpha-\gamma)|^2}{\|\alpha-\gamma\|^2}+\frac{|(\beta-\alpha|\alpha-\gamma)|^2}{\|\alpha-\gamma\|^2}\geqslant 0 .$$

این نامساوی برقرار است اگر وتنها اگر $(\beta-\alpha|\alpha-\gamma)=0$. بنابراین $\beta-\alpha$ برهر بردار W عمود است. این مطلب اثبات هم ارزی دوشرط داده شده‌در (۱) روی α راکامل می‌کند. بدیهی است شرط تعامد حداکثر توسط یك بردار W برآورده می‌شود و این (۲) را اثبات می‌کند.

حال فرض‌کنیم W یك زیرفضای با بعد متناهی V باشد. در این صورت به عنوان نتیجه‌ای ازقضیهٔ۳ می‌دانیم که W یك پایهٔ متعامد یکه دارد. $\{\alpha_1,\ldots,\alpha_n\}$ را یك پایهٔ متعامد یکه برای W می‌گیریم وα را طبق (۸–۱۱) تعریف می‌کنیم. دراین صورت، طبق محاسبهٔ موجود در اثبات قضیهٔ ۳، $\beta-\alpha$ برهربردار α_k عمود است (برداری‌است که درآخرین مرحله، وقتی‌که فرایند متعامد سازی بر $\alpha_1,\ldots,\alpha_n$ ، β به‌کار بسته‌می‌شود، به دست می‌آید). پس ، $\beta-\alpha$ برهرترکیب خطی $\alpha_1,\ldots,\alpha_n$، یعنی بـر هربردار W عمود است. اگر γ در W باشد و $\gamma\neq\alpha$ ، نتیجه مـی‌شودکه $\|\beta-\gamma\|>\|\beta-\alpha\|$. بنابراین α بهترین تقریب برای β است‌که در W قرار دارد. □

تعریف. گیریم V یك فضای ضرب داخلی و S مجموعه‌ای ازبردارهای V بـاشد . **مکمل متعامد** S عبارت است از مجموعه $S^\perp$ متشکل از همهٔ بـردارهایی از V که بـرهمهٔ بردارهای S عمود باشند.

مکمل متعامد V عبارت‌است اززیرفضای صفر و بعکس $\{0\}^\perp=V$. اگر S زیر-مجموعه‌ای از V باشد ، مکمل متعامدآن $S^\perp$ (S عمود) همواره زیرفضایـی از V است. زیرا $S^\perp$ غیرتهی است، چراکه‌شامل ۰ است و درصورتی‌که α و β در $S^\perp$ و c اسکالری دلخواه باشد، به ازای هر γ در S

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(c\alpha+\beta|\gamma)=c(\alpha|\gamma)+(\beta|\gamma)$$
$$=c\circ+\circ$$
$$=\circ$$

پس، $c\alpha+\beta$ نیز در S قرار می‌گیرد. بنا بر قضیهٔ ۴، خاصیت مشخص بردار α این‌است که تنها بردار W است که $\beta-\alpha$ به $W^{\perp}$ تعلق دارد.

تعریف. درصورتی که بردار α در قضیهٔ ۴ وجود داشته باشد، **تصویرمتعامد β روی W** نامیده می‌شود. اگر هربردار V تصویر متعامدی روی W داشته باشد، نگاشتی که به‌هر بردار V تصویر متعامد آن روی W را اختصاص می‌دهد، **تصویرمتعامد V روی W** نام دارد.

طبق قضیهٔ ۴، تصویرمتعامد هرفضای ضرب داخلی روی یك زیرفضای با بعدمتناهی، همواره وجود دارد. قضیهٔ ۴ همچنین نتیجهٔ زیررا ایجاب می‌کند.

نتیجه. گیریم V یك فضای ضرب داخلی، W یك زیر فضای با بعد متناهی، و E تصویرمتعامد V روی W باشد. دراین صورت نگاشت

$$\beta\to\beta-E\beta$$

تصویر متعامد V روی $W^{\perp}$ است.

اثبات. β را بردار دلخواهی از V می‌گیریم. آنگاه $\beta-E\beta$ در $W^{\perp}$ قرار دارد و به‌ازای هر γ در $W^{\perp}$، $\beta-\gamma=E\beta+(\beta-E\beta-\gamma)$. چون $E\beta$ در W و $\beta-E\beta-\gamma$ متعلق به $W^{\perp}$ است، نتیجه می‌شود که

$$||\beta-\gamma||^{۲}=||E\beta||^{۲}+||\beta-E\beta-\gamma||^{۲}$$
$$\geqslant||\beta-(\beta-E\beta)||^{۲}$$

و وقتی $\gamma\neq\beta-E\beta$، نامساوی اکید است. بنابراین، $\beta-E\beta$ بهترین تقریب برای β توسط بردارهای $W^{\perp}$ است. □

مثال ۱۴. به $R^{۳}$ ضرب داخلی استانده را می‌دهیم. دراین صورت تصویر متعامد $(-۱۰, ۲, ۸)$ روی زیرفضای W، پدیدآمده توسط $(۳, ۱۲, -۱)$، عبارت است از بردار

$$\alpha=\frac{((-۱۰, ۲, ۸)|(۳, ۱۲, -۱)}{۹+۱۴۴+۱}(۳, ۱۲, -۱)$$
$$=\frac{-۱۴}{۱۵۴}(۳, ۱۲, -۱).$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تصویر متعامد R^3 روی W تبدیل خطی E تعریف شده توسط

$$(x_1, x_2, x_3) \to \left(\frac{3x_1+12x_2-x_3}{154}\right)(3, 12, -1)$$

است. مسلماً رتبهٔ E برابر ۱ است؛ وازاین‌رو، پوچیش برابر ۲ است. ازطرف دیگر

$$E(x_1, x_2, x_3)=(0, 0, 0)$$

اگر و تنها اگر $3x_1+12x_2-x_3=0$. و این مطلب برقرار است اگر و تنها اگر (x_1, x_2, x_3) در $W^\perp$ باشد. بنابراین، $W^\perp$ فضای پوچ E است و $\dim(W^\perp)=2$. با محاسبهٔ

$$(x_1, x_2, x_3)-\left(\frac{3x_1+12x_2-x_3}{154}\right)(3, 12, -1)$$

می‌بینیم که تصویر متعامد R^3 روی $W^\perp$ عبارت است از تبدیل خطی $I-E$ که بردار (x_1, x_2, x_3) را روی بردار

$$\frac{1}{154}(145x_1-36x_2+3x_3, -36x_1+10x_2+12x_3, 3x_1+12x_2+153x_3)$$

می‌نگارد.

مشاهداتی که درمثال ۱۴ به‌عمل آمد، به گونهٔ زیر تعمیم می‌یابند.

قضیهٔ ۵. فرض کنیم W زیرفضایی با بعد متناهی از فضای ضرب داخلی V و E تصویر متعامد V روی W باشد. در این صورت E تبدیل خطی خودتوانی از V روی W است، $W^\perp$ فضای پوچ E است، و

$$V=W\oplus W^\perp.$$

اثبات. β را برداری دلخواه در V می‌گیریم. دراین صورت $E\beta$ بهترین تقریب برای β است که در W قرار دارد. بخصوص، وقتی که β متعلق به W باشد، $E\beta=\beta$. بنابراین، به‌ازای هر β در V، $E(E\beta)=E\beta$؛ یعنی، E خودتوان است: $E^2=E$. برای اینکه ثابت کنیم E تبدیلی خطی است، α و β را بردارهایی از V، و c را اسکالری دلخواه می‌گیریم. دراین صورت، بنابر قضیهٔ ۴، $\alpha-E\alpha$ و $\beta-E\beta$ هردو برهربردار W عمود هستند. ازاین‌رو، بردار

$$c(\alpha-E\alpha)+(\beta-E\beta)=(c\alpha+\beta)-(cE\alpha+E\beta)$$

نیز به $W^\perp$ تعلق دارد. چون $cE\alpha+E\beta$ برداری است در W، از قضیهٔ ۴ نتیجه می‌شود که

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$E(c\alpha+\beta)=cE\alpha+E\beta.$$

بدیهی است که می‌توان خطی بودن E را با استفاده از (۸-۱۱) نیز اثبات کرد. مجدداً β را برداری از V می‌گیریم. آنگاه $E\beta$ یکتا بردار در W است که $\beta-E\beta$ در $W^{\perp}$ قرار دارد. پس، وقتی که β در $W^{\perp}$ باشد، $E\beta=0$. بعکس، وقتی که $E\beta=0$، β در $W^{\perp}$ است. پس، $W^{\perp}$ فضای پوچ E است. معادلهٔ

$$\beta=E\beta+\beta-E\beta$$

نشان می‌دهد که $V=W+W^{\perp}$؛ بعلاوه، $W\cap W^{\perp}=\{0\}$. زیرا اگر α برداری در $W\cap W^{\perp}$ باشد، آنگاه $(\alpha|\alpha)=0$. بنابراین $\alpha=0$، و V مجموع مستقیم W و $W^{\perp}$ می‌باشد. □

نتیجه. تحت شرایط قضیهٔ فوق، $I-E$ تصویر متعامد V روی $W^{\perp}$ است. این تصویر تبدیل خطی خودتوانی از V روی $W^{\perp}$ و با فضای پوچ W است.

اثبات. پیش از این دیدیم که نگاشت $\beta\to\beta-E\beta$ تصویر متعامد V روی $W^{\perp}$ است. چون E تبدیلی خطی است، این تصویر روی $W^{\perp}$ تبدیل خطی $I-E$ می‌باشد. از خواص هندسی این تبدیل خطی مشهود است که $I-E$ تبدیل خودتوانی از V روی W است. این موضوع از محاسبهٔ

$$\begin{aligned}(I-E)(I-E)&=I-E-E+E^{2}\\&=I-E\end{aligned}$$

نیز نتیجه می‌شود. بعلاوه، $(I-E)\beta=0$ اگر و تنها اگر $\beta=E\beta$؛ این مطلب برقرار است اگر و تنها اگر β در W باشد. بنابراین W فضای پوچ $I-E$ است. □

اکنون فرایند گرام-اشمیت را می‌توان به‌طور هندسی به‌طریق زیر تشریح کرد. با مفروض بودن یک فضای ضرب داخلی V و بردارهای β_1، ...، β_n در V، عملگر P_k $(k>1)$ را تصویر متعامد V روی مکمل متعامد زیرفضای پدیدآمده توسط β_1، ...، β_{k-1} می‌گیریم و قرار می‌دهیم $P_1=I$. در این صورت بردارهایی که از به‌کاربستن فرایند متعامد سازی روی β_1، ...، β_n به‌دست می‌آیند، با معادلات

$$\alpha_k=P_k\beta_k \qquad 1\leqslant k\leqslant n \tag{۸-۱۲}$$

تعریف می‌شوند.

قضیهٔ ۵ نتیجه دیگری را نیز ایجاب می‌کند که به **نامساوی بسل**[1] مشهور است.

نتیجه. فرض کنیم $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$ مجموعه‌ای متعامد از بردارهای غیرصفر فضای

1. Bessel

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ضرب داخلی V باشد. اگر β برداری از V باشد، آنگاه

$$\sum_k \frac{|(\beta|\alpha_k)|^2}{||\alpha_k||^2} \leqslant ||\beta||^2$$

وتساوی برقرار است اگر و تنها اگر

$$\beta = \sum_k \frac{(\beta|\alpha_k)}{||\alpha_k||^2}\alpha_k .$$

اثبات. فرض کنیم $\gamma = \sum_k [(\beta|\alpha_k)/||\alpha_k||^2]\alpha_k$. دراین صورت $\beta = \gamma + \delta$ ودر آن $(\gamma|\delta) = 0$. از این‌رو

$$||\beta||^2 = ||\gamma||^2 + ||\delta||^2.$$

اکنون کافی است ثابت کنیم که

$$||\gamma||^2 = \sum_k \frac{|(\beta|\alpha_k)|^2}{||\alpha_k||^2}.$$

این محاسبهٔ سرراستی است که درآن ازاین مطلب که به‌ازای $j \neq k$، $(\alpha_j|\alpha_k) = 0$، استفاده می‌شود. □

درحالت خاصی که درآن $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$ یك مجموعهٔ متعامد یکه باشد، نامساوی بسل می‌گوید که

$$\sum_k |(\beta|\alpha_k)|^2 \leqslant ||\beta||^2.$$

این نتیجه همچنین حاکی است که دراین حالت β در زیرفضای پدیدآمده توسط $\alpha_1, \ldots, \alpha_n$ قراردارد اگر وتنها اگر

$$\beta = \sum_k (\beta|\alpha_k)\alpha_k$$

یا اگروتنها اگرنامساوی بسل واقعاً یك تساوی باشد. بدیهی است درموردی که V با بعد متناهی و $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه برای V باشد، فرمول بالا برای هربردار β در V برقرار است. به‌بیان دیگر، اگر $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه برای V باشد، kمین مختص β درپایهٔ مرتب $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$ عبارت است از $(\beta|\alpha_k)$.

مثال ۱۵. نتیجهٔ اخیررا روی مجموعه‌های متعامد توصیف شده در مثال ۱۱ به‌کار می‌بندیم وبه‌دست می‌آوریم که

$$\sum_{k=-n}^{n} \left|\int_0^1 f(t)e^{-2\pi ikt}dt\right|^2 \leqslant \int_0^1 |f(t)|^2 dt \qquad \text{(الف)}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) $\int_0^1 \left| \sum_{k=-n}^{n} c_k e^{2\pi ikt} \right|^2 dt = \sum_{k=-n}^{n} |c_k|^2$

(پ) $\int_0^1 (\sqrt{2}\cos 2\pi t + \sqrt{2}\sin 4\pi t)^2 dt = 1 + 1 = 2$.

تمرین

۱. R^4 با ضرب داخلی استانده را درنظر بگیرید. W را زیرفضایی از R^4 متشکل از همهٔ بردارهایی که هم‌بر $\alpha = (1, 0, -1, 1)$ و هم‌بر $\beta = (2, 3, -1, 2)$ عمود هستند فرض کنید و پایه‌ای برای W بیابید.

۲. فرایند گرام ـ اشمیت را بر بردارهای $\beta_1 = (1, 0, 1)$ ، $\beta_2 = (1, 0, -1)$ ، و $\beta_3 = (0, 3, 4)$ به‌کاربندید تا پایهٔ متعامدیکه‌ای برای R^3 با ضرب داخلی استانده به‌دست آورید.

۳. C^3 را با ضرب داخلی استانده درنظر بگیرید. یك پایهٔ متعامد یکه برای زیرفضای پدیدآمده توسط $\beta_1 = (1, 0, i)$ و $\beta_2 = (2, 1, 1+i)$ بیابید.

۴. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی باشد. فاصلهٔ بین دوبردار α و β در V با

$$d(\alpha, \beta) = \|\alpha - \beta\|$$

تعریف می‌شود. نشان‌دهید که

(الف) $d(\alpha, \beta) \geqslant 0$ ؛

(ب) $d(\alpha, \beta) = 0$ اگر وتنها اگر $\alpha = \beta$ ؛

(پ) $d(\alpha, \beta) = d(\beta, \alpha)$ ؛

(ت) $d(\alpha, \beta) \leqslant d(\alpha, \gamma) + d(\gamma, \beta)$.

۵. فرض کنید V یك‌فضای ضرب‌داخلی باشد، و α و β بردارهایی از V باشند. نشان‌دهید $\alpha = \beta$ اگر وتنها اگر به‌ازای هر γ در V ، $(\alpha|\gamma) = (\beta|\gamma)$.

۶. فرض کنید W زیرفضایی از R^2 پدید آمده توسط بردار $(3, 4)$ باشد. بااستفاده از ضرب داخلی استانده ، E را تصویر متعامد R^2 بروی W بگیرید. مطلوب است:

(الف) فرمولی برای $E(x_1, x_2)$ ؛

(ب) ماتریس E درپایهٔ مرتب استانده ؛

(پ) $W^\perp$ ؛

(ت) پایهٔ متعامد یکه‌ای که در آن E با ماتریس

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

نمایش داده شود.

۷. فرض کنید V فضای داخلی متشکل از R^2 همراه با ضرب داخلی باشد که فرم درجهٔ دوم آن طبق

$$||(x_1, x_2||^2 = (x_1 - x_2)^2 + 3x_2^2$$

تعریف می‌شود. E را تصویر متعامد V بروی زیرفضای W پدید آمده توسط بردار $(3, 4)$ می‌گیریم. اکنون به‌چهار پرسش تمرین ۶ پاسخ دهید.

۸. ضربی داخلی روی R^2 بیابید که $(\epsilon_1, \epsilon_2) = 2$.

۹. فرض کنید V زیرفضایی از $R[x]$ متشکل از چندجمله‌ایهای از درجهٔ حداکثر ۳ باشد. V را به‌ضرب داخلی

$$(f|g) = \int_0^1 f(t)g(t)dt$$

مجهز کنید.

(الف) مکمل متعامد زیرفضای چندجمله‌ایهای اسکالری را بیابید.
(ب) فرایند گرام ـ اشمیت را برپایهٔ $\{1, x, x^2, x^3\}$ به‌کار بندید.

۱۰. فرض کنید V فضای برداری همهٔ ماتریسهای $n \times n$ برروی C با ضرب داخلی $(A|B) = \mathrm{tr}\,(AB^*)$ باشد. مکمل متعامد زیرفضای ماتریسهای قطری را بیابید.

۱۱. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامدیکه برای V باشد. نشان‌دهید که به‌ازای هر دو بردار α و β در V

$$(\alpha|\beta) = \sum_{k=1}^{n} (\alpha|\alpha_k)(\overline{\beta|\alpha_k}) \cdot$$

۱۲. فرض کنید W زیرفضایی با بعد متناهی از یك فضای ضرب داخلی V، و E تصویر متعامد V روی W باشد. ثابت کنید که بازای هر α و β در V، $(E\alpha|\beta) = (\alpha|E\beta)$.

۱۳. S را زیرمجموعه‌ای از یك فضای ضرب داخلی V می‌گیریم. نشان‌دهید $(S^\perp)^\perp$ زیرفضای پدیدآمده توسط S را دربردارد. وقتی که V با بعد متناهی باشد، نشان‌دهید $(S^\perp)^\perp$ همان زیرفضای پدید آمده توسط S است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱۴. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه برای V باشد. فرض کنید T عملگری خطی روی V و A ماتریس T درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ باشد. ثابت کنید

$$A_{ij}=(T\alpha_j|\alpha_i) .$$

۱۵. فرض کنید $V=W_1\oplus W_2$ و f_1 و f_2 بترتیب ضربهایی داخلی روی W_1 و W_2 باشند. نشان دهید ضرب داخلی یکتایی چون f روی V وجود دارد که

(الف) $W_2=W_1^{\perp}$ ؛

(ب) وقتی α و β در W_k ، $k=1, 2$ ، باشند، $f(\alpha, \beta)=f_k(\alpha, \beta)$.

۱۶. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی و W زیرفضایی با بعد متناهی از V باشد. (معمولاً) تصویرهای بسیاری یافت می‌شوند که بردشان W است. یکی از اینها، که تصویر متعامد روی W است، این خاصیت را دارد که به‌ازای هر α در V ، $\|E\alpha\|\leqslant\|\alpha\|$. ثابت کنید که اگر E یك تصویر با برد W باشد و به‌ازای هر α در V ، $\|E\alpha\|\leqslant\|\alpha\|$ ، آنگاه E تصویر متعامد روی W است.

۱۷. فرض کنید V فضای ضرب داخلی حقیقی متشکل از فضای توابع پیوستهٔ حقیقی روی فاصلهٔ $-1\leqslant t\leqslant 1$ با ضرب داخلی

$$(f|g)=\int_{-1}^{+1} f(t)g(t)dt$$

باشد. W را زیرفضای توابع فرد، یعنی توابعی که در $f(-t)=-f(t)$ صدق می‌کنند، می‌گیریم. مکمل متعامد W را بیابید.

۳.۸. تابعکهای خطی و الحاقیها

قسمت اول این بخش به بحث درمورد تابعکهای خطی روی یك فضای ضرب داخلی و رابطهٔ آنها با ضرب داخلی اختصاص دارد. نتیجهٔ بنیادی این است که هر تابعك خطی f روی یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی، «ضربی داخلی درازای برداری ثابت از فضا» است؛ یعنی، چنین fی به‌ازای βی ثابتی از V به‌صورت $f(\alpha)=(\alpha|\beta)$ است. این نتیجه را برای اثبات وجود «الحاقی» عملگری خطی چون T روی V ، که خود عملگری خطی چون T^* باشرط $(T\alpha|\beta)=(\alpha|T^*\beta)$ به‌ازای همهٔ αها و βهای در V است، به‌کار می‌بریم. با استفاده از یك پایهٔ متعامدیکه، این عمل الحاقی روی عملگرهای خطی (رسیدن از T به T^*) همانند با عمل تشکیل ترانهادهٔ مزدوج یك ماتریس، گرفته می‌شود. سپس دربارهٔ شباهت بین عمل الحاقی ومزدوج گیری دراعداد مختلط به‌اندك کاوشی می‌پردازیم.

فرض کنیم V فضای ضرب داخلی دلخواه و β بردار ثابتی از V باشد. تابعی چون

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

f_β از V درهیأت اسکالری را طبق

$$f_\beta(\alpha)=(\alpha|\beta)$$

تعریف می‌کنیم. این تابع f_β تابعکی خطی روی V است؛ زیرا، بنابر تعریف، $(\alpha|\beta)$ به‌عنوان تابعی از α خطی است. اگر V با بعد متناهی باشد، هر تابعك خطی روی V بدین‌طریق از برداری چون β حاصل می‌شود.

قضیهٔ ۶. فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و f تابعکی خطی روی V باشد. در این صورت بردار یکتایی چون β در V وجود دارد، که به ازای هر α در V، $f(\alpha)=(\alpha|\beta)$.

اثبات. فرض کنیم $\{\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامدیکه برای V باشد. می‌نویسیم

$$\beta=\sum_{j=1}^{n}\overline{f(\alpha_j)}\alpha_j \qquad (۸-۱۳)$$

وفرض می‌کنیم f_β تابعك خطی تعریف شده توسط

$$f_\beta(\alpha)=(\alpha|\beta)$$

باشد. دراین صورت

$$f_\beta(\alpha_k)=(\alpha_k|\sum_j\overline{f(a_j)}\alpha_j)=f(\alpha_k).$$

چون این مطلب به ازای هر α_k درست است، نتیجه می‌شود که $f=f_\beta$. حال فرض کنیم γ برداری در V باشد به طوری که به ازای هر α، $(\alpha|\beta)=(\alpha|\gamma)$. آنگاه $(\beta-\gamma|\beta-\gamma)=0$ و $\beta=\gamma$. پس، دقیقاً یك بردارچون β وجود دارد که تابعك‌خطی f را به طریقه‌ای که ذکرشد، تعیین می‌کند. □

اثبات این‌قضیه‌می‌تواند به‌صورت دیگری برحسب نمایش تابعکهای خطی دریك‌پایه هم بیان شود. اگرپایه متعامدیکهٔ $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ را برای V انتخاب‌کنیم، ضرب‌داخلی $\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n$ و $\beta=y_1\alpha_1+\cdots+y_n\alpha_n$ برابر است با

$$(\alpha|\beta)=x_1\bar{y}_1+\cdots+x_n\bar{y}_n.$$

اگر f تابعکی خطی‌روی V باشد، آنگاه f به ازای‌اسکالرهای ثابتی چون $c_1,\cdots,c_n$ که توسط این پایه تعیین می‌شوند، به صورت

$$f(\alpha)=c_1x_1+\cdots+c_nx_n$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نوشته می‌شود. بدیهی است که $c_j = f(\alpha_j)$. اگر بخواهیم برداری چون β در V بیابیم که به ازای هر α ، $(\alpha|\beta) = f(\alpha)$، روشن است که مختصات y_j از β باید در $\bar{y}_j = c_j$ یا $y_j = \overline{f(\alpha_j)}$ صدق کنند. از این‌رو،

$$\beta = \overline{f(\alpha_1)}\alpha_1 + \cdots + \overline{f(\alpha_n)}\alpha_n$$

بردار مطلوب است.

چند توضیح دیگرهم درپیش است. اثباتی راکه برای قضیهٔ ۶ ارائه‌کردیم به‌طور رضایت‌بخشی خلاصه است، اما براین واقعیت مهم هندسی کـه β در مکمل متعامد فضای پوچ f قـرار دارد هیچ تأکید نمی‌کند. گیریم W فضای پوچ f باشد. در این صورت $V = W + W^{\perp}$ و f توسط مقادیرش روی $W^{\perp}$ کاملا تعیین می‌شود. درواقع، اگـر P تصویر متعامد V روی $W^{\perp}$ باشد، آنگاه به ازای هر α در V

$$f(\alpha) = f(P\alpha).$$

فرض‌کنیم $f \neq 0$. آنگاه f از رتبهٔ ۱ است و $\dim(W^{\perp}) = 1$. اگر γ برداری غیر صفر در $W^{\perp}$ باشد، نتیجه می‌شود که به ازای هر α در V

$$P\alpha = \frac{(\alpha|\gamma)}{\|\gamma\|^2}\gamma.$$

پس، به ازای هر α

$$f(\alpha) = (\alpha|\gamma) \cdot \frac{f(\gamma)}{\|\gamma\|^2}$$

و $\beta = [\overline{f(\gamma)}/\|\gamma\|^2]\gamma$.

مثال ۱۶. بهتر است مثالی بزنیم که نشان دهد قضیهٔ ۶ بدون این فرض که V بـا بعد متناهی است، درست نیست. V را فضای برداری چند جمله‌ایهای بر روی هیأت اعداد مختلط با ضرب داخلی

$$(f|g) = \int_0^1 f(t)\overline{g(t)}\,dt$$

می‌گیریم. این ضرب داخلی رامی‌توان به‌طورجبری نیز تعریف کرد. اگر $f = \sum \alpha_k x^k$ و $g = \sum b_k x^k$ ، آنگاه

$$(f|g) = \sum_{j,k} \frac{1}{j+k+1} \alpha_j \bar{b}_k.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

گیریم z عدد مختلط ثابتی و L تابعك خطی «تعیین مقدار در z» باشد:

$$L(f)=f(z).$$

آیا یك چند جمله‌ای چون g وجود داردکه به ازای هر f ، $(f|g)=L(f)$؟ جواب منفی است؛ زیرا فرض‌کنیم به ازای هر f داشته باشیم

$$f(z)=\int_0^1 f(t)\overline{g(t)}dt\ .$$

با فرض $h=x-z$ ، به ازای هر f داریم $(hf)(z)=0$. دراین صورت به ازای هر f

$$0=\int_0^1 h(t)f(t)\overline{g(t)}\,dt.$$

بخصوص، این تساوی برای $f=\bar{h}g$ نیز برقرار است، پس

$$\int_0^1 |h(t)|^2|g(t)|^2dt=0$$

و از این رو، $hg=0$. چون $h\neq 0$ ، باید داشته باشیم $g=0$. ولی L تابعك صفر نیست؛ بنابراین، چنین gیی وجود ندارد.

این مثال را می‌توان تا اندازه‌ای به حالتی که درآن L ترکیبی خطی از تعیین مقدارهای نقطه‌ای باشد تعمیم داد. فرض کنیم اعداد مختلط ثابتی چون $z_1,\cdots,z_n$ و اسکالرهایی چون $c_1,\cdots,c_n$ انتخاب شده باشند و

$$L(f)=c_1f(z_1)+\cdots+c_nf(z_n)$$

را درنظر بگیریم. دراین صورت L تابعکی خطی روی V است، اما هیچ g با خاصیت $L(f)=(f|g)$ وجود ندارد مگرآنکه $c_1=c_2=\cdots=c_n=0$. حال عیناً استدلال بالا را با $h=(x-z_1)\cdots(x-z_n)$ تکرار می‌کنیم.

اکنون به مفهوم الحاقی یك عملگر خطی بازمی‌گردیم.

قضیهٔ ۷. به ازای هر عملگر خطی T روی یك فضای ضرب داخلی بعدمتناهی V ، عملگر خطی یکتایی چون T^* روی V وجود دارد که به ازای هر α وهر β از V ،

$$(T\alpha|\beta)=(\alpha|T^*\beta). \qquad (۱۴-۸)$$

اثبات. گیریم β برداری دلخواه از V باشد. دراین صورت $\alpha\to(T\alpha|\beta)$ تابعکی خطی روی V است. بنابرقضیهٔ ۶، برداریکتایی چون β' در V وجود دارد که به ازای‌هر α در V ، $(T\alpha|\beta)=(\alpha|\beta')$. فرض‌کنیم T^* نگاشت $\beta\to\beta'$ را نشان‌دهد:

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\beta' = T^*\beta.$$

لذا (۸-۱۴) برقرار است، اما باید نشان دهیم که T^* عملگری خطی است. گیریم β و γ در V و c یك اسکالر باشد. دراین صورت به ازای هر α،

$$\begin{aligned}(\alpha|T^*(c\beta+\gamma)) &= (T\alpha|c\beta+\gamma)\\ &= (T\alpha|c\beta)+(T\alpha|\gamma)\\ &= \bar{c}(T\alpha|\beta)+(T\alpha|\gamma)\\ &= \bar{c}(\alpha|T^*\beta)+(\alpha|T^*\gamma)\\ &= (\alpha|cT^*\beta)+(\alpha|T^*\gamma)\\ &= (\alpha|cT^*\beta+T^*\gamma).\end{aligned}$$

پس، $T^*(c\beta+\gamma)=cT^*\beta+T^*\gamma$ و T^* خطی است.

یکتایی T^* واضح است. به ازای هر β در V، بردار $T^*\beta$ به عنوان بردار β' با این شرط که به ازای هر α، $(T\alpha|\beta)=(\alpha|\beta')$ به طور یکتا تعیین می‌شود. □

قضیهٔ ۸. فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه (مرتب) برای V باشد. T را عملگری خطی روی V و A را ماتریس T درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ می‌گیریم، آنگاه $A_{kj}=(T\alpha_j|\alpha_k)$.

اثبات. چون $\mathcal{B}$ یك پایهٔ متعامد یکه است، داریم

$$\alpha=\sum_{k=1}^{n}(\alpha|\alpha_k)\alpha_k.$$

ماتریس A با

$$T\alpha_j=\sum_{k=1}^{n}A_{kj}\alpha_k$$

تعریف می‌شود، وچون

$$T\alpha_j=\sum_{k=1}^{n}(T\alpha_j|\alpha_k)\alpha_k$$

داریم

$$A_{kj}=(T\alpha_j|\alpha_k). \quad \square$$

نتیجه. گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد. در هر پایهٔ متعامد یکه برای V، ماتریس T^* عبارت است از ترانهادهٔ مزدوج ماتریس T.

اثبات. $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ را پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V می‌گیریم و فرض می‌کنیم $A=[T]_{\mathcal{B}}$، $B=[T^*]_{\mathcal{B}}$.

بنا بر قضیهٔ ۸

$$A_{kj}=(T\alpha_j|\alpha_k)$$
$$B_{kj}=(T^*\alpha_j|\alpha_k).$$

در این صورت طبق تعریف T^* داریم

$$\begin{aligned} B_{kj}&=(T^*\alpha_j|\alpha_k)\\ &=\overline{(\alpha_k|T^*\alpha_j)}\\ &=\overline{(T\alpha_k|\alpha_j)}\\ &=\overline{A_{jk}}. \square \end{aligned}$$

مثال ۱۷. فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و E تصویر متعامد V روی یك زیرفضای W باشد. دراین صورت به ازای هردو بردار α و β در V،

$$\begin{aligned} (E\alpha|\beta)&=(E\alpha|E\beta+(1-E)\beta)\\ &=(E\alpha|E\beta)\\ &=(E\alpha+(1-E)\alpha|E\beta)\\ &=(\alpha|E\beta). \end{aligned}$$

بنا بر یکتایی عملگر E^* نتیجه می‌شود که $E^*=E$. حال تصویر E توصیف شده درمثال ۱۴ را درنظر می‌گیریم. دراین صورت

$$A=\frac{1}{154}\begin{bmatrix} 9 & 36 & -3\\ 36 & 144 & -12\\ -3 & -12 & 1 \end{bmatrix}$$

عبارت است از ماتریس E در پایهٔ متعامد یکه استانده. چون $E=E^*$، A ماتریس E^* نیزهست، وچون $A=A^*$، این مطلب ناقض نتیجهٔ فوق نیست. ازطرف دیگر، فرض کنیم

$$\alpha_1=(154, 0, 0)$$
$$\alpha_2=(145, -36, 3)$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha_3=(-36,\ 10,\ 12).$$

دراین‌صورت $\{\alpha_1,\ \alpha_2,\ \alpha_3\}$ یك پایه است و

$$E\alpha_1=(9,\ 36,\ -3)$$

$$E\alpha_2=(0,\ 0,\ 0)$$

$$E\alpha_3=(0,\ 0,\ 0).$$

چون $(9,\ 36,\ -3)=-(154,\ 0,\ 0)-(145,\ -36,\ 3)$ ، B ، ماتریس E درپایهٔ $\{\alpha_1,\ \alpha_2,\ \alpha_3\}$ ، با تساوی

$$B=\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

تعریف می‌شود. دراین حالت ، $B\neq B^*$ و B^* ماتریس $E^*=E$ درپایهٔ $\{\alpha_1,\ \alpha_2,\ \alpha_3\}$ نیست. با به‌کاربستن نتیجهٔ فوق درمی‌یابیم که $\{\alpha_1,\ \alpha_2,\ \alpha_3\}$ یك پایهٔ متعامد یکه نیست. البته، به‌هرحال این مطلب آشکار هست.

تعریف. گیریم T عملگری خطی روی یك فضای ضرب داخلی V باشد. در این صورت‌گوییم T **دارای یك الحاقی روی** V است، هرگاه عملگری خطی چون T^* روی V موجود باشدکه به‌ازای هر α و β در V ، $(T\alpha|\beta)=(\alpha|T^*\beta)$.

بنا برقضیهٔ ۷، هرعملگر خطی روی یك فضای ضرب‌داخلی با بعد متناهی V دارای یك الحاقی روی V است. درحالت با بعد نامتناهی، این مطلب همیشه درست نیست. ولی درهرصورت، حداکثر یك چنین عملگر T^* وجود دارد؛ وقتی که این عملگر وجود داشته باشد، آن‌را **الحاقی** T می‌نامیم.

درحالت بعد متناهی، تذکر دومطلب لازم است.

۱. الحاقی T نه‌تنها به T ، بلکه به‌ضرب داخلی نیز وابسته است.

۲. همان‌طورکه درمثال ۱۷ نشان داده شد، درپایهٔ مرتب دلخواهی چون $\mathcal{B}$ ، رابطهٔ بین $[T]_{\mathcal{B}}$ و $[T^*]_{\mathcal{B}}$ پیچیده‌تراز آن است که درنتیجهٔ فوق ارائه شد.

مثال ۱۸. V را $C^{n\times 1}$ ، فضای ماتریسهای $n\times 1$ مختلط ، با ضرب داخلی $(X|Y)=Y^*X$ می‌گیریم. اگر A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌های مختلط باشد، الحاقی عملگر خطی $X\to AX$ عبارت است از عملگر $X\to A^*X$ زیرا ،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(AX|Y)=Y^*AX=(A^*Y)^*X=(X|A^*Y)\ .$$

خواننده باید خود را متقاعدکندکه این مثال در واقع حالت خاصی ازنتیجهٔ اخیر است.

مثال ۱۹. این مثال مشابه مثال ۱۸ است. V را $C^{n\times n}$ با ضرب داخلی $(A|B)=\mathrm{tr}\,(B^*A)$ می‌گیریم. فرض کنیم M ماتریس $n\times n$ ثابتی بر روی C باشد. الحاقی ضرب ازچپ در M ، برابر ضرب ازچپ در M^* است. بدیهی است که «ضرب از چپ در M» عملگر خطی L_M تعریف شده با $L_M(A)=MA$ است.

$$\begin{aligned}(L_M(A)|B)&=\mathrm{tr}\,(B^*(MA))\\&=\mathrm{tr}\,(MAB^*)\\&=\mathrm{tr}\,(AB^*M)\\&=\mathrm{tr}\,(A(M^*B)^*)\\&=(A|L_M{}^*(B)).\end{aligned}$$

پس $(L_M)^*=L_M{}^*$. درمحاسبهٔ بالا از خاصیت مشخص تابع رد: $\mathrm{tr}\,(AB)=\mathrm{tr}\,(BA)$ دوبار استفاده شده است.

مثال ۲۰. فرض کنیم V فضای چندجمله‌ایهای برروی هیأت اعداد مختلط با ضرب داخلی

$$(f|g)=\int_0^1 f(t)\overline{g(t)}\,dt$$

باشد. اگر f چندجمله‌ای $f=\sum a_kx^k$ باشد، فرض می‌کنیم $\bar f=\sum \bar a_kx^k$. درحقیقت، $\bar f$ آن‌چندجمله‌ای است که تابع چندجمله‌ای وابسته بدان مزدوج مختلط تابع چندجمله‌ای برای f است:

$$\bar f(t)=\overline{f(t)}\quad \text{و}\quad t\ \text{حقیقی}$$

عملگر«ضرب در f»، یعنی عملگرخطی M_f تعریف‌شده توسط $M_f(g)=fg$ را درنظر می‌گیریم. این عملگر دارای یك الحاقی، یعنی عملگر ضرب در $\bar f$ است. زیرا

$$\begin{aligned}(M_f(g)|h)&=(fg|h)\\&=\int_0^1 f(t)g(t)\overline{h(t)}\,dt\\&=\int_0^1 g(t)[\overline{\overline{f(t)}h(t)}]\,dt\end{aligned}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$= (g|\bar{f}h)$$
$$= (g|M_{\bar{f}}(h))$$

واز این‌رو، $(M_f)^* = M_{\bar{f}}$.

مثال ۲۱. درمثال ۲۰ دیدیم که برخی از عملگرهـای خطی روی فضاهای ضرب داخلی با بعد نامتناهی نیز دارای الحاقی هستند. به‌طوری‌که قبلاً توضیح دادیم، برخی نیز الحاقی ندارند. گیریم V فضای ضرب داخلی مثال ۲۰ و D عملگر مشتق‌گیری روی $C[x]$ باشد. انتگرال‌گیری جزء به‌جزء نشان می‌دهد که

$$(Df|g) = f(1)g(1) - f(0)g(0) - f(Dg)$$

g را ثابت می‌گیریم وتحقیق می‌کنیم که چه وقت یك چندجمله‌ای چون D^*g وجود دارد که به‌ازای هر f، $(Df|g) = (f|D^*g)$. اگرچنین D^*g یـی وجود داشته باشد، خواهیم داشت

$$(f|D^*g) = f(1)g(1) - f(0)g(0) - (f|Dg)$$

یا

$$(f|D^*g + Dg) = f(1)g(1) - f(0)g(0).$$

با g ثابت، $L(f) = f(1)g(1) - f(0)g(0)$ تابعکی خطی از نوع درنظر گرفته شده در مثال ۱۶ است و نمی‌تواند به‌صورت $L(f) = (f|h)$ باشد مگرآنکه $L = 0$. اگـر D^*g وجود داشته باشد، آنگاه به‌ازای $h = D^*g + Dg$، البته داریـم $L(f) = (f|h)$ و ازاین‌رو $g(0) = g(1) = 0$. وجود چندجمله‌ای مناسبی چون D^*g ایجاب می‌کند که $g(0) = g(1) = 0$. بعـکس، اگـر $g(0) = g(1) = 0$، چندجمله‌ای $D^*g = -Dg$، به‌ازای هر f، در $(Df|g) = (f|D^*g)$ صدق می‌کند. اگریك g انتخاب کنیم که به‌ازای آن $g(0) \neq 0$ یا $g(1) \neq 0$، نمی‌تـوانیم D^*g را به‌صورت مناسبی تعـریف کنیم و از این‌رو نتیجه می‌گیریم که D دارای الحاقی نیست.

امیدواریم که این مثالها درك خواننده را درمورد الحاقی عملگرهای خطی بیفزاید. می‌بینیم که عمل الحاقی، از T به T^* رسیدن، به‌نحوی شبیه به‌مزدوج‌گیری روی اعداد مختلط رفتار می‌کند. قضیهٔ زیراین شباهت را تقویت می‌کند.

قضیهٔ ۹. گیریم V یـك فضای ضرب داخلی با بعـد متناهی باشد. اگـر T و U عملگرهای خطی روی V باشند و c یك اسکالر باشد،

(۱) $(T+U)^* = T^* + U^*$؛

(۲) $(cT)^* = \bar{c}T^*$؛

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(۳) $(TU)^*=U^*T^*$؛

(۴) $(T^*)^*=T$.

اثبات. برای اثبات (۱)، α و β را بردارهایی دلخواه از V می‌گیریم. در این صورت

$$\begin{aligned}((T+U)\alpha|\beta)&=(T\alpha+U\alpha|\beta)\\&=(T\alpha|\beta)+(U\alpha|\beta)\\&=(\alpha|T^*\beta)+(\alpha|U^*\beta)\\&=(\alpha|T^*\beta+U^*\beta)\\&=(\alpha|(T^*+U^*)\beta).\end{aligned}$$

بنابریکتایی الحاقی، داریم $(T+U)^*=T^*+U^*$. اثبات (۲) را به‌خواننده واگذار می‌کنیم. (۳) و (۴) را از روابط

$$(TU\alpha|\beta)=(U\alpha|T^*\beta)=(\alpha|U^*T^*\beta)$$

$$(T^*\alpha|\beta)=\overline{(\beta|T^*\alpha)}=\overline{(T\beta|\alpha)}=(\alpha|T\beta)$$

به‌دست می‌آوریم. □

قضیهٔ ۹ غالباً به‌صورت زیر بیان می‌شود: نگاشت $T\to T^*$ پاد یکریختی خطی مزدوجی با دورهٔ تناوب ۲ است. شباهت این عمل با مزدوج گیری مختلط، که دربالا ذکر شد، مسلماً برپایهٔ این مشاهده استوار است که مزدوج گیری مختلط دارای خواص $\overline{(z_1+z_2)}=\bar{z}_1+\bar{z}_2$، $\overline{(z_1z_2)}=\bar{z}_1\bar{z}_2$، و $\bar{\bar{z}}=z$ است. باید مواظب باشیم که وارونی ترتیب دریك ضرب، که عمل الحاقی ایجاب می‌کند، رعایت شود: $(UT)^*=T^*U^*$. همچنان که به‌مطالعهٔ خود دربارهٔ عملگرهای خطی روی یك فضای ضرب داخلی ادامه می‌دهیم، گسترش این شباهت را نیزذکرمی‌کنیم. اکنون می‌توانیم مطلبی دراین زمینه‌بیان کنیم. یك عدد مختلط z حقیقی است اگروتنها اگر $z=\bar{z}$. ممکن است تصور شود که عملگرخطی T با شرط $T=T^*$ بوجهی شبیه به اعداد حقیقی عمل می‌کند. درواقع همین‌طور است. مثلاً، اگر T عملگری خطی روی یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعد متناهی باشد، آنگاه

$$T=U_1+iU_2 \qquad (۱۵\text{-}۸)$$

که درآن $U_1=U_1^*$ و $U_2=U_2^*$. پس، به یك معنی، T دارای یك «جزء حقیقی» و یك «جزء موهومی» است. عملگرهای U_1 و U_2، که در $U_1=U_1^*$، $U_2=U_2^*$، و (۱۵-۸) صدق می‌کنند، یکتا هستند، واز روابط

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$U_1 = \frac{1}{2}(T + T^*)$$

$$U_2 = \frac{1}{2i}(T - T^*)$$

به‌دست می‌آیند.

عملگری خطی مانند T که $T = T^*$، **خودالحاق** (یا **هرمیتی**) نامیده می‌شود. اگر $\mathcal{B}$ پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V باشد، آنگاه

$$[T^*]_{\mathcal{B}} = [T]^*_{\mathcal{B}}$$

ولذا T خودالحاق است اگروتنها اگرماتریس آن درهرپایهٔ متعامدیکه ماتریسی خودالحاق باشد. عملگرهای خودالحاق، نه‌تنها بدین‌دلیل ساده که نوعی اجزای حقیقی وموهومی برای عملگرخطی عمومی فراهم می‌آورند، بلکه به‌دلایل زیرنیز از اهمیت برخوردارند: (۱) عملگرهای خودالحاق دارای خواص ویژهٔ بسیاری هستند. مثلاً، برای یك چنین عملگری، پایهٔ متعامدیکه‌ای ازبردارهای سرشت‌نماوجود دارد. (۲) بسیاری ازعملگرهایی که درعمل پیش می‌آیند خودالحاق هستند. خواص ویژهٔ عملگرهای خودالحاق را بعداً مورد رسیدگی قرارخواهیم داد.

تمرین

۱. V را فضای C^2 با ضرب داخلی استانده بگیرید و فرض‌کنید T عملگرخطی تعریف‌شده توسط $T\epsilon_1 = (1, -2)$ و $T\epsilon_2 = (i, -1)$ باشد. اگر $\alpha = (x_1, x_2)$ آنگاه $T^*\alpha$ را بیابید.

۲. فرض‌کنید T عملگری‌خطی روی C^2 باشدکه با $T\epsilon_1 = (1+i, 2)$ و $T\epsilon_2 = (i, i)$ تعریف می‌شود. با استفاده ازضرب داخلی استانده، ماتریس T^* درپایهٔ مرتب استانده را بیابید. آیا T با T^* جابجا می‌شود؟

۳. فرض‌کنید V فضای C^3 با ضرب داخلی استانده باشد. فرض‌کنید T عملگری خطی روی V باشدکه ماتریس آن درپایهٔ مرتب استانده با

$$A_{jk} = i^{j+k}, \qquad (i^2 = -1)$$

تعریف می‌شود. پایه‌ای برای فضای پوچ T^* بیابید.

۴. فرض‌کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد. نشان دهیدکه برد T^* مکمل متعامد فضای پوچ T است.

۵. فرض‌کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر T معکوس‌پذیر باشد. نشان‌دهید که T^* نیز معکوس‌پذیر است و $(T^*)^{-1} = (T^{-1})^*$.

۶. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی و β و γ بردارهای ثابتی از V باشند. نشان دهید که $T\alpha = (\alpha \mid \beta)\gamma$ عملگری خطی روی V تعریف می‌کند. همچنین نشان‌دهید T دارای یك الحاقی است، و T^* را هم به‌طور صریح توصیف کنید.
اکنون فرض کنید V فضای C^n باضرب داخلی استانده باشد و $\beta = (y_1, \cdots, y_n)$ و $\gamma = (x_1, \cdots, x_n)$، درایهٔ j, k ماتریس T درپایهٔ مرتب استانده چیست؟ رتبهٔ این ماتریس چند است؟

۷. نشان دهید حاصلضرب دوعملگر خودالحاق، عملگری است خودالحاق اگروتنها اگر دوعملگر با یکدیگرجابجا شوند.

۸. فرض کنید V فضای برداری چندجمله‌ایهای برروی R با درجه حداکثر ۳ و باضرب داخلی

$$(f \mid g) = \int_0^1 f(t)g(t)\, dt$$

باشد. اگر t عددی حقیقی باشد، چندجمله‌ای g_t در V راکه برای آن به‌ازای هر f در V، $(f \mid g_t) = f(t)$ بیابید.

۹. V را فضای ضرب داخلی تمرین ۸ و D را عملگر مشتق‌گیری روی V بگیرید. D^* را بیابید.

۱۰. فرض کنید V فضای ماتریسهای $n \times n$ برروی اعداد مختلط با ضرب داخلی $(A, B) = \mathrm{tr}(AB^*)$ باشد. فرض کنید P ماتریس معکوس‌پذیر ثابتی از V و T_P عملگری خطی روی V تعریف شده توسط $T_P(A) = P^{-1}AP$ باشد. الحاقی T_P را بیابید.

۱۱. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و E عملگرخطی خودتوانی روی V باشد، بدین‌معنی که $E^2 = E$. ثابت کنید E خودالحاق است اگروتنها اگر $EE^* = E^*E$.

۱۲. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد. ثابت کنید که T خودالحاق است اگروتنها اگربه‌ازای هر α در V $(T\alpha \mid \alpha)$ حقیقی باشد.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۴.۸. عملگرهای یکانی

دراین بخش، مفهوم یکریختی بین دوفضای ضرب داخلی را مورد توجه قرارمی‌دهیم. اگر V و W فضاهایی برداری باشند، یك یکریختی از V بروی W تبدیل‌خطی یك به‌یکی از V بروی W، یعنی، تناظری یك به یك بین عناصر V و عناصر W است که عملهای فضای برداری را هم حفظ می‌کند. اما یك‌فضای ضرب داخلی متشکل است ازیك فضای‌برداری ویك ضرب داخلی مشخص روی آن فضا. پس وقتی که V و W فضاهای ضرب داخلی باشند، به‌چنان یکریختی از V بروی W نیاز خواهیم داشت‌که نه‌تنها عملهای خطی بلکه ضربهای داخلی را نیزحفظ کند. یك یکریختی ازیك فضای ضرب داخلی بروی خودش یك «عملگریکانی» روی آن فضا نامیده می‌شود. ما مثالهای گوناگونی ازعملگرهای‌یکانی را مورد رسیدگی قرارخواهیم داد وخواص بنیادی آنها را محقق خواهیم ساخت.

تعریف. گیریم V و W دو فضای ضرب داخلی برروی یك هیأت و T تبدیلی خطی از V در W باشد. **گوییم T ضربهای داخلی را حفظ می‌کند** هرگاه به‌ازای هر α و هر β در V، $(T\alpha|T\beta)=(\alpha|\beta)$. **یك یکریختی** از V بروی W عبارت است از یك یکریختی فضای برداری مانند T از V بروی W که ضربهای داخلی را نیز حفظ کند.

اگر T ضربهای داخلی را حفظ کند، آنگاه $\|T\alpha\|=\|\alpha\|$ ولذا T لزوماً نامنفرد است. پس یك یکریختی از V بروی W را همچنین می‌توان به‌عنوان تبدیلی خطی از V بروی W که ضربهای داخلی را نیزحفظ می‌کند، تعریف‌کرد. اگر T یك یکریختی از V بروی W باشد، آنگاه T^{-1} یك یکریختی از W بروی V است؛ ازاین‌رو، وقتی که چنین Tیی موجود باشد، به‌طور ساده خواهیم گفت که V و W **یکریخت** هستند. بدیهی است که یکریختی فضاهای ضرب داخلی، یك رابطهٔ هم‌ارزی است.

قضیهٔ ۱۰. گیریم V و W دوفضای ضرب داخلی با بعدمتناهی و با ابعاد برابربرروی یك هیأت باشند. اگر T تبدیلی خطی از V در W باشد، احکام ذیل هم‌ارزند.

(۱) T ضربهای داخلی را حفظ می‌کند.

(۲) T یك یکریختی (فضای ضرب داخلی) است.

(۳) T هرپایهٔ متعامد یکه از V را بروی یك پایهٔ متعامد یکه از W انتقال می‌دهد.

(۴) T پایهٔ متعامد یکه‌ای از W را بروی یك پایهٔ متعامد یکه از W انتقال‌می‌دهد.

اثبات. (۲) $\longrightarrow$ (۱). اگر T ضربهای داخلی را حفظ‌کند، آنگاه به‌ازای هر α در V، $\|T\alpha\|=\|\alpha\|$. پس، T نامنفرد است، وچون بعد $(W)=$ بعد (V)، می‌دانیم که T یك یکریختی فضای برداری است.

(۳) $\longrightarrow$ (۲). فرض کنیم T یك یکریختی باشد. $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ را یك پایهٔ متعامد یکه برای V می‌گیریم. چون T یك یکریختی فضای برداری است و بعد $(V)=$ بعد (W)، نتیجه می‌شودکه $\{T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n\}$ پایه‌ای برای W است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چون T ضربهای داخلی را نیزحفظ می کند، $(T\alpha_j \mid T\alpha_k)=(\alpha_j \mid \alpha_k)=\delta_{jk}$.

(۴) $\rightarrow$ (۳). این مرحله نیازی به‌توضیح ندارد.

(۱) $\rightarrow$ (۴). فرض‌کنیم $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ چنان پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V باشد که $\{T\alpha_1, \cdots, T\alpha_n\}$ نیزیك پایهٔ متعامد یکه برای W باشد. آنگاه

$$(T\alpha_j \mid T\alpha_k)=(\alpha_j \mid \alpha_k)=\delta_{jk}.$$

به‌ازای هر $\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n$ و $\beta=y_1\alpha_1+\cdots+y_n\alpha_n$ در V، داریم

$$(\alpha \mid \beta)=\sum_{j=1}^{n} x_j\bar{y}_j$$

$$\begin{aligned}(T\alpha \mid T\beta)&=(\sum_j x_jT\alpha_j \mid \sum_k y_kT\alpha_k)\\&=\sum_j\sum_k x_j\bar{y}_k(T\alpha_j \mid T\alpha_k)\\&=\sum_{j=1}^{n} x_j\bar{y}_j\end{aligned}$$

ولذا T حاصلضربهای داخلی را حفظ می کند. □

نتیجه. گیریم V و W دو فضای ضرب داخلی با بعد متناهی برروی یك هیأت باشند. در این صورت V و W یکریخت‌اند اگروتنها اگر دارای ابعاد برابر باشند.

اثبات. اگر $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه برای V و $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه برای W باشد، فرض می‌کنیم T تبدیلی خطی از V در W باشدکه با $T\alpha_j=\beta_j$ تعریف می‌شود. دراین صورت T یك یکریختی از V بروی W است. □

مثال ۲۲. اگر V یك‌فضای‌ضرب‌داخلی nبعدی باشد،آنگاه‌هرپایهٔ متعامد یکهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ یك یکریختی از V بروی F^n با ضرب داخلی استانده، تعیین می‌کند. این یکریختی چیزی نیست جزتبدیل خطی

$$T(x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n)=(x_1, \cdots, x_n).$$

یکریختی ظاهراً متفاوتی از V بروی فضای $F^{n\times 1}$ با $(X \mid Y)=Y^*X$ به عنوان ضرب داخلی هم وجود داردکه با $\mathcal{B}$ تعیین می‌شود. این یکریختی عبارت است از

$$\alpha \rightarrow [\alpha]_{\mathcal{B}}$$

یعنی تبدیلی که α را به‌ماتریس مختصات آن درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ می‌فرستد. به‌ازای هرپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$، این یك یکریختی فضای برداری است؛ اما، این یکریختی، یك یکریختی از دو فضای ضرب داخلی است اگروتنها اگر $\mathcal{B}$ متعامد یکه باشد.

مثال ۲۳. دراینجا به‌یکریختی پرمایه‌تری می‌پردازیم. گیریم W فضای همهٔ

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ماتریسهایی ۳ × ۳ چون A برروی R که متقارن کج هستند، یعنی $A^t = -A$ باشد. W را به ضرب داخلی $(A|B) = \frac{1}{2}\operatorname{tr}(AB^t)$ مجهز می‌کنیم؛ $\frac{1}{2}$ صرفاً به‌منظور راحتی گذاشته شده است. V را فضای R^3 با ضرب داخلی استانده می‌گیریم. فرض کنیم T تبدیلی خطی از V در W تعریف شده توسط

$$T(x_1, x_2, x_3) = \begin{bmatrix} 0 & -x_3 & x_2 \\ x_3 & 0 & -x_1 \\ -x_2 & x_1 & 0 \end{bmatrix}$$

باشد. دراین صورت T فضای V را بروی W می‌نگارد و با قراردادن

$$A = \begin{bmatrix} 0 & -x_3 & x_2 \\ x_3 & 0 & -x_1 \\ -x_2 & x_1 & 0 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 & -y_3 & y_2 \\ y_3 & 0 & -y_1 \\ -y_2 & y_1 & 0 \end{bmatrix}$$

داریم

$$\begin{aligned} \operatorname{tr}(AB^t) &= x_3y_3 + x_2y_2 + x_3y_3 + x_1y_1 + x_2y_2 + x_1y_1 \\ &= 2(x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3). \end{aligned}$$

پس، $(\alpha|\beta) = (T\alpha|T\beta)$ و T یك یکریختی فضای برداری است. توجه کنید که T پایهٔ استانده $\{\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3\}$ را بروی پایهٔ متعامد یکه متشکل از سه ماتریس

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

انتقال می‌دهد.

مثال ۲۴. تشریح یك یکریختی همیشه برحسب پایه‌های متعامد یکه نیست که راحت است. مثلاً، $G = P^*P$ را که در آن P ماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیری با درایه‌های مختلط است در نظر می‌گیریم. فرض کنیم V فضای ماتریسهای $n \times 1$ مختلط با ضرب داخلی $[X|Y] = Y^*GX$ باشد. W را همان فضای برداری ولی با ضرب داخلی استانده $(X|Y) = Y^*X$ می‌گیریم. می‌دانیم که V و W دوفضای ضرب داخلی یکریخت هستند. به‌نظر می‌رسد که مناسبترین راه برای تشریح یك یکریختی بین V و W طریق زیر باشد:

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

گیریم T تبدیلی خطی از V در W تعریف شده با $T(X)=PX$ باشد. دراین‌صورت

$$\begin{aligned}(TX\,|\,TY)&=(PX\,|\,PY)\\&=(PY)^*(PX)\\&=Y^*P^*PX\\&=Y^*GX\\&=[X\,|\,Y].\end{aligned}$$

از این رو، T یك یکریختی است.

مثال ۲۵. گیریم V فضای همهٔ توابع حقیقی پیوسته روی فاصلهٔ یکـهٔ $0\leqslant t\leqslant 1$ با ضرب داخلی

$$[f\,|\,g]=\int_0^1 f(t)g(t)t^2dt$$

باشد. W را همان فضای برداری ولی با ضرب داخلی

$$(f\,|\,g)=\int_0^1 f(t)g(t)\,dt$$

می‌گیریم. فرض‌کنیم T تبدیلی خطی از V در W باشدکه با

$$(Tf)(t)=tf(t)$$

داده می‌شود. دراین صورت $(Tf\,|\,Tg)=[f\,|\,g]$، و لذا T ضربهای داخلـی را حفظ می‌کند؛ ولی T یك یکریختی از V بروی W نیست، چراکه برد T برابر تمام W نیست. بدیهی است، این امر به این دلیل رخ می‌دهدکه بعد فضای برداری زمینه متناهی نیست.

قضیه ۱۱. گیریم V و W دوفضای ضرب داخلی برروی یك هیات و T تبدیلی‌خطی از V در W باشد. دراین صورت T ضربهای داخلی را حفظ می‌کند اگر وتنها اگر به‌ازای هر α در V، $\|T\alpha\|=\|\alpha\|$.

اثبات. اگر T ضربهای داخلی را حفظ‌کند، «نرمها را نیز حفظ می‌کند». فـرض کنیم به ازای هر α در V، $\|T\alpha\|=\|\alpha\|$. در این صورت $\|T\alpha\|^2=\|\alpha\|^2$. حال با استفاده از اتحاد قطبی مناسبی چون (۸ـ۳) یا (۸ـ۴) و این واقعیت‌که T خطی‌است، به‌آسانی دیده می‌شودکه به ازای هر α وهر β در V، $(\alpha|\beta)=(T\alpha|T\beta)$. □

تعریف. یك **عملگر یکانی** روی یك فضای ضرب‌داخلی، عبارت‌است از یك‌یکریختی ازآن فضا بروی خودش.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

حاصل‌ضرب دو عملگر یکانی عملگری است یکانی زیرا، اگر U_1 و U_2 یکانی باشند، آنگاه U_2U_1 معکوس‌پذیر است و به‌ازای هر α، $\|U_2U_1\alpha\| = \|U_1\alpha\| = \|\alpha\|$. همچنین، معکوس یك عملگر یکانی عملگری است یکانی؛ زیرا $\|U\alpha\| = \|\alpha\|$ حاکی است که $\|U^{-1}\beta\| = \|\beta\|$؛ در اینجا $\beta = U\alpha$. چون عملگر همانی به‌وضوح یکانی است، می‌بینیم که مجموعهٔ همهٔ عملگرهای یکانی روی یك فضای ضرب داخلی تحت عمل ترکیب یك گروه است.

اگر V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و U عملگری خطی روی V باشد، قضیهٔ ۱۰ حاکی است که U یکانی است اگر و تنها اگر به ازای هر α و β در V، $(U\alpha|U\beta) = (\alpha|\beta)$؛ یا، اگر و تنها اگر به‌ازای یك (هر) پایهٔ متعامد یکه $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$، این درست باشد که $\{U\alpha_1, \ldots, U\alpha_n\}$ هم یك پایهٔ متعامد یکه است.

قضیه ۱۲. گیریم U عملگری خطی روی یك فضای ضرب داخلی V باشد. آنگاه U یکانی است اگر و تنها اگر U^*، الحاقی U، وجود داشته باشد و $UU^* = U^*U = I$.

اثبات. فرض کنیم U یکانی باشد. در این صورت U معکوس‌پذیر است و به ازای هر α و هر β

$$(U\alpha|\beta) = (U\alpha|UU^{-1}\beta) = (\alpha|U^{-1}\beta).$$

از این رو U^{-1} الحاقی U است.

بعکس، فرض کنیم U^* وجود داشته باشد و $UU^* = U^*U = I$. آنگاه U معکوس‌پذیر است و $U^{-1} = U^*$. لذا، کافی است نشان دهیم که U ضربهای داخلی را حفظ می‌کند به ازای همهٔ α ها و همهٔ β ها داریم

$$\begin{aligned}(U\alpha|U\beta) &= (\alpha|U^*U\beta)\\ &= (\alpha|I\beta)\\ &= (\alpha|\beta)\ \cdot \square\end{aligned}$$

مثال ۲۶. $C^{n\times 1}$ را با ضرب داخلی $(X|Y) = Y^*X$ در نظر می‌گیریم. فرض کنیم A ماتریسی $n\times n$ بر روی C و U عملگر خطی تعریف شده توسط $U(X) = AX$ باشد. آنگاه به ازای هر X و هر Y

$$(UX|UY) = (AX|AY) = Y^*A^*AX.$$

از این رو، U یکانی است اگر و تنها اگر $A^*A = I$.

تعریف. ماتریس $n\times n$ مختلط A **یکانی** نامیده می‌شود، هرگاه $A^*A = I$.

قضیهٔ ۱۳. فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و U عملگری خطی روی V باشد. در این صورت U یکانی است اگر و تنها اگر ماتریس U در یك (یا هر) پایهٔ

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

متعامد یکه مرتب ماتریسی یکانی باشد.

اثبات. دراین مرحله ازکار، این چندان قضیه‌ای نیست، ولی ما عمدتاً آن را برای تأکید بیان می‌کنیم. اگر $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایهٔ متعامدیکهٔ مرتبی برای V و A ماتریس U نسبت به $\mathcal{B}$ باشد، آنگاه $A^*A=I$ اگر وتنها اگر $U^*U=I$. اکنون نتیجهٔ ازقضیهٔ ۱۲ حاصل می‌شود. □

گیریم A ماتریسی $n\times n$ باشد.این عبارت که A یکانی است، به‌طور ساده بدین‌معنی است که

$$(A^*A)_{jk}=\delta_{jk}$$

یا

$$\sum_{r=1}^{n}\overline{A_{rj}}A_{rk}=\delta_{jk}\,.$$

به‌بیان دیگر، معنی آن این است که ستونهای A مجموعهٔ متعامدیکه‌ای ازماتریسهای‌ستونی، نسبت به ضرب داخلی استانده $(X\,|\,Y)=Y^*X$، تشکیل می دهند. چون $A^*A=I$ اگر وتنهااگر $AA^*=I$، می‌بینیم که A دقیقاً وقتی یکانی است که سطرهای A متضمن‌مجموعهٔ متعامد یکه‌ای‌ازn تاییهای‌واقع در C^n (باضرب داخلی‌استانده) باشند. لذا، با به‌کارگیری ضربهای داخلی استانده، A یکانی است اگر وتنها اگر سطرها وستونهای A مجموعه‌های متعامد یکه باشند. دراینجا مثالی ازقدرت این قضیه‌حاکی ازاینکه هرمعکوس یك‌طرفه‌یك ماتریس یك معکوس دوطرفه آن‌هم‌هست، به چشم می‌خورد. همان‌طورکه دربالا هم‌انجام دادیم، با به کاربستن این قضیه مثلا روی‌ماتریسهای حقیقی، نتیجهٔ زیرعاید می‌شود. فرض کنیم یك‌آرایهٔ مربعی از اعداد حقیقی داشته باشیم به‌طوری‌که مجموع توانهای دوم درایه‌های هر سطر برابر ۱، وسطرهای متمایز متعامد باشند. آنگاه مجموع توانهای‌دوم درایه‌های هرستون برابر ۱ است وستونهای متمایز هم متعامد هستند. اگربدون استفاده‌از هرگونه معلوماتی دربارهٔ ماتریسها، اثبات این مطلب را برای یك‌آرایهٔ ۳×۳ بنویسید، مسلماً تحت تأثیر قرار خواهیدگرفت.

تعریف. یك ماتریس $n\times n$ حقیقی یا مختلط A، **متعامد** نامیده می‌شود، هرگاه $A^tA=I$.

هر ماتریس متعامد حقیقی، یکانی هم هست؛ وهرماتریس یکانی متعامد است اگر و تنها اگر همهٔ درایه‌هایش حقیقی باشند.

مثال ۲۷. حال چند مثال ازماتریسهای یکانی ومتعامد عرضه می‌کنیم.

(الف) ماتریس $[c]$، ۱×۱ متعامد است اگر وتنها اگر $c=\pm 1$ ویکانی است اگر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

وتنها اگر $c\bar{c}=1$ ، شرط دوم (به‌طور بدیهی) بدین معنی است که $|c|=1$ یا $c=e^{i\theta}$ که در آن θ حقیقی است.

(ب) فرض کنیم

$$A=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}.$$

آنگاه A متعامد است اگر وتنها اگر

$$A^t=A^{-1}=\frac{1}{ad-bc}\begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}.$$

بسادگی دیده می‌شود که دترمینان هرماتریس متعامد برابر ± 1 است. پس A متعامداست اگر وتنها اگر

$$A=\begin{bmatrix} a & b \\ -b & a \end{bmatrix}$$

یا

$$A=\begin{bmatrix} a & b \\ b & -a \end{bmatrix}$$

که در آن $a^2+b^2=1$. این دوحالت به وسیلهٔ مقدار $\det A$ مشخص می‌شوند.

(پ) روابط معروف بین توابع مثلثاتی نشان می‌دهند که ماتریس

$$A_\theta=\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}$$

متعامد است. اگر θ عددی حقیقی باشد، آنگاه A_θ عبارت است ازماتریس عملگرخطی U_θ ، دوران به اندازهٔ زاویهٔ θ ، درپایهٔ مرتب استانده R^2 . این بیان که A_θ یك‌ماتریس متعامد حقیقی (و ازاین رو یکانی) است، جز اینکه U_θ عملگری یکانی است معنایی ندارد واین هم بدین معنی است که ضربهای نقطه‌ای حفظ می‌شوند.

(ت) فرض کنیم

$$A=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}.$$

آنگاه A یکانی است اگر وتنها اگر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} \bar{a} & \bar{c} \\ \bar{b} & \bar{d} \end{bmatrix} = \frac{1}{ad-bc}\begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}.$$

قدرمطلق دترمینان هر ماتریس یکانی برابر ۱ است و از این روعددی مختلط بـه صورت $e^{i\theta}$ ، به ازای عدد حقیقی θ ، است. پس ، A یکانی است اگر وتنها اگر

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ -e^{i\theta}\bar{b} & e^{i\theta}\bar{a} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\theta} \end{bmatrix}\begin{bmatrix} a & b \\ -\bar{b} & \bar{a} \end{bmatrix}$$

که‌در آن θ عددی‌حقیقی است و a و b اعدادی مختلط باشرط $|a|^2+|b|^2=1$ هستند.

همان طور که قبلا هم ذکرشد، عملگرهایی یکانی روی یك فضای ضرب داخلی یك گروه تشکیل می‌دهند. ازاین مطلب وقضیهٔ ۱۳ نتیجه می شود که مجموعهٔ $U(n)$ متشکل از همهٔ‌ماتریسهای یکانی $n\times n$ نیزیك گروه است. پس،معکوس‌یك ماتریس‌یکانی‌وحاصل‌ضرب دوماتریس یکانی ماتریسی است یکانی. البته این مطلب به‌طور مستقیم هم به‌آسانی دیـده می‌شود. ماتریس $n\times n$ای مـانند A بـا درایه‌های مختلط یکانـی است اگر و تنها اگـر $A^{-1}=A^*$. بنابراین، اگر A یکانی باشد، داریم $(A^{-1})^{-1}=A=(A^*)^{-1}=(A^{-1})^*$. اگر A و B دوماتریس یکانی $n\times n$ باشند، آنگاه

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

فرایندگرام ـ اشمیت در C^n نتیجه‌ای جالب برای ماتریسها داردکه متضمن گروه $U(n)$ است.

قضیهٔ ۱۴. به‌ازای هر ماتریس $n\times n$ مختلط معکوس‌پذیر B ماتریس پایین مثلثی یکتایی چون M ، با درایه‌های مثبت روی قطر اصلی، وجود داردکه MB یکانی است.

اثبات. سطرهای β_1 ، ... ، β_n از B یك پایه برای C^n تشکیل می‌دهند. گیریم α_1 ، ... ، α_n بـردارهای حاصل‌از β_1 ، ... ، β_n با فـرایند گرام ـ اشمیت باشند. دراین‌صورت، به‌ازای $1\leqslant k\leqslant n$ ، $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_k\}$ پایهٔ متعامدی‌برای زیرفضای‌پدید‌آمده توسط $\{\beta_1, \ldots, \beta_k\}$ است و

$$\alpha_k=\beta_k-\sum_{j<k}\frac{(\beta_k|\alpha_j)}{\|\alpha_j\|^2}\alpha_j .$$

ازاین‌رو، به‌ازای هر k اسکالرهای یکتا چون C_{kj} وجود دارند که

$$\alpha_k=\beta_k-\sum_{j<k}C_{kj}\beta_j .$$

گیریم U ماتریسی یکانی با سطرهای

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\frac{\alpha_1}{\|\alpha_1\|}, \ldots, \frac{\alpha_n}{\|\alpha_n\|}$$

و M ماتریس تعریف شده توسط

$$M_{kj}=\begin{cases} -\dfrac{1}{\|\alpha_k\|}C_{kj} & \text{هرگاه } j<k \text{ ،} \\ \dfrac{1}{\|\alpha_k\|} & \text{هرگاه } j=k \text{ ،} \\ 0 & \text{هرگاه } j>k \text{ ،} \end{cases}$$

باشد. دراین‌صورت M پایین مثلثی است، به‌این معنی که درایه‌های بالای قطر اصلی آن ۰ هستند. درایه‌های M_{kk} از M که روی قطر اصلی قرار دارند همه مثبت هستند و

$$\frac{\alpha_k}{\|\alpha_k\|}=\sum_{j=1}^{n}M_{kj}\beta_j, \qquad 1\leqslant k\leqslant n.$$

مسلماً این تساویها چیزی جز

$$U=MB$$

را بیان نمی‌کنند. برای اثبات یکتایی M ، فرض کنیم $T^+(n)$ مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای پایین مثلثی $n\times n$ مختلط با درایه‌های مثبت روی قطر اصلی را نشان دهد. فرض کنیم M_1 و M_2 عناصری از $T^+(n)$ باشند که به‌ازای $i=1,2$ ، M_iB در $U(n)$ قرار داشته باشد. دراین‌صورت چون $U(n)$ یك گروه است

$$(M_1B)(M_2B)^{-1}=M_1M_2^{-1}$$

نیز در $U(n)$ قرار می‌گیرد. ازطرف دیگر، هرچند کلاً آشکار نیست، $T^+(n)$ نیز تحت ضرب ماتریسی یك گروه است. راهی برای‌دیدن این مطلب، درنظر گرفتن خواص هندسی تبدیلهای خطی

$$X\to MX, \qquad (M \text{ در } T^+(n))$$

روی فضای ماتریسهای ستونی است. پس M_2^{-1} ، $M_1M_2^{-1}$ ، $(M_1M_2^{-1})^{-1}$ همه در $T^+(n)$ قرار دارند. اما چون $M_1M_2^{-1}$ در $U(n)$ است، $(M_1M_2^{-1})^{-1}=(M_1M_2^{-1})^*$. ترانهاده یا ترانهادهٔ مزدوج هرماتریس پایین مثلثی، یك‌ماتریس بالا مثلثی است. بنابراین، $M_1M_2^{-1}$ هم بالا مثلثی وهم‌پایین مثلثی است، یعنی قطری است. یك ماتریس قطری یکانی است اگر وتنها اگر قدرمطلق هریك‌از درایه‌های روی قطر اصلی‌آن مساوی ۱ باشد؛ اگر درایه‌های قطری همه مثبت باشند، باید برابر ۱ باشند. از این‌رو، $M_1M_2^{-1}=I$ و $M_1=M_2$. □

فرض کنیم $GL(n)$ مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $n\times n$ مختلط معکوس‌پذیر را نشان‌دهد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

آنگاه $GL(n)$ نیز تحت ضرب ماتریسی یك گروه است. این گروه را **گروه خطی عمومی** می‌نامیم. قضیهٔ ۱۴ با نتیجهٔ ذیل هم‌ارز است.

نتیجه. به‌ازای هر B در $GL(n)$ ماتریسهای یکتایی چون N و U وجود دارند که N در $T^+(n)$ و U در $U(n)$ است، و

$$B = N \cdot U .$$

اثبات. بنا برقضیه، ماتریس یکتایی چون M در $T^+(n)$ وجود دارد که MB در $U(n)$ است. فرض کنیم $MB = U$ و $N = M^{-1}$. دراین‌صورت، N در $T^+(n)$ است و $B = N \cdot U$. از طرف دیگر، اگر دوماتریس N و U داده شده باشند به‌طوری‌که N در $T^+(n)$ و U در $U(n)$ باشد و $B = N \cdot U$، آنگاه $N^{-1}B$ در $U(n)$ قراردارد و N^{-1} همان ماتریس یکتای M است که قضیه مشخص می‌کند؛ علاوه‌براین، U لزوماً همان $N^{-1}B$ است. □

مثال ۲۸. گیریم x_1 و x_2 اعدادی حقیقی باشند که $x_1^2 + x_2^2 = 1$ و $x_1 \neq 0$. فرض کنیم

$$B = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

با به‌کار بستن فرایند گرام ـ اشمیت برسطرهای B، بردارهای

$$\begin{aligned} \alpha_1 &= (x_1, x_2, 0) \\ \alpha_2 &= (0, 1, 0) - x_2(x_1, x_2, 0) \\ &= x_1(-x_2, x_1, 0) \\ \alpha_3 &= (0, 0, 1) \end{aligned}$$

حاصل می‌شوند. U را ماتریسی باسطرهای α_1، (α_2/x_1)، و α_3 می‌گیریم. دراین‌صورت U یکانی است و

$$U = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & 0 \\ -x_2 & x_1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\dfrac{x_2}{x_1} & \dfrac{1}{x_1} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

حال با ضرب در معکوس ماتریس

$$M=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\frac{x_2}{x_1} & \frac{1}{x_1} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

درمی‌یابیم که

$$\begin{bmatrix} x_1 & x_2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ x_2 & x_1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} x_1 & x_2 & 0 \\ -x_2 & x_1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

اکنون باختصار تغییرمختصات دریك‌فضای ضرب داخلی را بررسی می‌کنیم. فرض کنیم V یك‌فضای‌ضرب‌داخلی با بعدمتناهی و $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ و $\mathcal{B}'=\{\alpha'_1,\cdots,\alpha'_n\}$ دوپایهٔ متعامد یکهٔ مرتب برای V باشند. ماتریس $n\times n$ (لـزوماً معکوس‌پذیر) یکتایـی چون P وجود داردکه به ازای هر α در V

$$[\alpha]_{\mathcal{B}'}=P^{-1}[\alpha]_{\mathcal{B}}.$$

اگر V یکتا عملگر خطی روی V تعریف شده توسط $U\alpha_j=\alpha'_j$ باشد، آنگاه P عبارت است از ماتریس U درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$:

$$\alpha'_k=\sum_{j=1}^{n}P_{jk}\alpha_j.$$

چون $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ دوپایهٔ متعامدیکه هستند، U عملگری یکانی و P ماتریسی یکانی است. اگر T عملگر خطی دلخواهی روی V باشد، آنگاه

$$[T]_{\mathcal{B}'}=P^{-1}[T]_{\mathcal{B}}P=P^*[T]_{\mathcal{B}}P.$$

تعریف. گیریم A و B دوماتریس $n\times n$ مختلط باشند. گوییم B **هم‌ارز یکانی** با A است، هرگاه‌ماتریس یکانی $n\times n$ی‌مانند P وجودداشته باشد به‌طوری‌که $B=P^{-1}AP$. گوییم B **هم‌ارزمتعامد با** A است، هرگاه ماتریس متعامد $n\times n$ ی مانند P وجـود داشته باشد به طوری‌که $B=P^{-1}AP$.

با این تعریف آنچه راکه دربالا مشاهده‌کردیم می‌توانیم به شرح ذیل بیان‌کنیم:
اگر $\mathcal{B}$ و $\mathcal{B}'$ دوپایهٔ متعامد یکه مرتب برای V باشند، آنگاه به ازای هر عملگر خطی T

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

روی V ماتریس $[T]_{\mathcal{B}}$ هم‌ارز یکانی با ماتریس $[T]_{\mathcal{B}}$ است. درحالتی‌که V یك فضای ضرب داخلی حقیقی باشد، این ماتریسها ، با واسطهٔ یك ماتریس متعامد حقیقی، هم ارز متعامد هستند.

تمرین

۱. ماتریسی یکانی بیابیدکه متعامد نباشد، وماتریس متعامدی بیابیدکه یکانی نباشد.

۲. فرض‌کنید V فضای ماتریسهای $n\times n$ مختلط با ضرب داخلی $(A|B)=\mathrm{tr}(AB^*)$ باشد. به ازای هر M در V ، T_M را عملگری خطی بگیریدکه با $T_M(A)=MA$ تعریف می‌شود. نشان دهید که T_M یکانی است اگر و تنها اگر M ماتریسی یکانی باشد.

۳. فرض‌کنید V مجموعهٔ اعداد مختلط باشدکه به عنوان یك فضای برداری حقیقی درنظر گرفته شده است.

(الف) نشان دهید $(\alpha|\beta)=\mathrm{Re}(\alpha\bar{\beta})$ ضربی داخلی روی V تعریف می‌کند.

(ب) یك یکریختی (فضای ضرب داخلی) از V بروی R^2 با ضرب داخلی استانده عرضه‌کنید.

(پ) به ازای هر γ در V ، M_γ را عملگرخطی‌روی V تعریف شده با $M_\gamma\alpha=\gamma\alpha$ بگیرید ونشان دهید $(M_\gamma)^*=M_{\bar{\gamma}}$

(ت) به ازای‌کدام اعداد مختلط مانند γ ، ماتریس M_γ خودالحاق است؟

(ث) به ازای‌کدام γ ، ماتریس M_γ یکانی است؟

(ج) به ازای‌کدام γ ، ماتریس M_γ مثبت است؟

(چ) $\det(M_\gamma)$ چیست؟

(ح) ماتریس M_γ را درپایهٔ $\{1,i\}$ به دست‌آورید.

(خ) اگر T عملگری خطی روی V باشد، شرایطی لازم وکافی برای T بیابیدکه به ازای γ یی مساوی M_γ باشد.

(د) عملگری یکانی روی V بیابیدکه به ازای هر γ مساوی M_γ نباشد.

۴. فرض‌کنید V فضای R^2 باضرب داخلی استانده باشد. اگر U عملگری یکانی روی V باشد، نشان دهیدماتریس U درپایهٔ مرتب‌استانده، به ازای θ یی‌حقیقی، $0\leqslant\theta<2\pi$. یکی از دوماتریس زیر است:

$$\begin{bmatrix}\cos\theta & -\sin\theta\\ \sin\theta & \cos\theta\end{bmatrix} \text{ و } \begin{bmatrix}\cos\theta & \sin\theta\\ \sin\theta & -\cos\theta\end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

U_θ را عملگر خطی متناظر به اولین ماتریس، یعنی U_θ را دوران به‌اندازهٔ زاویهٔ θ بگیرید. حال خود را متقاعد کنید که هر عملگر یکانی روی V یا یك دوران است یا یك انعکاس حول محور ϵ_1 و به دنبالش یك دوران.

(الف) $U_\theta U_\phi$ چیست؟

(ب) نشان دهید که $U^*_\theta = U_\theta$.

(پ) فرض کنید $\varnothing$ یك عدد حقیقی ثابت و $\mathcal{B} = \{\alpha_1 \text{ و } \alpha_2\}$ پایهٔ متعامد یکهٔ حاصل از دوران $\{\epsilon_1 \text{ و } \epsilon_2\}$ به اندازهٔ زاویه $\varnothing$ باشد، یعنی $\alpha_j = U_\phi \epsilon_j$. اگر θ عدد حقیقی دیگری باشد، ماتریس U_θ درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ چیست؟

۵. فرض کنید V فضای R^3 با ضرب داخلی استانده باشد. فرض کنید W صفحهٔ پدید آمده توسط $\alpha = (1, 1, 1)$ و $\beta = (1, 1, -2)$ باشد. U را عملگری خطی بگیرید که به‌طور هندسی، به‌صورت زیر تعریف می‌شود: U دوران به اندازهٔ زاویهٔ θ حول خط مستقیم مار ازمبدأ است که بر W عمود است. عملاً دو دوران‌ازاین نوع وجوددارد. یکی را انتخاب کنید وماتریس U را درپایهٔ مرتب استانده بیابید. (یکی ازراههایی‌را که می‌توان درپیش گرفت این است. α_1 و α_2 یی راکه پایهٔ متعامدیکه‌ای برای W تشکیل می‌دهند، بیابید. α_3 را برداری بانرم ۱ بگیرید که بر W عمود باشد. ماتریس U درپایهٔ $\{\alpha_1 \text{ و } \alpha_2 \text{ و } \alpha_3\}$ را بیابید. یك تغییر پایه انجام دهید.)

۶. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و W زیرفضایی از V باشد. دراین صورت $V = W \oplus W^\perp$؛ یعنی، هر α در V به طور یکتا به صورت $\alpha = \beta + \gamma$ با β در W و γ در $W^\perp$. قابل بیان است. حال عملگری خطی چون U را طبق $U\alpha = \beta - \gamma$ تعریف کنید.

(الف) ثابت کنید U هم خود الحاق است و هم یکانی.

(ب) اگر V فضای R^3 با ضرب داخلی استانده و W زیرفضای پدیدآمده توسط $(1, 0, 1)$ باشد، ماتریس U را درپایهٔ مرتب استانده بیابید.

۷. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی مختلط و T عملگر خطی خودالحاقی روی V باشد. نشان دهید

(الف) به ازای هر α در V، $\|\alpha + iT\alpha\| = \|\alpha - iT\alpha\|$

(ب) $\alpha + iT\alpha = \beta + iT\beta$ اگر وتنها اگر $\alpha = \beta$.

(پ) $I + iT$ نامنفرد است.

(ت) $I - iT$ نامنفرد است.

(ث) حال فرض کنید V با بعد متناهی باشد. ثابت کنید

$$U = (I - iT)(I + iT)^{-1}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

عملگری یکانی است؛ U را **مبدل کیلی** برای T می‌نامیم. بـه معنای خاصی، $U=f(t)$ و $f(x)=\dfrac{1-ix}{1+ix}$.

۸. اگر θ عددی حقیقی باشد، ثابت کنید ماتریسهای ذیل به‌طور یکانی هم‌ارزند.

$$\begin{bmatrix}\cos\theta & -\sin\theta\\ \sin\theta & \cos\theta\end{bmatrix} \text{ و } \begin{bmatrix}e^{i\theta} & 0\\ 0 & e^{-i\theta}\end{bmatrix}.$$

۹. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی، T عملگـر خطی مثبتی روی V و P_T ضرب داخلی روی V تعریف شده با $p_T(\alpha,\beta)=(T\alpha|\beta)$ باشد. فرض کنید U عملگری خطی روی V و U^* الحاقی آن نسبت به $(|)$ باشد. ثابت کنید که U نسبت به ضرب داخلی p_T یکانی است اگر وتنها اگر $T=U^*TU$.

۱۰. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی باشد. به ازای هـر α و β در V، $T_{\alpha,\beta}$ را عملگر خطـی روی V تعریف شـده با $T_{\alpha,\beta}(\gamma)=(\gamma|\beta)\alpha$ بگیرید ونشان دهید:

(الف) $T^*_{\alpha,\beta}=T_{\beta,\alpha}$.

(ب) $\mathrm{tr}(T_{\alpha,\beta})=(\alpha|\beta)$.

(پ) $T_{\alpha,\beta}T_{\gamma,\delta}=T_{\alpha,(\beta|\gamma)\delta}$.

(ت) تحت چه شرایطی $T_{\alpha,\beta}$ خودالحاق است؟

۱۱. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی m بعدی بر روی هیأت F و $L(V,V)$ فضای عملگرهای خطی روی V باشد. نشان دهید یك ضرب‌داخلی یکتا روی $L(V,V)$ با این خاصیت وجود دارد که به ازای هر α و β در V، $\|T_{\alpha,\beta}\|^2=\|\alpha\|^2\|\beta\|^2$. ($T_{\alpha,\beta}$ عملگر تعریف شده در تمرین ۱۰ است.) یك یکریختی بین $L(V,V)$ با این ضرب‌داخلی‌وفضای‌ماتریسهای $n\times n$ برروی F باضرب‌داخلی $(AB)=\mathrm{tr}(AB^*)$ بیابید .

۱۲. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی باشد. در تمرین ۶ نشان دادیم که عملگرهایی خطی روی V که هم خودالحاق وهم یکانـی باشند چگونـه ساخته می‌شوند. حال ثابت کنید که عملگر دیگری ازاین نوع وجود ندارد، یعنی ثابت کنید که هرعملگر یکانی خودالحاق، اززیرفضایی چون W طبـق آنچه که در تمریـن ۶ تشریح شد ناشی می‌شود.

۱۳. فرض کنید V و W دوفضای‌ضرب داخلی بابعد متناهی وبا ابعاد مساوی باشند. فرض کنید U یك یکریختی از V بروی W باشد. نشان دهید:

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(الف) نگاشت $T \to UTU^{-1}$ یك یکریختی از فضای برداری $L(V, V)$ بروی فضای برداری $L(W, W)$ است.

(ب) به‌ازای هر T در $L(V, V)$، $\operatorname{tr}(UTU^{-1}) = \operatorname{tr}(T)$.

(پ) $UT_{\alpha,\beta}U^{-1} = T_{U\alpha, U\beta}$ ($T_{\alpha,\beta}$ در تمرین ۱۰ تعریف شده است).

(ت) $(UTU^{-1})^* = UT^*U^{-1}$.

(ث) اگر $L(V, V)$ را به‌ضرب داخلی $(T_1|T_2) = \operatorname{tr}(T_1T_2)^*$ مجهز و به‌همین نحو درمورد $L(W, W)$ عمل کنیم، آنگاه $T \to UTU^{-1}$ یك یکریختی فضاهای ضرب داخلی خواهد بود.

۱۴. اگر V یك فضای ضرب داخلی باشد، یك **حرکت صلب** عبارت است از تابعی چون T (نه لزوماً خطی) از V در V، به‌طوری که به‌ازای هر α و β در V،

$$\|T\alpha - T\beta\| = \|\alpha - \beta\|.$$

هر عملگر یکانی خطی مثالی از حرکت صلب است. مثالی دیگر، انتقال به‌اندازه یك بردار ثابت γ است:

$$T_\gamma(\alpha) = \alpha + \gamma$$

(الف) فرض کنید V فضای R^2 باضرب داخلی استانده باشد. فرض کنید T حرکتی صلب از V باشد، و نیز $T(0) = 0$. ثابت کنید T خطی و عملگری یکانی است.

(ب) نتیجهٔ قسمت (الف) را به‌کار گیرید و ثابت کنید که هرحرکت صلب از R^2 ترکیبی است از یك انتقال و به‌دنبال آن عملگری یکانی.

(پ) اکنون نشان دهید که هرحرکت صلب از R^2 یا انتقالی است که یك دوران به‌دنبال آن می‌آید یا انتقالی است که به‌دنبالش یك انعکاس وسپس یك دوران می‌آید.

۱۵. یك عملگر یکانی روی R^4 (باضرب داخلی استانده) به‌طور ساده عملگری خطی است که فرم درجه دوم

$$\|(x, y, z, t)\|^2 = x^2 + y^2 + z^2 + t^2$$

را حفظ می‌کند، یعنی عملگری خطی چون U است که به ازای هر α در R^4، $\|U\alpha\|^2 = \|\alpha\|^2$. دربخش معینی از نظریهٔ نسبیت یافتن عملگر خطی T که فرم

$$\|(x, y, z, t)\|_L^2 = t^2 - x^2 - y^2 - z^2$$

را حفظ کند، موردنظر است. $\|\ \|_L^2$ منتج ازضربی داخلی نیست، بلکه ازچیزی به‌نام «متریك لورنتس[1]» (که وارد بحث آن نمی‌شویم) ناشی می‌شود. بدین‌دلیل، عملگری خطی چون T روی R^4 که به‌ازای هر α در R_4، $\|T\alpha\|_L^2 = \|\alpha\|_L^2$، یك **تبدیل لورنتس** نامیده می‌شود.

(الف) نشان دهید تابع U که با

1. Lorentz

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$U(x, y, z, t)=\begin{bmatrix} t+x & y+iz \\ y-iz & t-x \end{bmatrix}$$

تعریف می‌شود، یك یکریختی از R^4 بروی فضای برداری حقیقی H متشکل ازهمهٔ ماتریسهای مختلط ۲ × ۲ خودالحاق است.

(ب) نشان دهید $\|\alpha\|_L^2=\det(U\alpha)$.

(پ) فرض‌کنید T یك عملگرخطی (حقیقی) روی فضای H متشکل از ماتریسهای خودالحاق ۲ × ۲ باشد. نشان دهید $L=U^{-1}TU$ عملگری خطی روی R^4 است.

(ت) گیریم M یك ماتریس مختلط ۲ × ۲ باشد. نشان دهید که $T_M(A)=M^*AM$ عملگری خطی چون T_M روی H تعریف می‌کند. (حتماً بررسی کنید که T_M، H را در H می‌نگارد.)

(ث) اگر M ماتریسی ۲ × ۲ باشد با $|\det M|=1$، نشان دهید که $L_M=U^{-1}T_MU$ یك تبدیل لورنتس روی R^4 است.

(ج) یك تبدیل لورنتس بیابید که به‌صورت L_M نباشد.

۵.۸. عملگرهای نرمال

هدف اصلی دراین بخش حل مسئلهٔ زیراست. اگر T عملگری خطی روی یك فضای‌ضرب داخلی با بعد متناهی V باشد، تحت چه شرایطی V دارای یك پایهٔ متعامد یکهٔ متشکل از بردارهای سرشت‌نمای Tاست؟ به‌بیان دیگر، چه‌وقت یك‌پایهٔ متعامد یکهٔ $\mathcal{B}$ برای Vوجود داردکه ماتریس T درپایهٔ $\mathcal{B}$ قطری باشد؟

کار خود را با استخراج چند شرط لازم روی Tکه بعداً نشان خواهیم داد این شرایط‌کافی نیزهستند، آغاز می‌کنیم. فرض‌کنیم $\mathcal{B}\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V با خاصیت

$$T\alpha_j=c_j\alpha_j, \quad j=1, \cdots, n \tag{۱۶-۸}$$

باشد. این شرط صرفاً بیان می‌کندکه ماتریس T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ ماتریسی قطری با درایه‌های قطری c_1، ...، c_n است. عملگر الحاقی T^* در همین پایهٔ مرتب توسط ماتریس ترانهادهٔ مزدوج، یعنی ماتریس قطری‌با درایه‌های‌قطری $\bar{c}_1$، ...، $\bar{c}_n$ نمایش داده می‌شود. اگر V یك‌فضای‌ضرب داخلی‌حقیقی‌باشد، اسکالرهای c_1، ...، c_n (مسلماً) حقیقی هستند، و از این‌رو باید داشته باشیم $T=T^*$. به‌بیان دیگر، اگر V یك فضای‌ضرب‌داخلی‌حقیقی با بعد متناهی باشد و T هم عملگری خطی‌که برایش یك پایهٔ متعامد یکه از بردارهای سرشت‌نما وجود دارد، آنگاه T باید خودالحاق باشد. اگر V یك فضای ضرب داخلی مختلط باشد، لزومی نداردکه اسکالرهای c_1، ...، c_n حقیقی باشند، یعنی لازم نیست که T خودالحاق باشد. ولی توجه کنیدکه T باید در

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$TT^* = T^*T \qquad (۱۷\text{-}۸)$$

صدق کند. زیرا، هردو ماتریس قطری با هم جابجا می‌شوند وچون T و T^* درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ هردو توسط ماتریسهای قطری نمایش داده می‌شوند، (۸-۱۷) برقرار است. این واقعیت، نسبتاً جالب است که درحالت مختلط هم این شرط برای ایجاب وجود یك پایهٔ متعامدیکه از بردارهای سرشت‌نما کافی است.

تعریف. گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد. گوییم T **نرمال** است، هرگاه با الحاقیش جابجا شود، یعنی $TT^* = T^*T$.

هرعملگر خودالحاق نرمال است، همان‌طورکه هرعملگر یکانی هم نرمال است. هرمضرب اسکالری هرعملگر نرمال عملگری است نرمال. اما، مجموع و حاصل‌ضرب عملگرهای نرمال، درحالت عمومی نرمال نیستند. گرچه به‌هیچ‌وجه لازم نیست، ولی ما مطالعهٔ دربارهٔ عملگرهای نرمال را با بررسی عملگرهای خودالحاق آغاز می‌کنیم.

قضیهٔ ۱۵. گیریم V یك فضای ضرب داخلی و T عملگر خطی خودالحاق روی V باشد. در این صورت هرمقدار سرشت‌نمای T حقیقی است و بردارهای سرشت‌نمای T وابسته به‌مقادیر سرشت‌نمای متمایز، متعامد هستند.

اثبات. فرض کنیم c یك مقدار سرشت‌نمای T باشد، یعنی، به‌ازای بردارغیرصفری α، چون $T\alpha = c\alpha$. در این صورت:

$$\begin{aligned} c(\alpha|\alpha) &= (c\alpha|\alpha) \\ &= (T\alpha|\alpha) \\ &= (\alpha|T\alpha) \\ &= (\alpha|c\alpha) \\ &= \bar{c}(\alpha|\alpha)\,. \end{aligned}$$

چون $(\alpha|\alpha) \neq 0$، باید داشته باشیم $c = \bar{c}$. همچنین فرض کنیم داشته باشیم $T\beta = d\beta$ با $\beta \neq 0$. آنگاه

$$\begin{aligned} c(\alpha|\beta) &= (T\alpha|\beta) \\ &= (\alpha|T\beta) \\ &= (\alpha|d\beta) \\ &= \bar{d}(\alpha|\beta) \\ &= d(\alpha|\beta). \end{aligned}$$

اگر $c \neq d$، آنگاه $(\alpha|\beta) = 0$. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باید خاطر نشان کنیم که قضیهٔ ۱۵ مطلبی دربارهٔ وجود مقادیر سرشت‌نما و یا بردارهای سرشت‌نما بیان نمی‌کند.

قضیهٔ ۱۶. روی یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی مثبت، هرعملگر خودالحاق دارای یك بردار سرشت‌نمای (غیرصفر) است.

اثبات. گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد n، $n > 0$، T عملگر خودالحاقی روی V باشد. پایهٔ متعامد یکه‌ای چون $\mathcal{B}$ برای V انتخاب وفرض می‌کنیم $A = [T]_{\mathcal{B}}$. چون $T = T^*$، داریم $A = A^*$. حال گیریم W فضای ماتریسهای $n \times 1$ روی C باضرب داخلی $(X|Y) = Y^*X$ باشد. دراین صورت $U(X) = AX$ عملگر خطی خودالحاق U روی W را تعریف می‌کند. چندجمله‌ای سرشت‌نما، $\det(xI - A)$، یك چندجمله‌ای درجهٔ n برروی اعداد مختلط است؛ و هرچندجمله‌ای برروی C از درجهٔ مثبت یك ریشه دارد. پس عدد مختلطی چون c وجود دارد که $\det(cI - A) = 0$. این بدان معنی است که $A - cI$ منفرد است، یااینکه X غیرصفری وجود دارد که $AX = cX$. چون عملگر U (ضرب در A) خودالحاق است، از قضیهٔ ۱۵ نتیجه می‌شود که c حقیقی است. اگر V یك فضای برداری حقیقی باشد، می‌توانیم X را طوری انتخاب کنیم که درایه‌هایش حقیقی باشند. زیرا درآن صورت A و $A - cI$ دارای درایه‌های حقیقی هستند و چون $A - cI$ منفرد است، دستگاه $(A - cI)X = 0$ یك جواب حقیقی غیرصفر X دارد. نتیجه اینکه بردار غیرصفری چون α در V وجود دارد که $T\alpha = c\alpha$. □

چند نکته درمورد اثبات وجود دارد که بهتر است به‌ذکر آنها پرداخته شود.

(۱) اثبات وجود X غیرصفری که $AX = cX$، ربطی به‌این واقعیت که A هرمیتی (خودالحاق) است ندارد. این اثبات نشان می‌دهد که هرعملگر خطی روی یك فضای برداری مختلط با بعد متناهی، دارای برداری سرشت‌نماست. درمورد یك فضای ضرب داخلی حقیقی، ازخاصیت خود الحاقی A قویاً استفاده می‌شود تا به‌ما بفهماند که مقادیر سرشت‌نمای A حقیقی هستند و ازاین‌رو می‌توانیم X مناسبی با درایه‌های حقیقی بیابیم.

(۲) استدلال نشان می‌دهد که چندجمله‌ای سرشت‌نمای هرماتریس خودالحاق، علیرغم اینکه درایه‌های این ماتریس ممکن است حقیقی نباشند، ضرایب حقیقی دارد.

(۳) این فرض که V با بعد متناهی است برای اثبات قضیهٔ لازم است؛ یك عملگر خودالحاق روی یك فضای ضرب داخلی با بعد نامتناهی ممکن است حتی یك مقدار سرشت‌نما هم نداشته باشد.

مثال ۲۹. گیریم V فضای برداری توابع مختلط (یا حقیقی) پیوسته روی فاصلهٔ یکه $0 \leqslant t \leqslant 1$، با ضرب داخلی

$$(f|g) = \int_0^1 f(t)\overline{g(t)}\,dt$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد. عملگر «ضرب توسط t»، $(Tf)(t)=tf(t)$، خودالحاق است. فرض می‌کنیم $Tf=cf$. دراین صورت

$$(t-c)f(t)=0, \quad 0\leqslant t\leqslant 1$$

وازاین‌رو، به‌ازای $t\neq c$، $f(t)=0$. چون f پیوسته است، $f=0$. پس، T هیچ مقدار (بردار) سرشت‌نما ندارد.

قضیهٔ ۱۷. گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد. فرض‌کنیم W زیرفضایی از V باشدکه تحت T پایاست. دراین صورت‌مکمل متعامد W تحت T^* هم‌پایاست.

اثبات. یادآوری می‌کنیم این واقعیت که W تحت T پایاست بدین معنی نیست که هربردار W توسط T ثابت نگهداشته می‌شود؛ بلکه بدین‌معنی است که اگر α در W باشد، آنگاه $T\alpha$ نیز در W قراردارد. β را در $W^\perp$ می‌گیریم. باید نشان دهیم که $T^*\beta$ در $W^\perp$ قراردارد، یعنی باید نشان دهیم که به‌ازای هر α در W، $(\alpha|T^*\beta)=0$. اگر α در W باشد، آنگاه $T\alpha$ هم در W قرار دارد و ازاین‌رو $(T\alpha|\beta)=0$. ولی $(T\alpha|\beta)=(\alpha|T^*\beta)$. □

قضیهٔ ۱۸. گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگر خطی خودالحاقی روی V باشد. دراین صورت پایهٔ‌متعامد یکه‌ای برای V وجود دارد که‌هربردار آن یك بردار سرشت‌نمای T است.

اثبات. فرض کنیم $\text{بعد}(V)>0$. بنا برقضیهٔ ۱۶، T دارای بردار سرشت‌نمایی چون α است. بردار $\alpha_1=\alpha/\|\alpha\|$ را درنظرمی‌گیریم و دراین صورت α_1 یك بردار سرشت‌نمای T است که $\|\alpha_1\|=1$. اگر $\text{بعد}(V)=1$، کار تمام است. اکنون به‌استقرا روی بعد V پیش می‌رویم. فرض‌کنیم قضیه برای فضاهای ضرب داخلی با ابعاد کمتر از بعد (V) درست باشد. W را زیرفضای یك‌بعدی پدید آمده توسط بردار α_1 می‌گیریم. این حکم که α_1 یك بردار سرشت‌نمای T است، به‌طورساده بدین معنی است که W تحت T پایاست. بنا برقضیهٔ ۱۷، مکمل متعامد $W^\perp$ تحت $T^*=T$ پایاست. حال $W^\perp$، باضرب داخلی V، یك فضای ضرب داخلی است که بعدش یکی کمتراز بعد V است. U را عملگر خطی القا شده توسط T روی $W^\perp$، یعنی تحدید T به $W^\perp$ می‌گیریم. آنگاه U خودالحاق است، وبنا بر فرض استقرا، $W^\perp$ پایهٔ متعامد یکه‌ای چون $\{\alpha_2, \cdots, \alpha_n\}$ متشکل از بردارهای سرشت‌نمای U دارد. حال هریك از این بردارها یك بردار سرشت‌نمای T هم هست وچون $V=W\oplus W^\perp$، نتیجه می‌گیریم که $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مطلوب برای V است. □

نتیجه. فرض کنیم A یك ماتریس هرمیتی (خودالحاقی) $n\times n$ باشد. دراین صورت

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ماتریسی یکانی چون P وجود دارد که $P^{-1}AP$ قطری است (A هم‌ارز یکانی با ماتریسی قطری است). اگر A یك ماتریس متقارن حقیقی باشد، یك ماتریس متعامد حقیقی چون P وجود دارد که $P^{-1}AP$ قطری است.

اثبات. گیریم V فضای $C^{n\times 1}$ با ضرب داخلی استانده و T عملگری خطی روی V باشد که در پایهٔ مرتب استانده توسط A نمایش داده می‌شود. چون $A=A^*$ داریم $T=T^*$. فرض کنیم $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ متعامد یکهٔ مرتبی برای V باشد که $T\alpha_j=c_j\alpha_j$، $j=1, \cdots, n$. اگر $D=[T]_{\mathcal{B}}$، آنگاه D ماتریسی قطری با درایه‌های قطری c_1، $\cdots$، c_n است. P را ماتریسی با بردارهای ستونی α_1، $\cdots$، α_n می‌گیریم. دراین صورت $D=P^{-1}AP$.

درحالتی که همهٔ درایه‌های A حقیقی باشند، می‌توان V را فضای R^n با ضرب‌داخلی استانده گرفت واستدلال را تکرار کرد. دراین حالت، P ماتریسی‌یکانی با درایه‌های‌حقیقی، یعنی یك ماتریس متعامد حقیقی خواهد بود. □

از ترکیب قضیهٔ ۱۸ با نکاتی که درابتدای این بخش ذکر شد نتیجهٔ ذیل حاصل می‌شود: اگر V یك فضای ضرب داخلی حقیقی با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد، آنگاه V یك پایهٔ متعامد یکه از بردارهای سرشت‌نمای T دارد اگر وتنها اگر A خودالحاق باشد. به‌بیانی هم‌ارز، اگر A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌های حقیقی باشد، یك ماتریس متعامد حقیقی چون P وجود دارد که P^tAP قطری است اگروتنها اگر $A=A^t$. برای ماتریسهای متقارن مختلط چنین‌نتیجه‌ای وجود ندارد. به‌بیان‌دیگر، برای ماتریسهای مختلط، بین شرایط $A=A^t$ و $A=A^*$ تفاوت عمده‌ای وجود دارد.

با تعیین تکلیف حالت خودالحاق، اکنون به‌مطالعهٔ حالت عمومی عملگرهای‌نرمال بازمی‌گردیم. نظیر قضیهٔ ۱۸ را برای عملگرهای نرمال درحالت مختلط، اثبات خواهیم کرد. البته دلیلی برای این محدودیت وجود دارد. یك عملگرنرمال روی یك فضای‌ضرب داخلی حقیقی ممکن است هیچ بردار سرشت‌نمای غیرصفری نداشته باشد. به‌عنوان مثال، این امر برای همهٔ دورانهای در R^2، بجز دوتا، صادق است.

قضیهٔ ۱۹. فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی، T عملگری‌نرمال روی V و α برداری در V باشد. دراین صورت α یك بردار سرشت‌نمای T با مقدار سرشت‌نمای c است اگر و تنها اگر α یك بردار سرشت‌نمای T^* با مقدار سرشت‌نمای $\bar{c}$ باشد.

اثبات. فرض می‌کنیم U عملگری نرمال روی V باشد. آنگاه $\|U^*\alpha\|=\|U\alpha\|$. زیرا با به‌کار بردن شرط $UU^*=U^*U$ دیده می‌شود که

$$\|U\alpha\|^2=(U\alpha|U\alpha)=(\alpha|U^*U\alpha)$$
$$=(\alpha|UU^*\alpha)=(U^*\alpha|U^*\alpha)=\|U^*\alpha\|^2.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر c اسکالر دلخواهی باشد، عملگر $U=T-cI$ نرمال است. زیرا

$$(T-cI)^*=T^*-\bar{c}I$$

و بسادگی ثابت می‌شود که $UU^*=U^*U$. پس

$$\|(T-cI)\alpha\|=\|(T^*-\bar{c}I)\alpha\|.$$

از این‌رو، $(T-cI)\alpha=0$ اگر و تنها اگر $(T^*-\bar{c}I)\alpha=0$. □

تعریف. ماتریس $n\times n$ مختلط A **نرمال** نامیده می‌شود هرگاه $AA^*=A^*A$.

درك اینکه نرمال بودن ماتریسها یا عملگرها واقعاً به‌چه معنی است، چندان آسان نیست؛ اما، در تلاش جهت ایجاد تصوری برای این مفهوم، لازم است توجه شود که ماتریسی مثلثی نرمال است اگر و تنها اگر قطری باشد.

قضیهٔ ۲۰. گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی، T عملگری خطی روی V، و $\mathcal{B}$ پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V باشد. فرض کنیم A، ماتریس T در پایهٔ $\mathcal{B}$ بالامثلثی باشد. در این صورت T نرمال است. اگر و تنها اگر A ماتریسی قطری باشد.

اثبات. چون $\mathcal{B}$ یك پایهٔ متعامد یکه است، A^* ماتریس T^* در $\mathcal{B}$ است. اگر A قطری باشد، آنگاه $AA^*=A^*A$، و این مطلب ایجاب می‌کند که $TT^*=T^*T$. بعکس، فرض کنیم T نرمال باشد و $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$. آنگاه، چون A بالامثلثی است، $T\alpha_1=A_{11}\alpha_1$. بنابر قضیهٔ ۱۹، این مطلب ایجاب می‌کند که $T^*\alpha_1=\bar{A}_{11}\alpha_1$. از طرف دیگر،

$$T^*\alpha_1=\sum_j(A^*)_{j1}\alpha_j$$
$$=\sum_j\bar{A}_{1j}\alpha_j.$$

بنابراین، به‌ازای هر $j>1$، $A_{1j}=0$ بخصوص، $A_{12}=0$ و چون A بالامثلثی است، نتیجه می‌گیریم که

$$T\alpha_2=A_{22}\alpha_2.$$

پس، $T^*\alpha_2=\bar{A}_{22}\alpha_2$ و به‌ازای هر $j\neq 2$، $A_{2j}=0$. با ادامهٔ این روش درمی‌یابیم که A قطری است. □

قضیهٔ ۲۱. فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد. در این صورت پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V وجود دارد که در آن ماتریس T بالامثلثی است.

اثبات. گیریم n بعد V باشد. وقتی $n=1$، قضیه درست است. با استقرا روی n پیش می‌رویم و فرض می‌کنیم که نتیجه برای عملگرهای خطی روی فضاهای ضرب داخلی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مختلط با بعد $n-1$ درست باشد. چون V یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعد متناهی است، بردار یکه‌ای چون α در V و اسکالری چون c وجود دارند که

$$T^*\alpha = c\alpha.$$

گیریم W مکمل متعامد زیرفضای پدیدآمده توسط α و S تحدید T به W باشد. بنابر قضیهٔ ۱۷، فضای W تحت T پایاست. پس S عملگری خطی روی W است. چون W دارای بعد $n-1$ است، فرض استقرا وجود پایهٔ متعامد یکه‌ای چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_{n-1}\}$ برای W را ایجاب می‌کند که درآن ماتریس S بالامثلثی است. حال فرض می‌کنیم $\alpha_n = \alpha$. آنگاه $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V است که درآن ماتریس T بالامثلثی است. □

این قضیه برای ماتریسها نتیجهٔ زیررا ایجاب می‌کند.

نتیجه. به‌ازای هرماتریس $n \times n$ مختلط A ماتریسی یکانی چون U وجود داردکه $U^{-1}AU$ بالامثلثی است.

اکنون با ترکیب قضیهٔ ۲۱ وقضیهٔ ۲۰، بلافاصله مشابه قضیهٔ ۱۸ را به‌شرح زیر برای عملگرهای نرمال به‌دست می‌آوریم.

قضیهٔ ۲۲. فرض می‌کنیم V یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعد متناهی و T عملگر نرمالی روی V باشد. دراین صورت V دارای پایهٔ متعامد یکه‌ای متشکل ازبردارهای سرشت‌نمای T است.

مجدداً تعبیری ماتریسی هم وجود دارد.

نتیجه. به‌ازای هرماتریس نرمال A، ماتریسی یکانی چون P وجود داردکه $P^{-1}AP$ ماتریسی قطری است.

تمرین

۱. برای هریك از ماتریسهای متقارن حقیقی A در ذیل، یك ماتریس متعامد حقیقی چون P بیابید که P^tAP قطری باشد.

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ \sin\theta & -\cos\theta \end{bmatrix}$$

۲. آیا هرماتریس متقارن مختلط، خودالحاق است؟ آیا نرمال است؟

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۳. برای

$$A=\begin{bmatrix} ۱ & ۲ & ۳ \\ ۲ & ۳ & ۴ \\ ۳ & ۴ & ۵ \end{bmatrix}$$

یك ماتریس متعامد حقیقی چون P وجود دارد که $P^tAP=D$ قطری است. یکی از این ماتریسهای قطری D را بیابید.

۴. V را $C^۲$ با ضرب داخلی استانده بگیرید. T را عملگری خطی روی V بگیرید که‌در پایهٔ مرتب استانده توسط ماتریس

$$A=\begin{bmatrix} ۱ & i \\ i & ۱ \end{bmatrix}$$

نمایش‌داده می‌شود. نشان دهید که T نرمال است و پایهٔ متعامد یکه‌ای، متشکل از بردارهای سرشت‌نمای T برای V بیابید.

۵. مثالی از یك ماتریس ۲×۲ چون A بیاورید که $A^۲$ نرمال باشد ولی A نرمال نباشد.

۶. فرض کنید T عملگر نرمالی روی یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعد متناهی باشد. ثابت کنید بر حسب اینکه همهٔ مقادیر سرشت‌نمای T حقیقی، مثبت، یا با قدرمطلق ۱ باشند، T خودالحاق، مثبت، یا یکانی است. (ازقضیهٔ ۲۲ برای تحویل مسئله به‌سؤالی مشابه دربارهٔ ماتریسهای قطری استفاده کنید.)

۷. T را عملگری خطی روی فضای ضرب داخلی بعد متناهی V بگیرید وفرض کنید T هم‌مثبت و هم یکانی باشد. ثابت کنید $T=I$.

۸. ثابت کنید T نرمال است اگروتنها اگر $T=T_۱+iT_۲$، که در آن $T_۱$ و $T_۲$ عملگرهای خودالحاقی هستند که با یکدیگرجابجا می‌شوند.

۹. ثابت کنید که هرماتریس متقارن حقیقی دارای یك ریشهٔ سوم متقارن حقیقی است، یعنی اگر A متقارن حقیقی باشد، ماتریسی متقارن حقیقی چون B وجود دارد که $B^۳=A$.

۱۰. ثابت کنید که هرماتریس مثبت، مربع یك ماتریس مثبت است.

۱۱. ثابت کنید که هرعملگر نرمال وپوچ‌توان برابرعملگرصفراست.

۱۲. اگر T عملگری نرمال باشد، ثابت کنید بردارهای سرشت‌نمای T وابسته به‌مقادیر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

سرشت‌نمای متمایز، متعامدند.

۱۳. فرض کنید T عملگری نرمال روی یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعدمتناهی باشد. ثابت کنید یك چندجمله‌ای چون f با ضرایب مختلط وجود دارد که $T^* = f(T)$. (T را توسط ماتریسی قطری نمایش دهید و ببینید f چه باید باشد.)

۱۴. اگر دو عملگر نرمال (با یکدیگر) جابجا شوند، ثابت کنید که حاصل‌ضرب آنها نیز نرمال است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۹

عملگرهای روی فضاهای ضرب داخلی

۱.۹. مقدمه

بیشتر مطالب مورد بحث درفصل ۸ بنیانی هستند وهرکسی باید آنها را بداند. فصل حاضر برای دانشجویان پیشرفته‌تر یا برای خوانندگانی درنظرگرفته شده است که مشتاق‌اند معلومات خود را دربارهٔ عملگرهای روی فضاهای ضرب داخلی گسترش دهند. به‌استثنای قضیهٔ محور اصلی که اساساً چیزی‌جز فرمول‌بندی دیگری ازقضیهٔ ۱۸ دربارهٔ قطری‌کردن متعامد عملگرهای خودالحاق نیست وبجز سایر قضایای بخش۲.۹ مربوط به‌فرمها، مطالب ارائه شده پیچیده‌تر وعموماً درگیر مسایل فنی‌تری هستند. عیناً همان‌طورکه درقسمتهای آخر فصلهای ۵ و ۷ انتظار زیادتری داشتیم دراین فصل نیز از خواننده توقع بیشتری داریم. استدلالها و اثباتها به‌شیوه‌ای فشرده‌تر نوشته شده‌اند و تقریباً هیچ مثالی جهت هموار ساختن راه وجود ندارد. بااین وجود سعی کرده‌ایم تعداد زیادی تمرین در دسترس خواننده بگذاریم.

سه‌بخش اول به‌نتایج مربوط به‌فرمهای روی فضاهای ضرب داخلی و رابطهٔ بین فرمها و عملگرهای خطی اختصاص داده شده‌اند. بخش بعد مربوط به‌نظریهٔ طیفی است؛ یعنی بانتایج قضایای ۱۸ و ۲۲ ازفصل ۸ دربارهٔ قطری‌کردن عملگرهای نرمال وخودالحاق سروکار دارد. دربخش آخر، مطالعهٔ عملگرهای نرمال را دنبال می‌کنیم؛ بخصوص به‌حالت حقیقی می‌پردازیم و ضمن عمل، این پرسش را که قضیهٔ تجزیهٔ اولیه ازفصل ۶ دربارهٔ

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

عملگرهای نرمال چه می‌گوید، مورد بررسی قرار می‌دهیم.

۲.۹. فرمهای روی فضاهای ضرب داخلی

اگر T عملگری خطی روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V باشد، تابع تعریف‌شده روی $V \times V$ طبق

$$f(\alpha, \beta) = (T\alpha|\beta)$$

ممکن است به‌عنوان نوعی جانشین برای T محسوب شود. بسیاری از پرسشهای دربارهٔ T با سؤالاتی دربارهٔ f هم‌ارز هستند. در حقیقت، بسادگی دیده می‌شود که f عملگر T را مشخص می‌کند. زیرا اگر $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایه متعامدیکه‌ای برای V باشد، آنگاه درایه‌های ماتریس T در $\mathcal{B}$ با

$$A_{jk} = f(\alpha_k, \alpha_j)$$

تعیین می‌شوند. فهم این نکته مهم است که از دیدگاهی بیشتر تجریدی چگونه f عملگر T را مشخص می‌کند. تعریف ذیل خواص بسیار مهم f را تشریح می‌کند.

تعریف. یك فرم (یك و نیم خطی) روی یك فضای برداری حقیقی یا مختلط V، تابعی چون f روی $V \times V$ با مقادیر درهیأت اسکالرهاست که به‌ازای هر α، β، و γ در V وهمهٔ اسکالرهای c

$$f(c\alpha+\beta, \gamma) = cf(\alpha, \gamma) + f(\beta, \gamma) \qquad \text{(الف)}$$

$$f(\alpha, c\beta+\gamma) = \bar{c}f(\alpha, \beta) + f(\alpha, \gamma) \qquad \text{(ب)}$$

پس، یك فرم یك‌ونیم خطی f تابعی روی $V \times V$ است که به‌ازای یك β ثابت $f(\alpha,\beta)$ تابعی خطی از α باشد و به‌ازای یك α ثابت تابع خطی مزدوجی از β. درحالت حقیقی $f(\alpha, \beta)$، به‌عنوان تابعی ازهریك ازشناسه‌ها، خطی است، به‌بیان دیگر، یك‌فرم **دوخطی** است. درحالت مختلط، فرم یك‌ونیم خطی f دوخطی نیست، مگر آنکه $f = 0$. درباقیماندهٔ این فصل، بجز درمواردی که ذکر آن مهم به‌نظر برسد صفت «یك‌ونیم خطی» را حذف خواهیم کرد.

اگر f و g دوفرم روی V باشند و c یك اسکالر، به‌آسانی می‌توان نشان داد که $cf+g$ نیز یك فرم است. ازاین‌مطلب نتیجه می‌شود که هرترکیب خطی از فرمهای روی V، مجدداً یك فرم است. از این‌رو، مجموعهٔ همه فرمهای روی V زیرفضایی از فضای برداری همهٔ توابع اسکالری روی $V \times V$ است.

قضیهٔ ۱: گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و f یك فرم روی V باشد. دراین‌صورت عملگر خطی یکتایی چون T روی V وجود داردکه به‌ازای هر α و β در V

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(\alpha, \beta)=(T\alpha|\beta)$$

ونگاشت $f \to T$ یك یکریختی از فضای فرمها بروی $L(V, V)$ است.

اثبات. بردار ثابت β از V را درنظر مـی‌گیریم. آنگاه $\alpha \to f(\alpha, \beta)$ تابعی (تابعکی) خطی روی V است. بنابرقضیهٔ ۶ از فصل ۸ بردار یکتایی چون β' در V وجود دارد که به‌ازای هر α، $f(\alpha, \beta)=(\alpha|\beta')$. تابعی چون U از V در V را با قراردادن $U\beta=\beta'$ تعریف‌می کنیم. دراین‌صورت به‌ازای هر α، β، و γ در V وهمه اسکالرهای c

$$\begin{aligned} f(\alpha|c\beta+\gamma)&=(\alpha|U(c\beta+\gamma))\\ &=\bar{c}f(\alpha, \beta)+f(\alpha, \gamma)\\ &=\bar{c}(\alpha|U\beta)+(\alpha|U\gamma)\\ &=(\alpha|cU\beta+U\gamma). \end{aligned}$$

پس U عملگری خطی روی V است و $T=U^*$ عملگری است که به‌ازای هر α و هر β داریم $f(\alpha, \beta)=(T\alpha|\beta)$. اگر همچنین داشته باشیم $f(\alpha, \beta)=(T'\alpha|\beta)$، آنگاه به‌ازای هر α وهر β،

$$(T\alpha-T'\alpha|\beta)=0$$

و ازاین‌رو، به‌ازای هر α داریم $T\alpha=T'\alpha$. پس، به‌ازای هرفرم f، عملگر خطی‌یکتایی چون T_f وجود دارد که به‌ازای هر α و β در V

$$f(\alpha, \beta)=(T_f\alpha|\beta).$$

اگر f و g دوفرم باشند و c یك اسکالر، آنگاه به‌ازای هر α و β در V

$$\begin{aligned} (cf+g)(\alpha, \beta)&=(T_{cf+g}\alpha|\beta)\\ &=cf(\alpha, \beta)+g(\alpha, \beta)\\ &=c(T_f\alpha|\beta)+(T_g\alpha|\beta)\\ &=((cT_f+T_g)\alpha|\beta). \end{aligned}$$

بنابراین

$$T_{cf+g}=cT_f+T_g$$

و ازاین‌رو، $f \to T_f$ نگاشتی خطی است. به‌ازای هر T در $L(V, V)$، تساوی

$$f(\alpha, \beta)=(T\alpha|\beta)$$

فرمی تعریف می کندکه $T_f=T$ و $T_f=0$ اگر وتنها اگر $f=0$. بنابراین، $f \to T_f$ یك یکریختی است. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نتیجه. تساوی

$$(f\,|\,g)=\operatorname{tr}(T_f T_g^*)$$

ضربی داخلی روی فضای فرمها بااین خاصیت تعریف می‌کندکه به‌ازای هرپایهٔ متعامدیکه $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ از V

$$(f\,|\,g)=\sum_{j,k} f(\alpha_k, \alpha_j)\overline{g(\alpha_k, \alpha_j)}.$$

اثبات. از مثال ۳ فصل ۸ بسادگی نتیجه می‌شود که $(T, U)=\operatorname{tr}(TU^*)$ ضربی داخلی‌روی $L(V, V)$ است. چون $f \to T_f$ یك یکریختی است، مثال ۶ ازفصل ۸ نشان می‌دهد که

$$(f\,|\,g)=\operatorname{tr}(T_f T_g^*)$$

نیز یك ضرب داخلی است. حال فرض کنیم A و B ماتریسهای T_f و T_g درپایه متعامدیکه $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ باشند. دراین‌صورت

$$A_{jk}=(T_f\alpha_k\,|\,\alpha_j)=f(\alpha_k, \alpha_j)$$

و $B_{jk}=(T_g\alpha_k\,|\,\alpha_j)=g(\alpha_k, \alpha_j)$. چون AB^* ماتریس $T_f T_g^*$ درپایهٔ $\mathcal{B}$ است، نتیجه می‌گیریم که

$$(f\,|\,g)=\operatorname{tr}(AB^*)=\sum_{j,k} A_{jk}\bar{B}_{jk}. \quad \square$$

تعریف. اگر f یك فرم باشد و $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتب دلخواهی از V، ماتریس A با درایه‌های

$$A_{jk}=f(\alpha_k, \alpha_j)$$

ماتریس f درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ نامیده می‌شود.

وقتی که $\mathcal{B}$ یك پایهٔ متعامدیکه باشد، ماتریس f در $\mathcal{B}$ ماتریس تبدیل خطی T_f نیز هست، اما درحالت عمومی این‌طور نیست.

اگر A ماتریس f درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ باشد، نتیجه می‌گیریم که به‌ازای همهٔ اسکالرهای x_s و y_r $(1 \leqslant r, s \leqslant n)$

$$f\Big(\sum_s x_s\alpha_s, \sum_r y_r\alpha_r\Big)=\sum_{r,s} \bar{y}_r A_{rs} x_s. \qquad (۱-۹)$$

به‌بیان دیگر، ماتریس A دارای این خاصیت است که

$$f(\alpha, \beta)=Y^*AX.$$

دراینجا X و Y بترتیب ماتریسهای مختصات α و β درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ هستند. ماتریس f

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

در پایهٔ دیگر

$$\alpha'_j = \sum_{i=1}^{n} P_{ij}\alpha_i, \quad (1 \leqslant j \leqslant n)$$

بنا بر معادلهٔ

$$A' = P^* A P \qquad (۲\text{-}۹)$$

تعیین می‌شود. زیرا

$$\begin{aligned} A'_{jk} &= f(\alpha'_k, \alpha'_j) \\ &= f(\sum_s P_{sk}\alpha_s, \sum_r P_{rj}\alpha_r) \\ &= \sum_{r,s} \overline{P}_{rj} A_{rs} P_{sk} \\ &= (P^* A P)_{jk}. \end{aligned}$$

چون برای ماتریسهای یکانی، $P^* = P^{-1}$، از (۲-۹) چنین برمی‌آید که نتایج مربوط به‌هم ارزی یکانی را می‌توان در مطالعهٔ فرمها هم به‌کار برد.

قضیهٔ ۲. گیریم f فرمی روی یك فضای ضرب داخلی مختلط بعدمتناهی V باشد. در این صورت پایهٔ متعامدیکه‌ای برای V وجود داردکه در آن ماتریس f بالا مثلثی است.

اثبات. فرض کنیم T عملگری خطی روی V باشدکه به ازای هر α و β، $f(\alpha, \beta) = (T\alpha | \beta)$. بنا بر قضیهٔ ۲۱، پایهٔ متعامد یکه‌ای چون $\{\alpha_1, \ldots, \alpha_n\}$ وجود داردکه درآن ماتریس T بالامثلثی است. از این‌رو وقتی که $j > k$

$$f(\alpha_k, \alpha_j) = (T\alpha_k | \alpha_j) = 0. \square$$

تعریف. یك فرم f روی یك فضای برداری حقیقی یا مختلط V **هرمیتی** نامیده می‌شود، هرگاه به‌ازای هر α و β در V

$$f(\alpha, \beta) = \overline{f(\beta, \alpha)}.$$

اگر T عملگری خطی روی یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی V باشد و f فرم

$$f(\alpha, \beta) = (T\alpha | \beta)$$

آنگاه $\overline{f(\beta, \alpha)} = (\alpha | T\beta) = (T^*\alpha | \beta)$؛ از این رو، f هرمیتی است اگر و تنها اگر T خود الحاق باشد.

وقتی‌که f هرمیتی باشد، به‌ازای هر α، مقدار $f(\alpha, \alpha)$ حقیقی است واین خاصیت روی فضاهای مختلط فرمهای هرمیتی را مشخص می‌سازد.

قضیهٔ ۳ گیریم V یك فضای برداری مختلط باشد و f فرمی روی V که به ازای هر α، $f(\alpha, \alpha)$ حقیقی است. در این صورت f هرمیتی است.

اثبات. گیریم α و β بردارهایی از V باشند. باید نشان دهیم که

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(\alpha, \beta)=\overline{f(\beta, \alpha)}$$

اما

$$f(\alpha+\beta, \alpha+\beta)=f(\alpha, \alpha)+f(\alpha, \beta)+f(\beta, \alpha)+f(\beta, \beta).$$

چون $f(\alpha+\beta,\alpha+\beta)$، $f(\alpha,\alpha)$، و $f(\beta,\beta)$ همه حقیقی هستند، عدد $f(\alpha,\beta)+f(\beta,\alpha)$ هم حقیقی است. با استفاده از همین برهان ولی با $\alpha+i\beta$ بـه جای $\alpha+\beta$، می‌بینیم که $-if(\alpha, \beta)+if(\beta, \alpha)$ نیز حقیقی است. با این نتیجه‌گیری که دو عدد حقیقی هستند، آنها را برابر مزدوجهای مختلطشان قرار می‌دهیم و به‌دست می‌آوریم که

$$f(\alpha, \beta)+f(\beta, \alpha)=\overline{f(\alpha, \beta)}+\overline{f(\beta, \alpha)}$$

$$-if(\alpha, \beta)+if(\beta, \alpha)=i\overline{f(\alpha, \beta)}-i\overline{f(\beta, \alpha)}.$$

اگر معادلهٔ دوم را در i ضرب کنیم و نتیجه را به‌معادلهٔ اول بیفزاییم، داریم

$$2f(\alpha, \beta)=2\overline{f(\beta, \alpha)}. \square$$

نتیجه. گیریم T عملگری خطی روی یك فضای ضرب داخلی با بعدمتناهی مختلط باشد. در این صورت T خودالحاق است اگر و تنها اگر بـه ازای هر α در V، $(T\alpha|\alpha)$ حقیقی باشد.

قضیهٔ ۴. (قضیهٔ محور اصلی). بـه ازای هر فرم هرمیتی f روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V، پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V وجود داردکه درآن f با یك ماتریس قطری با درایه‌های حقیقی نمایش داده می‌شود.

اثبات. گیریم T عملگری خطی باشد که به‌ازای هر α و β در V، $f(\alpha,\beta)=(T\alpha|\beta)$. در این صورت چون $f(\alpha, \beta)=\overline{f(\beta, \alpha)}$ و $\overline{(T\beta|\alpha)}=(\alpha|T\beta)$، نتیجه می‌شود که به‌ازای هر α و β

$$(T\alpha|\beta)=\overline{f(\beta, \alpha)}=(\alpha|T\beta)$$

و از این‌رو، $T=T^*$. بنا بر قضیهٔ ۱۸ از فصل ۸، پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V وجوددارد که متشکل از بردارهای سرشت‌نمای T است. فرض کنیم $\{\alpha_1,\ldots,\alpha_n\}$ یك پایهٔ متعامد یکه باشد و به‌ازای هر $1\leqslant j\leqslant n$

$$T\alpha_j=c_j\alpha_j.$$

در این صورت

$$f(\alpha_k, \alpha_j)=(T\alpha_k|\alpha_j)=\delta_{kj}c_k$$

و بنا بر قضیهٔ ۱۵ در فصل ۸ همهٔ c_kها حقیقی هستند. $\square$

نتیجه. تحت شرایط بالا

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(\sum_j x_j\alpha_j,\ \sum_k y_k\alpha_k)=\sum_j c_j x_j\bar{y}_j.$$

تمرین

۱. کدامیك از توابع f ذیل، تعریف‌شده روی بردارهای $\alpha=(x_1, x_2)$، $\beta=(y_1, y_2)$ در C^2، فرمهایی (یك و نیم خطی) روی C^2 هستند؟

(الف) $f(\alpha, \beta)=1$.

(ب) $f(\alpha, \beta)=(x_1-\bar{y}_1)^2+x_2\bar{y}_2$.

(پ) $f(\alpha, \beta)=(x_1+\bar{y}_1)^2-(x_1-\bar{y}_1)^2$.

(ت) $f(\alpha, \beta)=x_1\bar{y}_2-\bar{x}_2y_1$.

۲. فرض کنید f فرمی روی R^2 باشد که با

$$f(x_1, y_1), (x_2, y_2))=x_1y_1+x_2y_2$$

تعریف می‌شود. ماتریس f در هر یك از پایه‌های ذیل را بیابید:

$$\{(1, 0), (0, 1)\},\ \{(1, -1), (1, 1)\},\ \{(1, 2), (3, 4)\}.$$

۳. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} 1 & i \\ -i & 2 \end{bmatrix}$$

و g فرم (روی فضای ماتریسهای مختلط 2×1) تعریف‌شده توسط $g(X, Y)=Y^*AX$ باشد. آیا g ضربی داخلی است؟

۴. فرض کنید V یك فضای برداری مختلط و f فرم (یك و نیم خطی) متقارنی روی V باشد: $f(\alpha, \beta)=f(\beta, \alpha)$. f چیست؟

۵. فرض کنید f فرمی باشد که توسط

$$f((x_1, x_2), (y_1, y_2))=x_1y_1+4x_2y_2+2x_1y_2+2x_2y_1$$

تعیین می‌شود. پایهٔ مرتبی بیابید که درآن f توسط ماتریسی قطری نمایش داده شود.

۶. فرم f را **ناتبهگون** (چپ) نامیم، هرگاه بردار ۰ تنها بردار α با این خاصیت باشد که به‌ازای هر β، $f(\alpha, \beta)=0$. گیریم f فرمی روی یك فضای ضرب داخلی باشد. ثابت کنید f ناتبهگون است اگر وتنها اگر عملگر خطی وابستهٔ T_f (قضیهٔ ۱) نامنفرد باشد.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۷. فرض کنید f فرمی روی یك فضای برداری بعد متناهی V باشد. به تعریف ناتبهگونی چپ ارائه شده در تمرین ۶ توجه کنید. ناتبهگونی راست را تعریف و ثابت کنید که فرم f ناتبهگون چپ است اگر و تنها اگر f ناتبهگون راست باشد.

۸. فرض کنید f فرمی ناتبهگون (تمرینهای ۶ و ۷) روی یك فضای بعد متناهی V باشد. فرض کنید L تابعکی خطی روی V باشد. نشان دهید یك و تنها یك بردار چون β در V وجود دارد که به‌ازای هر α، $L(\alpha)=f(\alpha, \beta)$.

۹. فرض کنید f فرمی ناتبهگون روی یك فضای بعدمتناهی V باشد. نشان دهید هرعملگر خطی S دارای یك «الحاقی نسبت به f» است، یعنی عملگری چون S' وجود دارد که به‌ازای همهٔ αها و βها، $f(S\alpha, \beta)=f(\alpha, S'\beta)$.

۳.۹. فرمهای مثبت

دراین بخش، دربارهٔ فرمهای (یك‌ونیم خطی) نامنفی و رابطهٔ آنها با ضرب داخلی‌مفروض روی فضای برداری زمینه بحث می‌کنیم.

تعاریف. یك فرم f روی یك فضای برداری حقیقی یا مختلط V نامنفی است، هرگاه هرمیتی باشد و به ازای هر α در V، $f(\alpha, \alpha)\geqslant 0$. فرم f مثبت است، هرگاه f هرمیتی و به ازای هر $\alpha\neq 0$، $f(\alpha, \alpha)>0$ باشد.

یك فرم مثبت روی V چیزی جز ضربی داخلی روی V نیست. هر فرم نامنفی در همهٔ خواص یك ضرب داخلی صدق می‌کند با این استثنا که برخی از بردارهای غیرصفر ممکن است برخودشان عمود باشند.

گیریم f فرمی‌روی فضای با بعدمتناهی V باشد. فرض کنیم $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V و A ماتریس f درپایهٔ $\mathcal{B}$ باشد؛ یعنی، $A_{jk}=f(\alpha_k, \alpha_j)$. اگر $\alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n$، آنگاه

$$f(\alpha,\alpha)=f(\sum_j x_j\alpha_j, \sum_k x_k\alpha_k)$$

$$=\sum_j\sum_k x_j\bar{x}_k f(\alpha_j, \alpha_k)$$

$$=\sum_j\sum_k A_{kj}x_j\bar{x}_k.$$

از این‌رو، می‌بینیم که f نامنفی است اگر و تنها اگر

$$A=A^*$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

و

$$\sum_j \sum_k A_{kj} x_j \bar{x}_k \geqslant 0 \quad \text{به‌ازای همهٔ اسکالرهای } x_1, \ldots, x_n \qquad (۳-۹)$$

برای اینکه f مثبت باشد، باید به‌ازای همهٔ $(x_1, \ldots, x_n) \neq 0$ نامساوی (۳-۹) اکید باشد. شرایط استخراج شده حاکی از این هستند که f فرمی مثبت روی V است اگر و تنها اگر تابع

$$g(X, Y) = Y^* A X$$

فرمی مثبت روی فضای ماتریسهای ستونی $n \times 1$ بر روی هیأت اسکالرها باشد.

قضیهٔ ۵. گیریم F هیات اعداد حقیقی یا هیأت اعداد مختلط و A ماتریسی $n \times n$ بر روی F باشد. تابع g تعریف شده توسط

$$g(X, Y) = Y^* A X \qquad (۴-۹)$$

فرمی‌مثبت روی فضای $F^{n \times 1}$ است اگر وتنها اگرماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیری چون P با درایه‌های واقع در F وجود داشته باشد به‌طوری که $A = P^* P$.

اثبات. به‌ازای هرماتریس $n \times n$ دلخواهی مانند A، تابع g در(۹-۴) روی‌فضای ماتریسهای ستونی یك فرم است. قصدمان این است که ثابت‌کنیم g مثبت است اگر و تنها اگر $A = P^* P$. ابتدا، فرض‌کنیم $A = P^* P$. دراین‌صورت g هرمیتی است، و

$$\begin{aligned} g(X, X) &= X^* P^* P X \\ &= (PX)^* PX \\ &\geqslant 0. \end{aligned}$$

اگر P معکوس‌پذیر باشد و $X \neq 0$، آنگاه $(PX)^* PX > 0$.

حال، فرض‌کنیم g فرمی مثبت روی فضای ماتریسهای ستونی باشد. در این‌صورت g ضربی داخلی است و از این‌رو، ماتریسهایی ستونی چون $Q_1, \ldots, Q_n$ وجوددارند که

$$\begin{aligned} \delta_{jk} &= g(Q_j, Q_k) \\ &= Q_k^* A Q_j . \end{aligned}$$

اما این مطلب دقیقاً حاکی است که اگر Q ماتریسی با ستونها $Q_1, \ldots, Q_n$ باشد، آنگاه $Q^* A Q = I$. چون $\{Q_1, \ldots, Q_n\}$ یك پایه است، Q معکوس‌پذیر می‌باشد. حال با فرض $P = Q^{-1}$، داریم $A = P^* P$. □

در عمل، بررسی اینکه ماتریس مفروضی چون A معیار مثبت بودنی را که تااینجا عرضه‌کرده‌ایم ارضا می‌کند، آسان نیست. پیامدی از قضیهٔ اخیراین است که اگر g مثبت باشد، آنگاه $\det A > 0$، زیرا

$$\det A = \det(P^* P) = \det P^* \det P = |\det P|^2 .$$

این واقعیت که $\det A > 0$ به‌هیچ وجه برای تضمین مثبت بودن g کافی نیست؛ اما،وابسته

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

به A، n دترمینان وجود دارند که خاصیت ذیل را دارند: اگر $A=A^*$ و اگر هر یك از این دترمینانها مثبت باشند. آنگاه g فرمی مثبت است.

تعریف. گیریم A ماتریسی $n\times n$ بر روی هیأت F باشد. **کهادهای اصلی** A اسکالرهای $\Delta_k(A)$ تعریف شده به‌صورت

$$\Delta_k(A)=\det\begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1k} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{k1} & & A_{kk}\end{bmatrix}, 1\leqslant k\leqslant n$$

هستند.

لم. گیریم A ماتریس $n\times n$ معکوس پذیری با درایه‌های واقع در هیأتی چون F باشد. دو حکم ذیل هم ارزند.

(الف) ماتریسی بالا مثلثی چون P با $P_{kk}=1$ $(1\leqslant k\leqslant n)$ وجود دارد که ماتریس $B=AP$ پایین مثلثی است.

(ب) کهادهای اصلی A همگی مخالف ۰ هستند.

اثبات. P را ماتریس $n\times n$ دلخواهی می گیریم و قرار می‌دهیم $B=AP$. آنگاه

$$B_{jk}=\sum_r A_{jr}P_{rk}.$$

اگر P بالامثلثی و به‌ازای هر k، $P_{kk}=1$ باشد آنگاه

$$\sum_{r=1}^{k-1} A_{jr}P_{rk}=B_{jk}-A_{kk},\quad k>1.$$

اما، B پایین مثلثی است مشروط بـه‌اینکه به ازای $j<k$، $B_{jk}=0$. پس، B پایین مثلثی خواهد بود اگر و تنها اگر

$$\sum_{r=1}^{k-1} A_{jr}P_{rk}=-A_{kk},\qquad \begin{matrix}1\leqslant j\leqslant k-1\\ 2\leqslant k\leqslant n.\end{matrix} \tag{۵-۹}$$

از این‌رو، می‌بینیم کـه حکم (الف) هـم‌ارز با ایـن حکم است کـه اسکالرهایی چون P_{rk}، $1\leqslant r\leqslant k$، $1\leqslant k\leqslant n$ وجود دارند که در (۵-۹) صدق می کنند و $P_{kk}=1$، $1\leqslant k\leqslant n$.

در (۵-۹)، بـه ازای هـر $k>1$ دستگاهی از $k-1$ معادلهٔ خطی با مجهولهای P_{1k}، P_{2k}، ...، $P_{k-1,k}$ وجود دارد. ماتریس ضرایب این دستگاه عبارت است از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1,k-1} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{k-1,1} & & A_{k-1,k-1} \end{bmatrix}$$

و دترمینان آن برابر کهاد اصلی $\Delta_{k-1}(A)$ است. اگر هر $\Delta_{k-1}(A)\neq 0$ دستگاههای (۹-۵) دارای جوابهای یکتا می‌باشند. تا اینجا نشان داده‌ایم که حکم (ب) حکم (الف) را ایجاب می‌کند و ماتریس P یکتاست

حال فرض کنیم که (الف) برقرار باشد. آنگاه، همان‌طور که خواهیم دید

$$\begin{aligned} \Delta_k(A) &= \Delta_k(B) \\ &= B_{11}B_{22}\cdots B_{kk}, \quad k=1,\cdots,n. \end{aligned} \tag{۹-۶}$$

برای بررسی (۹-۶)، فرض کنیم A_1، ...، A_n و B_1، ...، B_n بترتیب ستونهای A و B باشند. دراین‌صورت

$$\begin{aligned} B_1 &= A_1 \\ B_r &= \sum_{j=1}^{r-1} P_{jr}A_j + A_r, \quad r>1 \end{aligned} \tag{۹-۷}$$

حال k را ثابت می‌گیریم $1\leqslant k\leqslant n$. از (۹-۷) بر می‌آید که rمین ستون ماتریس

$$\begin{bmatrix} B_{11} & \cdots & B_{1k} \\ \vdots & & \vdots \\ B_{k1} & \cdots & B_{kk} \end{bmatrix}$$

باافزودن ترکیبی خطی از دیگر ستونها به‌ستون rم

$$\begin{bmatrix} A_{11} & \cdots & A_{1k} \\ \vdots & & \vdots \\ A_{k1} & \cdots & A_{kk} \end{bmatrix}$$

به دست می‌آید. چنین اعمالی دترمینان را تغییر نمی‌دهند. این مطلب، (۹-۶) را ثابت می‌کند، به‌استثنای این مطلب بدیهی که چون B مثلثی است، $\Delta_k(B)=B_{11}\cdots B_{kk}$. چون A و P معکوس‌پذیرند B نیز معکوس‌پذیر است. بنابراین

$$\Delta(B)=B_{11}\cdots B_{nn}\neq 0$$

واز این‌رو $\Delta_k(A)\neq 0$، $k=1,\cdots,n$. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیهٔ ۶. گیریم f یک فرم روی یک فضای برداری بعد متناهی V و A ماتریس f در یک پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ باشد. در این صورت f یک فرم مثبت است اگر و تنها اگر $A=A^*$ و کهادهای اصلی A همگی مثبت باشند.

اثبات. ابتدا نیمهٔ جالب قضیه را انجام می‌دهیم. فرض کنیم $A=A^*$ و $\Delta_k(A)>0$، $1\leqslant k\leqslant n$. طبق لم، یک ماتریس بالا مثلثی (یکتای) P با $P_{kk}=1$ وجود دارد که $B=AP$ پایین مثلثی است. ماتریس P^* نیز پایین مثلثی است، بنابراین $P^*B=P^*AP$ نیز پایین مثلثی است. چون A خود الحاق است، ماتریس $D=P^*AP$ هم خودالحاق می‌باشد. هر ماتریس مثلثی خودالحاق لزوماً ماتریسی قطری است. با همان استدلالی که منجر به (۹-۶) شد داریم

$$\begin{aligned}\Delta_k(D)&=\Delta_k(P^*B)\\&=\Delta_k(B)\\&=\Delta_k(A).\end{aligned}$$

چون D قطری است کهادهای اصلی آن عبارتند از

$$\Delta_k(D)=D_{11}\cdots D_{kk}.$$

بنابر $\Delta_k(D)>0$، $1\leqslant k\leqslant n$، به‌ازای هر k، داریم $D_{kk}>0$.

اگر A ماتریس فرم f در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ باشد، آنگاه $D=P^*AP$ ماتریس f در پایهٔ $\{\alpha'_1,\cdots,\alpha'_n\}$ تعریف شده توسط

$$\alpha'_j=\sum_{i=1}^{n}P_{ij}\alpha_i$$

است. حال به (۹-۲) توجه کنید. چون D قطری است و درایه‌های روی قطرش مثبت هستند، بدیهی است که

$$X^*DX>0,\quad X\neq 0$$

که از آن نتیجه می‌شود f فرمی مثبت است.

حال، فرض کنیم با فرم مثبتی چون f آغاز کرده باشیم. می‌دانیم که $A=A^*$. چگونه نشان دهیم که $\Delta_k(A)>0$، $1\leqslant k\leqslant n$؟ فرض می‌کنیم V_k زیرفضای پدید آمده توسط $\alpha_1,\cdots,\alpha_k$ و f_k تحدید f به $V_k\times V_k$ باشد. به‌بیانی هم‌ارز، f_k فرمی مثبت روی V_k است و در پایهٔ $\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ با ماتریس

$$\begin{bmatrix}A_{11}&\cdots&A_{1k}\\\vdots&&\\A_{k1}&\cdots&A_{kk}\end{bmatrix}$$

نمایش داده می‌شود، به‌عنوان پیامدی از قضیهٔ ۵، ملاحظه کردیم که مثبت بودن یک فرم

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ایجاب می‌کند که دترمینان هرماتریس نمایش آن هم مثبت باشد. □

برای تکمیل بحث خود دربارهٔ رابطهٔ بین فرمهای مثبت وماتریسها، چند نکته‌وجود دارد که بایدآنها را متذکرشویم. چه‌چیزی مشخص‌کنندهٔ ماتریسهایی است که فرمهای‌مثبت را نمایش می‌دهند؟ اگر f فرمی روی یک فضای برداری مختلط و A ماتریس f درپایهٔ مرتبی باشد، آنگاه f مثبت خواهد بود اگروتنها اگر $A=A^*$ و

$$X^*AX>0 \quad \text{به‌ازای هر } X\neq 0 \text{ مختلط} \tag{۸-۹}$$

از قضیهٔ ۳ نتیجه می‌شود که شرط $A=A^*$ زاید است، یعنی (۸-۹) شرط $A=A^*$ را هم ایجاب می‌کند. ازطرف دیگر، اگربا یك فضای برداری حقیقی سروکار داشته باشیم، فرم f مثبت خواهد بود اگروتنهااگر $A=A^t$ و

$$X^tAX>0 \quad \text{به‌ازای هر } X\neq 0 \text{ حقیقی} \tag{۹-۹}$$

باید تأکیدکنیم که اگرماتریسی حقیقی چون A در (۹-۹) صدق‌کند، نتیجه نمی‌شود که $A=A^t$. مطلبی که درست است این است که اگر $A=A^t$ و (۹-۹) برقرارباشد، آنگاه (۸-۹) نیزبرقرار است. این امر بدین‌دلیل است که

$$\begin{aligned}(X+iY)^*A(X+iY)&=(X^t-iY^t)A(X+iY)\\&=X^tAX+Y^tAY+i[X^tAY-Y^tAX]\end{aligned}$$

واگر $A=A^t$ آنگاه $Y^tAX=X^tAY$.

اگر A ماتریسی $n\times n$ با درایه‌های مختلط باشد و اگر A در (۸-۹) صدق کند، A را یك **ماتریس مثبت** خواهیم نامید. نکاتی راکه قریباً متذکر شدیم باگفتن مطلب ذیل می‌توان خلاصه‌کرد: در هریك از حالات حقیقی یا مختلط، فرمی چون f مثبت است اگر وتنهااگر ماتریس آن دریك (درواقع، درهر) پایهٔ مرتب، ماتریسی مثبت باشد.

حال فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی باشد و f فرمی نامنفی روی V. عملگرخطی خودالحاق یکتایی چون T روی V وجود داردکه

$$f(\alpha,\beta)=(T\alpha|\beta). \tag{۱۰-۹}$$

بعلاوه T دارای این خاصیت اضافی نیزهست که $(T\alpha|\alpha)\geqslant 0$

تعریف. عملگری خطی چون T روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V **نامنفی** است هرگاه $T=T^*$ و به‌ازای هر α در V، $(T\alpha|\alpha)\geqslant 0$. یك عملگر خطی **مثبت** عملگری مانند T است که $T=T^*$ و به‌ازای هر $\alpha\neq 0$ $(T\alpha|\alpha)>0$.

اگر V یك فضای برداری (حقیقی یا مختلط) با بعد متناهی و $(\cdot|\cdot)$ ضربی داخلی روی V باشد، روی V ردهٔ وابسته‌ای از عملگرهای خطی مثبت وجود دارد. به واسطهٔ

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(۹-۱۰) تناظری یك به‌یك بین این رده از عملگرهای مثبت ودستهٔ همهٔ فرمهای مثبت‌روی V یافت می‌شود. جهت تأکید روی روابط بین عملگرهای مثبت، فرمهای مثبت،وماتریسهای مثبت از تمرینات این بخش استفاده خواهیم کرد. آنچه راکه گفتیم خلاصه می‌کنیم.

اگر A ماتریسی $n\times n$ برروی هیأت اعداد مختلط باشد، احکام زیرهم‌ارزند.

(۱) A مثبت است، یعنی وقتی که x_1، ...، x_n اعدادی مختلط باشند و لااقل‌یکی ازآنها ۰ نباشد، آنگاه $\sum_j\sum_k A_{kj}x_j\bar{x}_k > 0$.

(۲) $(X|Y)=Y^*AX$ ضربی داخلی روی فضای ماتریسهای مختلط $n\times 1$ است.

(۳) نسبت به‌ضرب داخلی استانده $(X|Y)=Y^*X$ روی ماتریسهای $n\times 1$،عملگر خطی $X\to AX$ مثبت است.

(۴) به‌ازای ماتریس $n\times n$ معکوس‌پذیری چون P روی C، $A=P^*P$.

(۵) $A=A^*$ وکهادهای اصلی A همه مثبت هستند.

اگرهمهٔ درایه‌های A حقیقی باشند، این مطالب هم‌ارزند با:

(۶) $A=A^t$ و $\sum_j\sum_k A_{kj}x_jx_k > 0$، درصورتی‌که x_1، ...، x_n اعدادی‌حقیقی باشند، ولااقل یکی ازآنها صفرنباشد.

(۷) $(X|Y)=Y^tAX$ ضربی داخلی روی فضای ماتریسهای حقیقی $n\times 1$ است.

(۸) نسبت به‌ضرب‌داخلی استاندهٔ $(X|Y)=Y^tX$ روی‌ماتریسهای حقیقی $n\times 1$، عملگر خطی $X\to AX$ مثبت است.

(۹) ماتریس $n\times n$ معکوس‌پذیری چون P با درایه‌های حقیقی وجود دارد که $A=P^tP$.

تمرین

۱. فرض‌کنید V فضای C^2 با ضرب داخلی استانده باشد. به‌ازای کدام بردار α در V، عملگر خطی مثبتی چون T وجود دارد که $\alpha=T\epsilon_1$؟

۲. فرض‌کنید V فضای R^2 با ضرب داخلی استانده باشد. اگر θ عددی حقیقی باشد، T را عملگر خطی «دوران به‌اندازهٔ θ» بگیرید:

$$T_\theta(x_1, x_2)=(x_1\cos\theta-x_2\sin\theta,\ x_1\sin\theta+x_2\cos\theta).$$

به‌ازای کدام مقادیر θ، عملگر T_θ مثبت است؟

۳. Vرا فضای ماتریسهای $n\times 1$ برروی C باضرب داخلی $(X|Y)=Y^*GX$ (که درآن G ماتریس $n\times n$ی است که تابع اخیر یك ضرب داخلی باشد) بگیرید. فرض‌کنید A ماتریسی $n\times n$ و T عملگر خطی $T(X)=AX$ باشد. T^* را بیابید. اگر Y عنصر ثابتی از V باشد، عنصر Z از V را که تابعك خطی $X\to Y^*X$ را تعیین می‌کند،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بیابید. به‌بیان دیگر، Zی را بیابید که به‌ازای هر X در V، $Y^*X=(X|Z)$.

۴. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی باشد. اگر T و U دوعملگر خطی مثبت روی V باشند ثابت کنید $(T+U)$ هم‌مثبت است. مثالی بیاورید که نشان دهد TU لزوماً مثبت نیست.

۵. فرض کنید

$$A=\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}.$$

(الف) نشان‌دهید که A مثبت است.

(ب) V را فضای ماتریسهای حقیقی 1×2 با ضرب داخلی $(X|Y)=Y^tAX$ بگیرید. با به‌کار بستن فرایند گرام‌ـاشمیت برپایهٔ $\{X_1, X_2\}$ بافرض

$$X_1=\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad X_2=\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

پایهٔ متعامد یکه‌ای برای V بیابید.

(پ) ماتریس حقیقی 2×2 معکوس‌پذیری چون P بیابید که $A=P^tP$

۶. کدام‌یك از ماتریسهای ذیل مثبت‌اند؟

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1+i \\ 1-i & 3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 3 & -1 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \frac{1}{5} \end{bmatrix}.$$

۷. مثالی از ماتریسی $n\times n$ بیاورید که همهٔ کهادهای اصلی آن مثبت باشند ولی خود ماتریسی مثبت نباشد.

۸. آیا $((x_1, x_2)|(y_1 \quad y_2))=x_1\bar{y}_1+2x_2\bar{y}_1+2x_1\bar{y}_2+x_2\bar{y}_2$ ضربی داخلی روی C^2 تعریف می‌کند؟

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۹. ثابت کنید که همهٔ درایه‌های روی قطر اصلی ماتریسی مثبت اعدادی مثبت هستند.

۱۰. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی باشد. اگر T و U عملگرهایی خطی روی V باشند می‌نویسیم $T<U$ هرگاه $U-T$ عملگر مثبتی باشد. احکام زیر را ثابت کنید:

(الف) $T<U$ و $U<T$ غیرممکن است.
(ب) اگر $T<U$ و $U<S$، آنگاه $T<S$.
(پ) اگر $T<U$ و $0<S$ لزومی ندارد که $ST<SU$

۱۱. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و E تصویر متعامد V بروی زیر فضای دلخواهی باشد.
(الف) ثابت کنید که به‌ازای هرعدد مثبت c، عملگر $cI+E$ مثبت است.
(ب) عملگر خطی خودالحاق T را که $T^2=I+E$ برحسب E بیان کنید.

۱۲. فرض کنید n عددی صحیح مثبت و A ماتریس $n\times n$

$$A=\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \cdots & \frac{1}{n} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \cdots & \frac{1}{n+1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \\ \frac{1}{n} & \frac{1}{n+1} & \frac{1}{n+2} & \cdots & \frac{1}{2n-1} \end{bmatrix}$$

باشد. ثابت کنید A مثبت است.

۱۳. فرض کنید A ماتریس $n\times n$ خودالحاقی باشد. ثابت کنید عددی حقیقی چون c وجود دارد که ماتریس $cI+A$ مثبت باشد.

۱۴. ثابت کنید حاصل‌ضرب دوعملگرخطی مثبت عملگری است مثبت اگروتنهااگر آن دو عملگر جابجا شوند.

۱۵. فرض کنید S و T دو عملگر مثبت باشند. ثابت کنید که همهٔ مقادیر سرشت‌نمای ST مثبت هستند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۴.۹. چندمطلب دیگردربارهٔ فرمها

این بخش شامل دوقضیه است که اطلاعات مشروح‌تری دربارهٔ فرمهای (یك ونیم‌خطی) به‌دست می‌دهند.

قضیهٔ ۷. گیریم f فرمی روی‌یك‌فضای برداری‌حقیقی‌یامختلط V و $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_r\}$ پایه‌ای برای زیر فضای بعد متناهی W از V باشد. فرض کنیم M ماتریسی $r\times r$ با درایه‌های

$$M_{jk}=f(\alpha_k, \alpha_j)$$

و W' مجموعهٔ همهٔ بردارهایی چون β از V باشدکه به‌ازای هر α در W، $f(\alpha, \beta)=0$. دراین‌صورت W' زیرفضایی از V است و $W\cap W'=\{0\}$ اگر و تنها اگر M معکوس‌پذیر باشد. درصورت وقوع چنین وضعی $V=W+W'$

اثبات. اگر β و γ بردارهایی از W' باشند و c یك اسکالر، آنگاه به‌ازای هر α در W

$$f(\alpha, c\beta+\gamma)=\bar{c}f(\alpha, \beta)+f(\alpha, \gamma)$$
$$=0.$$

از این‌رو، W' یك زیرفضای V است.

حال فرض کنیم $\alpha=\sum_{k=1}^{r}x_k\alpha_k$ و $\beta=\sum_{j=1}^{r}y_j\alpha_j$. دراین‌صورت

$$f(\alpha, \beta)=\sum_{j,k}\bar{y}_jM_{jk}x_k$$
$$=\sum_k(\sum_j\bar{y}_jM_{jk})x_k.$$

ازاین مطلب نتیجه می‌شودکه $W\cap W'\neq\{0\}$ اگروتنها اگردستگاه همگن

$$\sum_{j=1}^{r}\bar{y}_jM_{jk}=0, \quad 1\leqslant k\leqslant r$$

دارای یك‌جواب غیرصفر $(y_1, \cdots, y_r)$ باشد. ازاین‌رو، $W\cap W'=\{0\}$ اگروتنها اگر M^* معکوس‌پذیر باشد. اما معکوس‌پذیری M^* هم‌ارز با معکوس‌پذیری M است.

فرض کنیم M معکوس‌پذیر باشد وبگیریم

$$A=(M^*)^{-1}=(M^{-1})^*.$$

g_j را روی V بنابرمعادلهٔ

$$g_j(\beta)=\sum_{k=1}^{r}A_{jk}\overline{f(\alpha_k, \beta)}$$

تعریف می‌کنیم. آنگاه

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$g_j(c\beta+\gamma)=\sum_k A_{jk}\overline{f(\alpha_k,\ c\beta+\gamma)}$$
$$=c\sum_k A_{jk}\overline{f(\alpha_k,\ \beta)}+\sum_k A_{jk}\overline{f(\alpha_k,\ \gamma)}$$
$$=cg_j(\beta)+g_j(\gamma).$$

ازاین‌رو، هر g_j تابعی خطی روی V است. پس، می‌توانیم عملگری خطی چون E روی V را با قراردادن

$$E\beta=\sum_{j=1}^{r} g_j(\beta)\alpha_j$$

تعریف کنیم. چون

$$g_j(\alpha_n)=\sum_k A_{jk}\overline{f(\alpha_k,\ \alpha_n)}$$
$$=\sum_k A_{jk}(M^*)_{kn}$$
$$=\delta_{jn}$$

نتیجه می‌شود که به‌ازای $1\leqslant n\leqslant r$، $E(\alpha_n)=\alpha_n$. این مطلب ایجاب می‌کند که به‌ازای هر α در W، $E\alpha=\alpha$. بنابراین E، V را بروی W می‌نگارد و $E^2=E$. اگر β برداری دلخواه از V باشد، آنگاه

$$f(\alpha_n,\ E\beta)=f(\alpha_n,\ \sum_j g_j(\beta)\alpha_j)$$
$$=\sum_j \overline{g_j(\beta)}f(\alpha_n,\ \alpha_j)$$
$$=\sum_j(\sum_k \bar{A}_{jk}f(\alpha_k,\ \beta))f(\alpha_n,\ \alpha_j).$$

چون $A^*=M^{-1}$، نتیجه می‌شود که

$$f(\alpha_n,\ E\beta)=\sum_k(\sum_j(M^{-1})_{kj}M_{jn})f(\alpha_k,\ \beta)$$
$$=\sum_k \delta_{kn}f(\alpha_k,\ \beta)$$
$$=f(\alpha_n,\ \beta).$$

این مطلب ایجاب می‌کند که به‌ازای هر α در W، $f(\alpha,\ E\beta)=f(\alpha,\ \beta)$. از این‌رو به‌ازای هر α در W و هر β در V

$$f(\alpha,\ \beta-E\beta)=0.$$

پس، $I-E$، V را در W' می‌نگارد. تساوی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\beta = E\beta + (I-E)\beta$$

نشان می‌دهد که $V = W + W'$. سرانجام به‌یك نکتهٔ نهایی هم باید اشاره کنیم. چون $W \cap W' = \{0\}$، هر بردار در V به‌طور یکتا عبارت است از مجموع یك بردار در W و یك بردار در W'. اگر β در W' باشد، نتیجه می‌شود که $E\beta = 0$. از این‌رو، $I-E$، V را بروی W' می‌نگارد. □

تصویر E را که در اثبات ساخته شد می‌توان به‌شرح ذیل مشخص کرد: $E\beta = \alpha$ اگر و تنها اگر α در W و $\beta - \alpha$ متعلق به W' باشد. پس، E مستقل از پایه‌ای از W است که در ساختنش به‌کار رفت. از این‌رو، می‌توان به E به‌عنوان **تصویر V روی W** که **توسط** تجزیهٔ به‌مجموع مستقیم

$$V = W \oplus W'$$

تعیین می‌شود ارجاع کرد. توجه کنید که E یك تصویر متعامد است اگر و تنها اگر $W' = W^{\perp}$

قضیهٔ ۸. گیریم f یك فرم روی یك‌فضای برداری حقیقی یا مختلط V و A ماتریس f در پایهٔ مرتب $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ از V باشد. فرض کنیم کهادهای اصلی A همگی مخالف ۰ باشند. در این صورت ماتریس بالامثلثی یکتایی چون P با $P_{kk} = 1$، $(1 \leqslant k \leqslant n)$ وجود دارد که

$$P^* AP$$

نیز بالامثلثی باشد.

اثبات. چون $\Delta_k(A^*) = \overline{\Delta_k(A)}$، $(1 \leqslant k \leqslant n)$، کهادهای اصلی A^* همگی مخالف ۰ هستند. از این‌رو، بنابر لمی که در اثبات قضیهٔ ۶ به‌کار رفت ماتریسی بالامثلثی چون P با $P_{kk} = 1$ وجود دارد که A^*P پایین‌مثلثی باشد. بنابراین، $P^*A = (A^*P)^*$ بالامثلثی است. چون حاصل‌ضرب دوماتریس بالامثلثی خود بالامثلثی است، نتیجه می‌گیریم که P^*AP بالامثلثی می‌باشد. این مطلب وجود P، و نه‌یکتایی P، را نشان می‌دهد. اما، استدلالی بیشتر هندسی هم وجود دارد که می‌تواند هم برای اثبات وجود و هم برای اثبات یکتایی P به‌کار رود.

گیریم W_k زیرفضای پدیدآمده توسط $\alpha_1, \cdots, \alpha_k$ و W'_k مجموعهٔ همهٔ βهای در V باشد که به‌ازای هر α در W_k، $f(\alpha, \beta) = 0$. چون $\Delta_k(A) \neq 0$، ماتریس M با درایه‌های

$$M_{ij} = f(\alpha_j, \alpha_i) = A_{ij}$$

$(1 \leqslant i, j \leqslant k)$ یك ماتریس $k \times k$ی معکوس‌پذیر است. بنابر قضیهٔ ۷

$$V = W_k \oplus W'_k.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

E_k را تصویر V روی W_k که توسط این تجزیه تعیین می‌شود می‌گیریم و قرار می‌دهیم $E_0 = 0$. فرض کنیم

$$\beta_k = \alpha_k - E_{k-1}\alpha_k, \quad (1 \leqslant k \leqslant n).$$

دراین صورت $\beta_1 = \alpha_1$ و به‌ازای هر $k > 1$، $E_{k-1}\alpha_k$ به W_{k-1} تعلق دارد. پس وقتی که $k > 1$ اسکالرهای یکتایی چون P_{jk} وجود دارند که

$$E_{k-1}\alpha_k = -\sum_{j=1}^{k-1} P_{jk}\alpha_j.$$

پس از قراردادن $P_{kk} = 1$ و $P_{jk} = 0$ به‌ازای $j > k$، ماتریس بالامثلثی P، $n \times n$ با $P_{kk} = 1$ و

$$\beta_k = \sum_{j=1}^{k} P_{jk}\alpha_j$$

به‌ازای $k = 1, \ldots, n$ را خواهیم داشت. فرض کنیم $1 \leqslant i < k$. آنگاه β_i در W_i است و $W_i \subset W_{k-1}$. چون β_k به W_{k-1} تعلق دارد، نتیجه می‌گیریم که $f(\beta_i, \beta_k) = 0$. فرض کنیم B ماتریس f در پایهٔ مرتب $\{\beta_1, \ldots, \beta_n\}$ را نشان دهد. دراین صورت

$$B_{ki} = f(\beta_i, \beta_k)$$

وازاین‌رو، وقتی که $k > i$، $B_{ki} = 0$ پس B بالامثلثی است. ازطرف دیگر

$$B = P^* A P.$$

بعکس، فرض کنیم P ماتریس بالامثلثی با $P_{kk} = 1$ باشد که P^*AP هم بالامثلثی است. حال می‌نویسیم

$$\beta_k = \sum_j P_{jk}\alpha_j, \quad (1 \leqslant k \leqslant n).$$

آنگاه $\{\beta_1, \ldots, \beta_k\}$ به‌طور آشکار پایه‌ای برای W_k می‌باشد. فرض کنیم $k > 1$. در این صورت $\{\beta_1, \ldots, \beta_{k-1}\}$ پایه‌ای برای W_{k-1} است و چون وقتی که $i < k$، $f(\beta_i, \beta_k) = 0$ می‌بینیم که β_k برداری از W'_{k-1} است. معادله‌ای که β_k را تعریف می‌کند ایجاب می‌نماید که

$$\alpha_k = -\left(\sum_{j=1}^{k-1} P_{jk}\alpha_j\right) + \beta_k.$$

حال $\sum_{j=1}^{k-1} P_{jk}\alpha_j$ متعلق به W_{k-1} است، و β_k در W'_{k-1} قرار دارد. بنابراین، $P_{1k}, \ldots, P_{k-1k}$ اسکالرهای یکتایی هستند که

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$E_{k-1}\alpha_k = -\sum_{j=1}^{k-1} P_{jk}\alpha_j$$

و ازاین‌رو P همان ماتریس ساخته شدهٔ قبلی است. □

۵.۹. نظریهٔ طیفی

دراین بخش، پیامدهای قضایای ۱۸ و ۲۲ درفصل ۸ را دررابطه با قطری کردن عملگرهای خودالحاق ونرمال دنبال می کنیم.

قضیهٔ ۹ (قضیهٔ طیفی). گیریم T عملگری نرمال روی یک فضای ضرب داخلی مختلط بعد متناهی V یا عملگری خودالحاق روی یک فضای ضرب داخلی حقیقی بعد متناهی V باشد. فرض کنیم c_1، ...، c_k مقادیر سرشت‌نمای متمایز T باشند. فرض کنیم W_j فضای سرشت‌نمای وابسته به c_j و E_j تصویر متعامد V روی W_j باشد. دراین‌صورت، وقتی $i \neq j$، W_j بر W_i عمود است، فضای V مجموع مستقیم W_1، ...، W_k است و

$$T = c_1E_1 + \cdots + c_kE_k. \qquad (۹\text{-}۱۱)$$

اثبات. α را برداری از W_j، β را برداری از W_i می گیریم وفرض می کنیم $i \neq j$. در این صورت $c_j(\alpha|\beta) = (T\alpha|\beta) = (\alpha|T^*\beta) = (\alpha|c_j\beta)$. از این‌رو، $(c_j - c_i)(\alpha|\beta) = 0$ وچون $c_j - c_i \neq 0$، نتیجه می‌شود که $(\alpha|\beta) = 0$. پس وقتی $i \neq j$، W_j بر W_i عمود است. بنابراین واقعیت که V دارای پایهٔ متعامد یکه‌ای متشکل از بردارهای سرشت‌نماست (با قضایای ۱۸ و ۲۲ فصل ۸ مقایسه شود) نتیجه می گیریم که $V = W_1 + \cdots + W_k$. اگر α_j به W_j $(1 \leqslant j \leqslant k)$ تعلق داشته باشد و $\alpha_1 + \cdots + \alpha_k = 0$، آنگاه به‌ازای هر i

$$\begin{aligned} 0 &= (\alpha_i|\sum_j \alpha_j) = \sum_j (\alpha_i|\alpha_j) \\ &= \|\alpha_i\|^2 \end{aligned}$$

وازاین‌رو، V برابر مجموع مستقیم W_1، ...، W_k است. بنابراین $E_1 + \cdots + E_k = I$ و

$$\begin{aligned} T &= TE_1 + \cdots + TE_k \\ &= c_1E_1 + \cdots + c_kE_k. \ \square \end{aligned}$$

تجزیهٔ (۹-۱۱)، **تفکیک طیفی** T نامیده می‌شود. این اصطلاح تا اندازه‌ای از کاربردهای فیزیکی که موجب تعریف طیف یك عملگر خطی روی یك فضای برداری با بعد متناهی، به‌عنوان مجموعهٔ مقادیر سرشت‌نمای آن عملگر شدند ناشی می‌شود. این مهم است بدانیم که تصویرهای E_1، ...، E_k به‌طور متعارف به T وابسته‌اند؛ درحقیقت،

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اینها چندجمله‌ایهایی برحسب T هستند.

نتیجه. اگر $e_j=\prod_{i\neq j}\left(\frac{x-c_i}{c_j-c_i}\right)$، آنگاه به ازای $1\leqslant j\leqslant k$، $E_j=e_j(T)$.

اثبات. چون وقتی $i\neq j$، $E_iE_j=0$ لذا نتیجه می‌شود که

$$T^2=c_1^2E_1+\cdots+c_k^2E_k.$$

و نیز با برهان استقرایی ساده‌ای به‌ازای هر عدد صحیح $n\geqslant 0$، داریم

$$T^n=c_1^nE_1+\cdots+c_k^nE_k.$$

به‌ازای هر چند جمله‌ای دلخواه

$$f=\sum_{n=0}^{r}a_nx^n$$

داریم

$$\begin{aligned}f(T)&=\sum_{n=0}^{r}a_nT^n\\&=\sum_{n=0}^{r}a_n\sum_{j=1}^{k}c_j^nE_j\\&=\sum_{j=1}^{k}\left(\sum_{n=0}^{r}a_nc_j^n\right)E_j\\&=\sum_{j=1}^{k}f(c_j)E_j.\end{aligned}$$

از آنجا که $e_j(c_m)=\delta_{jm}$، نتیجه می‌شود که $e_j(T)=E_j$. □

چون $E_1,\cdots,E_k$ به‌طور متعارف به T وابسته هستند و

$$I=E_1+\cdots+E_k$$

خانوادهٔ تصویرهای $\{E_1,\cdots,E_k\}$، **تفکیک همانی تعریف شده توسط** T نامیده‌می‌شود.

نکته‌ای دربارهٔ اثبات قضیهٔ طیفی وجود داردکه باید تذکر داده شود. ما این قضیه را با استفاده از قضایای ۱۸ و ۲۲ فصل ۸ در بارهٔ قطری‌کردن عملگرهای خودالحاق و نرمال استنتاج‌کردیم. اثبات دیگری هم وجود داردکه بیشتر جبری است و درآن ابتدا باید نشان دادکه چند جمله‌ای مینیمال هر عملگر نرمال برابر حاصل ضربی از سازه‌های اول متمایز است. آنگاه همچون اثبات قضیهٔ تجزیهٔ اولیه (قضیهٔ ۱۲ در فصل ۶) می‌توان به‌پیش رفت. چنین اثباتی را در بخش بعد ارائه خواهیم‌کرد.

درکاربردهای گوناگون لازم است بدانیم که‌آیا می‌توان توابع معینی از عملگرها و ماتریسها، مثلاً ریشهٔ دوم آنها را محاسبه‌کرد یا خیر. این امر را می‌توان به‌طور نسبتاً

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ساده در مورد عملگرهای نرمال قطری شدنی انجام داد.

تعریف. گیریم T یك عملگر نرمال قطری شدنی روی یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و

$$T=\sum_{j=1}^{k} f(c_j)E_j$$

تفکیك طیفی آن باشد. فرض کنیم f تابعی باشد که دامنه‌اش طیف T را شامل است و مقادیرش در هیأت اسکالرها هستند. دراین صورت عملگر خطی $f(T)$ بنابر معادلهٔ

$$f(T)=\sum_{j=1}^{k} f(c_j)E_j \qquad (۱۲\text{-}۹)$$

تعریف می‌شود.

قضیهٔ ۱۰. گیریم T یك عملگر نرمال قطری‌شدنی باطیف S روی یك فضای‌ضرب داخلی بعد متناهی V باشد. فرض کنیم f تابعی باشد که دامنه‌اش S را شامل است و مقادیرش در هیأت اسکالرها هستند. در این صورت $f(T)$ یك عملگر نرمال قطری‌شدنی با طیف $f(S)$ است. اگر U نگاشتی یکانی از V بروی V' باشد و $T'=UTU^{-1}$، آنگاه S طیف T' هم هست و

$$f(T')=Uf(T)U^{-1}.$$

اثبات. نرمال بودن $f(T)$ با محاسبهٔ ساده‌ای از (۱۲-۹) و با استفاده از این واقعیت که

$$f(T)^*=\sum_j \overline{f(c_j)}E_j$$

نتیجه می‌شود. علاوه براین، واضح است که به‌ازای هر α در $E_j(V)$

$$f(T)\alpha=f(c_j)\alpha.$$

پس مجموعهٔ $f(S)$ متشکل از همهٔ $f(c)$ها، به‌ازای c در S، درطیف $f(T)$ جای دارد. بعکس، فرض کنیم $\alpha\neq 0$ و

$$f(T)\alpha=b\alpha.$$

آنگاه $\alpha=\sum_j E_j\alpha$ و

$$f(T)\alpha=\sum_j f(T)E_j\alpha$$
$$=\sum_j f(c_j)E_j\alpha$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$= \sum_j bE_j\alpha.$$

از این‌رو،

$$\|\sum_j (f(c_j)-b)E_j\alpha\|^2 = \sum_j |f(c_j)-b|^2\|E_j\alpha\|^2$$
$$= 0.$$

بنابراین، $f(c_j)=b$ یا $E_j\alpha=0$. بنابه‌فرض، $\alpha\neq 0$ و لذا نمایه‌ای چون i وجود دارد که $E_i\alpha=0$. حال نتیجه می‌گیریم که $f(c_i)=b$ و لذا $f(S)$ خود طیف $f(T)$ است. درواقع فرض کنیم

$$f(S)=\{b_1, \cdots, b_r\}$$

که در آن $b_m\neq b_n$ هرگاه $m\neq n$. گیریم X_m مجموعهٔ نمایه‌هایی چون i باشد که $1\leqslant i\leqslant k$ و $f(c_i)=b_m$. فرض می‌کنیم $P_m=\sum_i E_i$. دراینجا مجموع برروی نمایه‌های i در X_m گرفته می‌شود. دراین صورت P_m تصویرمتعامد V روی زیرفضای بردارهای سرشت‌نمای متعلق به‌مقدار سرشت‌نمای b_m از $f(T)$ است و

$$f(T)=\sum_{m=1}^{r} b_m P_m$$

تفکیک طیفی $f(T)$ است.

حال فرض کنیم U تبدیلی یکانی از V بروی V' باشد و $T'=UTU^{-1}$. دراین صورت معادلهٔ

$$T\alpha=c\alpha$$

برقراراست اگروتنها اگر

$$T'U\alpha=cU\alpha.$$

پس، S طیف T' است و U هرزیرفضای سرشت‌نما برای T را بروی زیرفضای متناظرش برای T' می‌نگارد. درواقع، با استفاده از (۹-۱۲)، می‌بینیم که

$$T'=\sum_j c_jE'_j, \qquad E'_j=UE_jU^{-1}$$

تفکیک طیفی T' است. ازاین‌رو،

$$f(T')=\sum_j f(c_j)E'_j$$
$$=\sum_j f(c_j)UE_jU^{-1}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$=U(\sum_j f(c_j)E_j)U^{-1}$$
$$=Uf(T)U^{-1}. \square$$

هنگام تفکر روی بحث قبل، این مهم است به‌خاطر داشته باشیم که طیف عملگر نرمال T مجموعهٔ

$$S=\{c_1, \cdots, c_k\}$$

از مقادیر سرشت‌نمای متمایز است. وقتی T توسط ماتریسی قطری در پایه‌ای از بردارهای سرشت‌نما نمایش داده می‌شود، لازم است که هرمقدار c_j به‌تعداد بعد فضای بردارهای سرشت‌نمای متناظرش تکرار بشود. علت تغییر نماد و درنتیجهٔ ذیل همین امر است.

نتیجه. با فرضهای قضیهٔ ۱۰، فرض کنیم T در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ توسط ماتریس قطری D، با درایه‌های قطری d_1، ...، d_n، نمایش داده شود. آنگاه درپایهٔ $\mathcal{B}$، $f(T)$ توسط ماتریس قطری $f(D)$ با درایه‌های قطری $f(d_1)$، ...، $f(d_n)$ نمایش داده می‌شود. اگر $\mathcal{B}'=\{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$ پایهٔ مرتب دیگری بوده و P ماتریسی باشد که

$$\alpha'_j=\sum_j P_{ij}\alpha_i$$

آنگاه $P^{-1}f(D)P$ عبارت است از ماتریس $f(T)$ درپایهٔ $\mathcal{B}'$.

اثبات. به‌ازای هر نمایهٔ i، نمایهٔ j یکتایی وجود دارد که $1\leqslant j\leqslant k$، α_i متعلق به $E_j(V)$ است، و $d_i=c_j$. پس، به‌ازای هر i، $f(T)\alpha_i=f(d_i)\alpha_i$ و

$$f(T)\alpha'_j=\sum_i P_{ij}f(T)\alpha_i$$
$$=\sum_i f(d_i)P_{ij}\alpha_i$$
$$=\sum_i (f(D)P)_{ij}\alpha_i$$
$$=\sum_i (f(D)P)_{ij}\sum_k P^{-1}_{ki}\alpha'_k$$
$$=\sum_k (P^{-1}f(D)P)_{kj}\,\alpha'_k. \square$$

ازاین نتیجه چنین استنباط می‌شود که می‌توان از هرماتریس نرمال توابع معینی تشکیل داد. زیرا فرض کنیم A ماتریسی نرمال باشد. دراین‌صورت ماتریس معکوس‌پذیری چون P، و درواقع ماتریسی یکانی چون P وجود دارد که PAP^{-1} ماتریسی قطری، مثلاً D با درایه‌های d_1، ...، d_n باشد. گیریم f تابع مختلطی باشد که بتواند روی d_1، ...، d_n به‌کار بسته شود و $f(D)$ ماتریس قطری با درایه‌های $f(d_1)$، ...، $f(d_n)$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد. دراین صورت $P^{-1}f(D)P$ مستقل از D است و به‌معنی ذیل دقیقاً تابعی از A است. اگر Q ماتریس معکوس‌پذیر دیگر باشد که QAQ^{-1} ماتریسی قطری چون D' است، آنگاه f را می‌توان بردرایه‌های قطری D' به‌کار بست و

$$P^{-1}f(D)P=Q^{-1}f(D')Q.$$

تعریف. تحت شرایط بالا، $f(A)$ به‌صورت $P^{-1}f(D)P$ تعریف می‌شود.

ماتریس $f(A)$ را می‌توان به‌طریق دیگری هم مشخص کرد. برای انجام این امر، ذیلاً برخی از نتایج مربوط به‌ماتریسهای نرمال را که با فرمولبندی نظیر ماتریسی قضیهٔ قبل به‌دست می‌آیند بدون اثبات بیان می‌کنیم.

قضیهٔ ۱۱. گیریم A ماتریسی نرمال و $c_1, \cdots, c_k$ ریشه‌های مختلط متمایز $\det(xI-A)$ باشند. فرض کنیم

$$e_i=\prod_{j\neq i}\left(\frac{x-c_j}{c_i-c_j}\right)$$

و $E_i=e_i(A)$ $(1\leqslant i\leqslant k)$. دراین صورت $E_iE_j=0$ (هرگاه $i\neq j$)، $E_i^2=E_i$، $E_i^*=E_i$، و

$$I=E_1+\cdots+E_k.$$

اگر f تابع مختلطی باشد که دامنهٔ آن شامل $c_1, \cdots, c_k$ است، آنگاه

$$f(A)=f(c_1)E_1+\cdots+f(c_k)E_k$$

و بخصوص، $A=c_1E_1+\cdots+c_kE_k$.

یادآوری می‌کنیم که هرعملگر روی یك فضای ضرب داخلی V نامنفی است، هرگاه T خودالحاق باشد و به‌ازای هر α در V، $(T\alpha|\alpha)\geqslant 0$.

قضیهٔ ۱۲. فرض کنیم T یك عملگر نرمال قطری شدنی روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V باشد. در این صورت T خودالحاق، نامنفی، یایکانی است، برحسب اینکه هرمقدار سرشت‌نمای T حقیقی، نامنفی، یا با قدرمطلق ۱ باشد.

اثبات. اگر T دارای تکفیك طیفی $T=c_1E_1+\cdots+c_kE_k$ باشد، آنگاه $T^*=\bar{c}_1E_1+\cdots+\bar{c}_kE_k$. این گفته که T خودالحاق است عیناً مثل این است که بگوییم $T=T^*$ یا

$$(c_1-\bar{c}_1)E_1+\cdots+(c_k-\bar{c}_k)E_k=0.$$

با استفاده ازاین واقعیت که به‌ازای $i\neq j$، $E_iE_j=0$ و نیز ازاینکه هیچ‌یك از E_jها عملگر صفر نیست، می‌بینیم که T خودالحاق است اگر و تنها اگر $c_j=\bar{c}_j$، $j=1, \cdots, k$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

برای تشخیص عملگرهای نرمالی که نامنفی می‌باشند، به

$$(T\alpha|\alpha)=\left(\sum_{j=1}^{k}c_jE_j\alpha\Big|\sum_{i=1}^{k}E_i\alpha\right)$$
$$=\sum_i\sum_j c_j(E_j\alpha|E_i\alpha)$$
$$=\sum_j c_j\|E_j\alpha\|^2$$

توجه کنید. در اینجا از این واقعیت که به‌ازای $i\neq j$ ، $(E_j\alpha|E_i\alpha)=0$ استفاده کرده‌ایم. از این مطلب آشکار است که شرط $(T\alpha|\alpha)\geqslant 0$ برآورده می‌شود اگر و تنها اگر به‌ازای هر j ، $c_j\geqslant 0$. برای تشخیص عملگرهای یکانی مشاهده می کنیم که

$$TT^*=c_1\bar{c}_1E_1+\cdots+c_k\bar{c}_kE_k$$
$$=|c_1|^2E_1+\cdots+|c_k|^2E_k.$$

اگر $TT^*=I$، آنگاه $I=|c_1|^2E_1+\cdots+|c_k|^2E_k$ و با اثر دادن E_j،

$$E_j=|c_j|^2E_j.$$

چون $E_j\neq 0$ داریم $|c_j|^2=1$ یا $|c_j|=1$. بعکس، اگر به‌ازای هر j، $|c_j|^2=1$ واضح است که $TT^*=I$. □

توجه به این نکته که این قضیه، قضیه‌ای درمورد عملگرهای نرمال است حائز اهمیت است. اگر T یك عملگر خطی عمومی روی V با مقادیر سرشت‌نمای حقیقی باشد، نتیجه نمی‌توان گرفت که T خودالحاق است. این قضیهٔ حکم می‌کند که اگر T دارای مقادیر سرشت‌نمای حقیقی باشد و اگر T قطری شدنی و نرمال باشد، آنگاه T خودالحاق است. قضیه‌ای از این نوع، شباهت بین عمل الحاق و فرایند تشکیل مزدوج اعداد مختلط را تقویت می‌کند. اگر به‌ازای عدد مختلط z داشته باشیم $z=\bar{z}$ یا $z\bar{z}=1$، آنگاه z یا عددی حقیقی است یا قدرمطلقش ۱ است. همچنین، اگر به‌ازای عملگر T داشته باشیم $T=T^*$ یا $T^*T=I$ آنگاه T عملگری است خودالحاق یا یکانی.

اکنون می‌خواهیم دوقضیهٔ اثبات کنیم که نظیر دوحکم زیر هستند:

(۱) هرعدد نامنفی یك جذر (ریشهٔ دوم) نامنفی یکتا دارد.

(۲) هرعددمختلط، به‌صورت ru ، که در آن r نامنفی و $|u|=1$، قابل بیان است. این همان تجزیهٔ قطبی $z=re^{i\theta}$ برای اعداد مختلط است.

قضیهٔ ۱۳. گیریم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگری نامنفی روی V باشد. در این‌صورت T دارای یك جذر (ریشهٔ دوم) نامنفی یکتاست، یعنی یك وتنها یك عملگر نامنفی چون N روی V وجود داردکه $N^2=T$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اثبات. $T=c_1E_1+\cdots+c_kE_k$ را تفکیک طیفی T می‌گیریم. بنابر قضیهٔ ۱۲، هر c_i نامنفی است. اگر c یك عدد حقیقی نامنفی باشد، فرض می‌کنیم $\sqrt{c}$ جذر نامنفی c را نشان دهد. دراین‌صورت، بنابر قضیهٔ ۱۱ و (۹-۱۲) $N=\sqrt{T}$ عملگر نرمال قطری‌شدنی خوش تعریفی روی V است. بنابر قضیهٔ ۱۲ این عملگر نامنفی است و با محاسبه‌ای ساده $N^2=T$.

حال گیریم P عملگری نامنفی روی V باشد و $P^2=T$. ثابت خواهیم کرد که $P=N$. فرض کنیم

$$P=d_1F_1+\cdots+d_rF_r$$

تفکیك طیفی P باشد. دراین‌صورت به‌ازای هر j، $d_j\geqslant 0$ چراکه P نامنفی است. بنابر $P^2=T$ داریم

$$T=d_1^2F_1+\cdots+d_r^2F_r.$$

حال F_1، ...، F_r درشرایط $I=F_1+\cdots+F_r$، $F_iF_j=0$ به‌ازای $i\neq j$ واینکه هیچ‌یك از F_jها 0 نیست، صدق می‌کنند. اعداد d_1^2، ...، d_r^2 متمایزند، چرا که اعداد نامنفی متمایز دارای جذرهای متمایز هستند. بنابر یکتایی تفکیك طیفی باید داشته باشیم $r=k$ و (احیاناً با تغییر ترتیب) $F_j=E_j$ و $d_j^2=c_j$. پس $P=N$. □

قضیهٔ ۱۴. فرض کنیم V یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی و T عملگری خطی روی V باشد. در این‌صورت عملگری یکانی چون U روی V و عملگری نامنفی چون N روی V وجود دارند به‌طوری‌که $T=UN$ عملگر نامنفی N یکتاست. اگر T معکوس‌پذیر باشد، عملگر U نیز یکتاست.

اثبات. فرض کنیم داشته باشیم $T=UN$ که در آن U یکانی و N نامنفی است. دراین‌صورت $T^*=(UN)^*=N^*U^*=NU^*$. پس، $T^*T=NU^*UN=N^2$. این مطلب نشان می‌دهد که N به‌گونه‌ای یکتا به‌عنوان جذر نامنفی عملگر نامنفی T^*T تعیین می‌شود.

ازاین‌رو، برای شروع اثبات وجود U و N قضیهٔ ۱۳ را برای تعریف N به‌عنوان یکتا جذر نامنفی T^*T به‌کار می‌بریم. اگر T معکوس‌پذیر باشد، آنگاه N نیز معکوس‌پذیر است، چراکه

$$(N\alpha|N\alpha)=(N^2\alpha|\alpha)=(T^*T\alpha|\alpha)=(T\alpha|T\alpha).$$

دراین حالت $U=TN^{-1}$ را تعریف و اثبات می‌کنیم که U یکانی است. اما $U^*=(TN^{-1})^*=(N^{-1})^*T^*=(N^*)^{-1}T^*=N^{-1}T^*$. پس

$$\begin{aligned}UU^*&=TN^{-1}N^{-1}T^*\\&=T(N^{-1})^2T^*\end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$
\begin{aligned}
&= T(N^{2})^{-1}T^{*}\\
&= T(T^{*}T)^{-1}T^{*}\\
&= TT^{-1}(T^{*})^{-1}T^{*}\\
&= I
\end{aligned}
$$

و U یکانی است.

اگر T معکوس‌پذیر نباشد، برای تعریف U ناگزیر به‌انجام کمی کار بیشتر هستیم. ابتدا U را روی برد N تعریف می‌کنیم. گیریم α برداری در برد N، مثلاً $\alpha = N\beta$ باشد. با این‌انگیزه که می‌خواهیم $UN\beta = T\beta$ باشد، $U\alpha$ را مساوی $T\beta$ تعریف می‌کنیم. باید نشان دهیم که U روی برد N خوش تعریف است؛ به‌بیان دیگر، اگر $N\beta' = N\beta$، آنگاه $T\beta' = T\beta$. قبلاً نشان دادیم که به‌ازای هر γ در V، $\|N\gamma\|^{2} = \|T\gamma\|^{2}$. پس، به‌ازای $\gamma = \beta - \beta'$ می‌بینیم که $N(\beta - \beta') = 0$ اگر وتنها اگر $T(\beta - \beta') = 0$. از این‌رو، U روی برد N خوش‌تعریف و واضح است که در جایی که تعریف شود، خطی است. حال اگر W برد N باشد، U را روی $W^{\perp}$ تعریف می‌کنیم. برای انجام این‌کار، به‌مطلب ذیل نیازمندیم. چون فضاهای پوچ T و N مساوی هستند، بعد بردشان نیز مساوی است. درنتیجه، $W^{\perp}$ همان بعدی را دارد که مکمل متعامد برد T. بنابراین، یك یکریختی (فضای ضرب داخلی) چون U_{0} از $W^{\perp}$ بروی $T(V)^{\perp}$ وجود دارد. تا اینجا U را روی W تعریف کرده‌ایم، و حالا روی $W^{\perp}$، U را همان U_{0} تعریف می‌کنیم.

اجازه دهید تعریف U را تکرار کنیم. چون $V = W \oplus W^{\perp}$، هر α در V به‌طور یکتا به‌صورت $\alpha = N\beta + \gamma$ قابل بیان است. دراینجا $N\beta$ در W، یعنی دربرد N است و γ در $W^{\perp}$. حال تعریف می‌کنیم

$$U\alpha = T\beta + U_{0}\gamma.$$

این U بوضوح خطی است و قبلاً نشان دادیم که خوش تعریف نیزهست. همچنین

$$
\begin{aligned}
(U\alpha|U\alpha) &= (T\beta + U_{0}\gamma|T\beta + U_{0}\gamma)\\
&= (T\beta|T\beta) + (U_{0}\gamma|U_{0}\gamma)\\
&= (N\beta|N\beta) + (\gamma|\gamma)\\
&= (\alpha|\alpha).
\end{aligned}
$$

پس، V یکانی است. بعلاوه به‌ازای هر β داریم $UN\beta = T\beta$. □

$T = UN$ را **تجزیه‌ای قطبی** برای T می‌نامیم. مسلماً نمی‌توانیم آن‌را تنها تجزیهٔ قطبی بنامیم، چراکه U یکتا نیست. حتی وقتی‌که T معکوس‌پذیر و درنتیجه U یکتا باشد این مشکل را داریم که U و N ممکن است جابجا نشوند. در واقع، آنها جابجا می‌شوند

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر و تنها اگر T نرمال باشد. مثلاً، اگر به‌ازای N نامنفی و U یکانی $T=UN=NU$، آنگاه

$$TT^*=(NU)(NU)^*=NUU^*N=N^2=T^*T.$$

عملگر عمومی T نیز تجزیه‌ای چون $T=N_1U_1$ با N_1 نامنفی و U_1 یکانی خواهد داشت. در اینجا، N_1 جذر نامنفی TT^* است. این نتیجه را می‌توان با به‌کار بستن قضیه‌ای که قریباً اثبات شد، روی عملگر T^* و سپس با گرفتن الحاقی، به‌دست آورد.

اکنون به‌مسئلهٔ قطری‌کردن همزمان خانواده‌های جابجا شوندهٔ عملگرهای نرمال باز می‌گردیم. برای این‌منظور، اصطلاح ذیل مناسب است.

تعاریف. گیریم $\mathcal{F}$ خانواده‌ای از عملگرهای روی یك فضای ضرب داخلی V باشد. تابعی چون r روی $\mathcal{F}$ با مقادیر درهیأت اسکالرهای F، یك **ریشهٔ** $\mathcal{F}$ نامیده می‌شود هرگاه αی غیر صفری در V وجود داشته باشدکه به‌ازای هر T در $\mathcal{F}$

$$T\alpha=r(T)\alpha.$$

به‌ازای هرتابع r از $\mathcal{F}$ به F، $V(r)$ را مجموعهٔ همهٔ αهای در V می‌گیریم‌که به‌ازای هر T در $\mathcal{F}$، $T\alpha=r(T)\alpha$.

دراین‌صورت $V(r)$ زیرفضایی از V و r ریشه‌ای از $\mathcal{F}$ است اگر و تنها اگر $V(r)\neq\{0\}$. هر αی غیرصفر در $V(r)$ به‌طور همزمان یك بردار سرشت‌نما برای همهٔ Tهای در $\mathcal{F}$ است.

قضیهٔ ۱۵. گیریم $\mathcal{F}$ خانوادهٔ جابجا شونده‌ای از عملگرهای نرمال قطری شدنی روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V باشد. دراین صورت $\mathcal{F}$ تنها دارای تعدادی متناهی ریشه است. اگر r_1، ...، r_k ریشه‌های متمایز $\mathcal{F}$ باشند، آنگاه

(۱) وقتی $i\neq j$، $V(r_i)$ بر $V(r_j)$ عمود است، و

(۲) $V=V(r_1)\oplus\cdots\oplus V(r_k)$

اثبات. فرض‌کنیم r و s ریشه‌های متمایز $\mathcal{F}$ باشند. دراین‌صورت عملگری چون T در $\mathcal{F}$ وجود داردکه $r(T)=s(T)$. ازآنجاکه بردارهای سرشت‌نمای متعلق به مقادیر سرشت‌نمای متمایز T لزوماً متعامد می‌باشند، نتیجه می‌شودکه $V(r)$ بر $V(s)$ عموداست. چون V با بعد متناهی است این مطلب ایجاب می‌کندکه $\mathcal{F}$ حداکثر تعداد متناهی ریشه داشته باشد. r_1، ...، r_k را ریشه‌های $\mathcal{F}$ می‌گیریم. فرض کنیم $\{T_1,\cdots,T_m\}$ یك زیرمجموعهٔ مستقل خطی ماکسیمال $\mathcal{F}$ باشد و

$$\{E_{i1},E_{i2},\cdots\}$$

تفکیك همانی تعریف شده توسط T_i $(1\leqslant i\leqslant m)$. آنگاه تصویرهای E_{ij} خانواده‌ای

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

جابجایی تشکیل می‌دهند. زیرا هر E_{ij} یك چندجمله‌ای در T_i است و T_1، ...، T_m با یکدیگر جابجا می‌شوند. چون

$$I=(\sum_{j_1}E_{1j_1})(\sum_{j_2}E_{2j_2})\cdots(\sum_{j_m}E_{mj_m})$$

هر بردار α در V را می‌توان به‌صورت

$$\alpha=\sum_{j_1,\cdots,j_m}E_{1j_1}E_{2j_2}\cdots E_{mj_m}\alpha \qquad (۹\text{-}۱۳)$$

نوشت. فرض کنیم j_1، ...، j_m نمایه‌هایی باشند که به‌ازای آنها

$$\beta=E_{1j_1}E_{2j_2}\cdots E_{mj_m}\alpha\neq 0.$$

می‌نویسیم

$$\beta_i=(\prod_{n\neq i}E_{nj_n})\alpha.$$

دراین صورت $\beta=E_{ij_i}\beta_i$؛ پس اسکالری چون c_i وجود دارد که

$$T_i\beta=c_i\beta, \qquad 1\leqslant i\leqslant m.$$

به‌ازای هر T در $\mathcal{T}$ اسکالرهای یکتایی چون b_i وجود دارند که

$$T=\sum_{i=1}^{m}b_iT_i.$$

پس

$$T\beta=\sum_i b_iT_i\beta$$
$$=(\sum_i b_ic_i)\beta.$$

بدیهی است تابع $T\to\sum_i b_ic_i$ یکی از ریشه‌های $\mathcal{T}$، مثلا r_t، است و β هم در $V(r_t)$ قرار دارد. بنابراین، هرجملهٔ غیرصفر در (۹-۱۳) به‌یکی از فضاهای $V(r_1)$، ...، $V(r_k)$ تعلق دارد. از اینجا نتیجه می‌شود که V مجموع مستقیم متعامد $V(r_1)$، ...، $V(r_k)$ است. □

نتیجه. تحت فرضهای قضیهٔ فوق، P_j را تصویرمتعامد V روی $V(r_j)$، $1\leqslant j\leqslant k$ می‌گیریم. آنگاه وقتی که $i\neq j$، $P_iP_j=0$،

$$I=P_1+\cdots+P_k$$

و هر T در $\mathcal{T}$ می‌تواند به‌صورت

$$T=\sum_j r_j(T)P_j \qquad (۹\text{-}۱۴)$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

نوشته شود.

تعاریف. خانوادهٔ تصویرهای متعامد $\{P_1, \ldots, P_k\}$ **به‌تفکیک همانی تعیین‌شده توسط** $\mathcal{T}$ و (۹-۱۴) **به‌تفکیک طیفی** T **برحسب این خانواده**، موسوم است.

با اینکه تصویرهای P_1، ...، P_k درنتیجهٔ قبل به‌طور متعارف به خانوادهٔ $\mathcal{T}$ وابسته‌اند، عموماً نه در $\mathcal{T}$ قرار دارند و نه حتی ترکیبهایی خطی از عملگرهای واقع در $\mathcal{T}$ هستند؛ بااین وجود نشان خواهیم داد که این تصویرها را می‌توان از تشکیل حاصل‌ضربهای معینی از چندجمله‌ایهایی از اعضای $\mathcal{T}$ به‌دست آورد.

درمطالعهٔ هرخانواده‌ای از عملگرهای خطی روی یك فضای ضرب داخلی، درنظر گرفتن جبر خودالحاق تولید شده توسط این خانواده معمولاً سودمند است.

تعریف. یك **جبر خودالحاق از عملگرهای** روی یك فضای ضرب‌داخلی V زیرجبری خطی از $L(V, V)$ است‌که شامل الحاقی هریك از عناصرش باشد.

مثالی ازیك جبرخودالحاق، خود $L(V, V)$ است. چون‌اشتراك هردسته ازجبرهای خودالحاق مجدداً جبری خودالحاق است، اصطلاح ذیل بامعنی است.

تعریف. اگر $\mathcal{T}$ خانواده‌ای از عملگرهای خطی روی یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی باشد، **جبر خودالحاق تولید شده توسط** $\mathcal{T}$ عبارت است از کوچکترین جبر خودالحاقی‌که شامل $\mathcal{T}$ باشد.

قضیهٔ ۱۶. گیریم $\mathcal{T}$ خانواده‌ای جابجا شونده از عملگرهای نرمال قطری شدنی روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V و $\mathcal{A}$ جبر خودالحاق تولید شده توسط $\mathcal{T}$ و عملگر همانی باشد. فرض‌کنیم $\{P_1, \ldots, P_k\}$ **تفکیك همانی تعریف‌شده توسط** $\mathcal{T}$ باشد. دراین‌صورت $\mathcal{A}$ مجموعهٔ همهٔ عملگرهای به‌صورت

$$T = \sum_{j=1}^{k} c_j P_j \qquad (۹\text{-}۱۵)$$

روی V است‌که درآنها c_1، ...، c_k اسکالرهایی دلخواه هستند.

اثبات. فرض‌کنیم $\mathcal{C}$ مجموعهٔ همهٔ عملگرهای به‌صورت (۹-۱۵) روی V را نشان دهد. دراین‌صورت $\mathcal{C}$ شامل عملگر همانی والحاقی

$$T^* = \sum_j \bar{c}_j P_j$$

از هریك از عناصرش است. اگر $T = \sum_j c_j P_j$ و $U = \sum_j d_j P_j$، آنگاه به‌ازای هر اسکالر a

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$aT+U=\sum_j (ac+d_j)P_j$$

و

$$\begin{aligned} TU &= \sum_{i,j} c_i d_j P_i P_j \\ &= \sum_j c_j d_j P_j \\ &= UT. \end{aligned}$$

پس $\mathcal{C}$ جبر جابجایی خودالحاقی است شامل $\mathcal{G}$ و عملگر همانی. بنابراین $\mathcal{C}$ شامل $\mathcal{A}$ هم هست.

حال فرض کنیم r_1، ...، r_k همهٔ ریشه‌های $\mathcal{G}$ باشند. آنگاه به‌ازای هر جفت از نمایه‌های (i, n) با $i\neq n$، در $\mathcal{G}$ عملگری چون T_{in} وجود دارد که $r_i(T_{in})\neq r_n(T_{in})$. فرض کنیم $a_{in}=r_i(T_{in})-r_n(T_{in})$ و $b_{in}=r_n(T_{in})$. دراین صورت عملگر خطی

$$Q_i=\prod_{n\neq i} a_{in}^{-1}(T_{in}-b_{in}I)$$

عنصری از جبر $\mathcal{A}$ است. نشان خواهیم داد که $Q_i=P_i$ $(1\leqslant i\leqslant k)$. برای این منظور، فرض کنیم $j\neq i$ و نیز α بردار دلخواهی از $V(r_j)$ باشد. دراین صورت

$$\begin{aligned} T_{ij}\alpha &= r_j(T_{ij})\alpha \\ &= b_{ij}\alpha \end{aligned}$$

پس $(T_{ij}-b_{ij}I)\alpha=0$. چون سازه‌های در Q_i همگی (با یکدیگر) جابجا می‌شوند، نتیجه می‌گیریم که $Q_i\alpha=0$. پس درصورتی که $j\neq i$، Q_i روی $V(r_j)$ با P_i مساوی است. حال فرض کنیم α برداری از $V(r_i)$ باشد. آنگاه $T_{in}\alpha=r_i(T_{in})\alpha$ و

$$a_{in}^{-1}(T_{in}-b_{in}I)\alpha=a_{in}^{-1}[r_i(T_{in})-r_n(T_{in})]\alpha=\alpha.$$

پس، $Q_i\alpha=\alpha$ و Q_i روی $V(r_i)$ با P_i مساوی است؛ بنابراین به‌ازای $i=1, \ldots, k$، $Q_i=P_i$. ازاین مطلب نتیجه می‌شود که $\mathcal{A}=\mathcal{C}$. □

این قضیه نشان می‌دهد که جبر $\mathcal{A}$ جابجایی است و هر عنصر $\mathcal{A}$ یك عملگر نرمال قطری‌شدنی است. حال نشان می‌دهیم که $\mathcal{A}$ یك تك مولد هم دارد.

نتیجه. تحت فرضهای قضیه، عملگری چون T در $\mathcal{A}$ وجود دارد که هرعنصر $\mathcal{A}$ یك چندجمله‌ای برحسب T است.

اثبات. فرض کنیم $T=\sum_{j=1}^{k} t_j P_j$ و t_1، ...، t_k اسکالرهایی متمایز باشند. دراین صورت به‌ازای $n=1, 2, \ldots$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T^n = \sum_{j=1}^{k} t_j^n P_j \,.$$

اگر

$$f = \sum_{n=1}^{s} a_n x^n$$

نتیجه می گیریم که

$$\begin{aligned} f(T) &= \sum_{n=1}^{s} a_n T^n = \sum_{n=1}^{s} \sum_{j=1}^{k} a_n t_j^n P_j \\ &= \sum_{n=1}^{k} \Big(\sum_{n=1}^{s} a_n t_j^n \Big) P_j \\ &= \sum_{j=1}^{k} f(t_j) P_j \,. \end{aligned}$$

به‌ازای هر عملگر دلخواه در $\mathcal{A}$ مانند

$$U = \sum_{j=1}^{k} c_j P_j$$

یك چندجمله‌ای چون f وجود دارد که $f(t_j) = c_j$، $1 \leqslant j \leqslant k$؛ و به‌ازای هر fی به‌این صورت داریم $U = f(T)$. □

تمرین

۱. تعریفی معقول از یك ماتریس $n \times n$ نامنفی ارائه کنید، وسپس ثابت کنید که چنین ماتریسی دارای جذری نامنفی ویکتاست.

۲. فرض کنید A ماتریسی $n \times n$ با درایه‌های مختلط با شرط $A^* = -A$ باشد وفرض کنید $B = e^A$. نشان دهید که

(الف) $\det B = e^{\operatorname{tr} A}$؛

(ب) $B^* = e^{-A}$؛

(پ) B یکانی است.

۳. اگر U و T عملگرهای نرمالی باشند که جابجا شوند، ثابت کنید $U+T$ و UT نیز نرمال‌اند.

۴. فرض کنید T عملگری خطی روی فضای ضرب داخلی مختلط بعد متناهی V باشد. ثابت کنید که ده حکم ذیل دربارهٔ T هم‌ارزند.

(الف) T نرمال است.

(ب) به‌ازای هر α در V، $\|T\alpha\| = \|T^*\alpha\|$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(پ) $T=T_1+iT_2$ که در آن T_1 و T_2 خودالحاق‌اند و $T_1T_2=T_2T_1$.
(ت) اگر α یك بردار و c یك اسکالر باشد و $T\alpha=c\alpha$، آنگاه $T^*\alpha=\bar{c}\alpha$.
(ث) پایهٔ متعامد یکه‌ای متشکل از بردارهای سرشت‌نمای T برای V وجود دارد.
(ج) پایهٔ متعامد یکه‌ای چون $\mathcal{B}$ وجود دارد که $[T]_{\mathcal{B}}$ قطری است.
(چ) یك چندجمله‌ای چون g با ضرایب مختلط وجود دارد که $T^*=g(T)$
(ح) هر زیرفضایی که تحت T پایا باشد تحت T^* نیز پایاست.
(خ) $T=NU$ که در آن N نامنفی و U یکانی است و نیز N با U جابجا می‌شود.
(د) $T=c_1E_1+\cdots+c_kE_k$ که در آن $I=E_1+\cdots+E_k$، به‌ازای $i\neq j$ داریم $E_iE_j=0$، و $E_j^2=E_j=E_j^*$.

۵. تمرین ۳ را برای اثبات این مطلب به‌کار برید که هر خانوادهٔ جابجاشونده‌ای از عملگرهای نرمال (نه‌لزوماً عملگرهایی قطری‌شدنی) روی یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی، یك جبر خودالحاق جابجایی از عملگرهای نرمال تولید می‌کند.

۶. فرض کنید V یك فضای ضرب داخلی مختلط با بعد متناهی و U عملگری یکانی روی V باشد که $U\alpha=\alpha$ ایجاب کند $\alpha=0$. فرض کنید

$$f(z)=i\frac{(1+z)}{(1-z)},\quad z\neq 1$$

ونشان دهید که

(الف) $f(U)=i(I+U)(I-U)^{-1}$؛
(ب) $f(U)$ خودالحاق است؛
(پ) به‌ازای هر عملگر خودالحاق T روی V، عملگر

$$U=(T-iI)(T+iI)^{-1}$$

یکانی است و دارای خاصیت $T=f(U)$ است.

۷. فرض کنید V فضای ماتریسهای $n\times n$ مختلط مجهز به‌ضرب داخلی

$$(A|B)=\operatorname{tr}(AB^*)$$

باشد. اگر B عنصری از V باشد، فرض کنید L_B، R_B و T_B عملگرهای خطی روی V تعریف شده توسط

(الف) $L_B(A)=BA$
(ب) $R_B(A)=AB$
(پ) $T_B(A)=BA-AB$

را نشان بدهند. سه خانواده از عملگرهای حاصل از تغییر B روی همهٔ ماتریسهای

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قطری را درنظر بگیرید. نشان‌دهیدهریك ازاین‌خانواده‌ها یك جبرخودالحاق‌جابجایی است و تفکیکهای طیفیشان را نیز بیابید.

۸ . اگر B عنصری دلخواه از فضای ضرب داخلی در تمرین ۷ باشد، نشان دهید که L_B به‌طور یکانی با R_{B^*} هم‌ارز است.

۹ . فرض‌کنید Vفضای ضرب داخلی درتمرین ۷ وGگروه ماتریسهای یکانی در V باشد. اگر B در G باشد، فرض‌کنید C_B عملگرخطی روی V تعریف شده توسط

$$C_B(A)=BAB^{-1}$$

را نشان دهد. ثابت‌کنید که

(الف) C_B یك عملگریکانی روی V است؛

(ب) $C_{B_1B_2}=C_{B_1}C_{B_2}$ ؛

(پ) هیچ تبدیلی یکانی چون U روی V وجود نداردکه به‌ازای هر B در G

$$UL_BU^{-1}=C_B.$$

۱۰. فرض‌کنید $\mathcal{F}$ خانواده‌ای دلخواه از عملگرهای خطی روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V و$\mathcal{A}$ جبرخودالحاق تولید شده توسط $\mathcal{F}$ باشد. نشان دهیدکه

(الف) هرریشهٔ $\mathcal{A}$ ریشه‌ای از $\mathcal{F}$ را تعریف می‌کند؛

(ب) هرریشهٔ r از $\mathcal{A}$ یك تابع خطی ضربی روی A است؛ یعنی، به‌ازای همهٔ Tها و U های در $\mathcal{A}$ و همهٔ اسکالرهای c

$$r(TU)=r(T)r(U)$$

$$r(cT+U)=cr(T)+r(U).$$

۱۱. فرض‌کنید $\mathcal{F}$ خانوادهٔ جابجا شونده‌ای از عملگرهای نرمال قطری‌شدنی روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V باشد و فرض‌کنید $\mathcal{A}$ جبر خودالحاق تولید شده توسط $\mathcal{F}$ و عملگرهمانی I باشد. نشان دهید هرریشهٔ $\mathcal{A}$ مخالف ۰ است وبه‌ازای هرریشهٔ r از $\mathcal{F}$ ریشهٔ یکتایی چون s از $\mathcal{A}$ وجود داردکه به‌ازای هر T در $\mathcal{F}$، $s(T)=r(T)$.

۱۲. فرض‌کنید $\mathcal{F}$ خانوادهٔ جابجاشونده‌ای ازعملگرهای‌نرمال قطری‌شدنی روی‌یك‌فضای ضرب داخلی با بعد متناهی V و A_0 جبر خودالحاق تولید شده توسط $\mathcal{F}$ باشد. $\mathcal{A}$ را جبرخودالحاق تولید شده توسط $\mathcal{F}$ و عملگرهمانی I بگیرید. نشان دهیدکه

(الف) $\mathcal{A}$ مجموعهٔ همهٔ عملگرهای روی V به‌صورت $cI+T$ است که درآن c یك اسکالر و T عملگری در A_0 است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) حداکثر یك ریشه‌چون r از $\mathcal{A}$ وجود دارد که به‌ازای هر T در A_0، $r(T)=0$.
(پ) اگر یکی از ریشه‌های $\mathcal{A}$ روی A_0 برابر ۰ باشد، تصویرهای P_1، ...، P_k در تفکیك همانی تعریف شده توسط $\mathcal{F}$ را می‌توان به‌طوری نمایه‌گذاری کرد که A_0 متشکل از همهٔ عملگرهای روی V به‌صورت

$$T=\sum_{j=2}^{k} c_j P_j$$

باشد. در اینجا c_2، ...، c_k همه اسکالرهایی دلخواه هستند.
(ت) $\mathcal{A}=A_0$ اگر وتنها اگر به‌ازای هر ریشهٔ r از $\mathcal{A}$ عملگری چون T در A_0 موجود باشد که $r(T)\neq 0$.

۶.۹. چند خاصیت دیگر از عملگرهای نرمال

در بخش ۵.۸ خواص اساسی عملگرهای خودالحاق و نرمال را با استفاده از ساده‌ترین و مستقیم‌ترین روشهای ممکن گسترش دادیم. در بخش ۵.۹ صورگوناگون نظریهٔ طیفی را بررسی کردیم. در اینجا به‌اثبات برخی قضایا که ازماهیتی بیشترفنی برخوردارند و عمدتاً دربارهٔ عملگرهای نرمال روی فضاهای حقیقی هستند می‌پردازیم.
با اثبات صورت دقیقتری ازقضیهٔ تجزیهٔ اولیه ازفصل ۶ درمورد عملگرهای‌نرمال، کارخود را آغاز می‌کنیم. این اثبات در هردوحالت حقیقی ومختلط به‌کار می‌رود.

قضیهٔ ۱۷. گیریم T عملگری نرمال روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V باشد. فرض کنیم p چندجمله‌ای مینیمال T و p_1، ...، p_k سازه‌های اول تکین متمایز آن باشند. دراین صورت هر P_j با چندگانگی ۱ در تجزیهٔ p ظاهر می‌شود و دارای درجهٔ ۱ یا ۲ است. فرض کنیم W_j فضای پوچ $p_j(T)$ باشد. دراین صورت
(۱) هرگاه $i\neq j$، فضای W_j بر W_i عمود است؛
(۲) $V=W_1\oplus \cdots W_k$؛
(۳) W_j تحت T پایاست وچندجمله‌ای مینیمال تحدید T به W_j همان p_j است.
(۴) به‌ازای هر j، یك چندجمله‌ای چون e_j با ضرایب در هیأت اسکالری وجود دارد که $e_j(T)$ تصویر متعامد V روی W_j است.
دراثبات از احکام اساسی معینی استفاده خواهیم کردکه آنها را به‌صورت لمهایی بیان می‌کنیم.

لم ۱. گیریم N عملگری نرمال روی یك فضای ضرب داخلی W باشد. دراین صورت فضای پوچ N مکمل متعامد برد آن است.
اثبات. فرض کنیم به‌ازای همهٔ βهای در W، $(\alpha|N\beta)=0$. دراین صورت به‌ازای همهٔ βها $(N^*\alpha|\beta)=0$. ازاین‌رو، $N^*\alpha=0$. بنابرقضیهٔ ۱۹ از فصل ۸، این امرایجاب

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌کند که $N\alpha = 0$. بعکس، اگر $N\alpha = 0$، آنگاه $N^*\alpha = 0$ و به‌ازای همهٔ βهای در W

$$(N^*\alpha|\beta) = (\alpha|N\beta) = 0. \quad \square$$

لم ۲. اگر N عملگری نرمال و α برداری باشد که $N^2\alpha = 0$، آنگاه $N\alpha = 0$.

اثبات. فرض کنیم N نرمال باشد و $N^2\alpha = 0$. دراین‌صورت $N\alpha$ در برد N و نیز درفضای پوچ N واقع می‌شود. بنابر لم ۱، این ایجاب می‌کند که $N\alpha = 0$. $\square$

لم ۳. گیریم T عملگری نرمال و f چندجمله‌ای دلخواهی با ضرایب درهیأت اسکالری باشد. دراین‌صورت $f(T)$ نیز نرمال است.

اثبات. فرض کنیم $f = a_0 + a_1x + \cdots + a_nx^n$. دراین‌صورت

$$f(T) = a_0I + a_1T + \cdots a_nT^n$$

و

$$f(T)^* = \bar{a}_0I + \bar{a}_1T^* + \cdots + \bar{a}_n(T^*)^n.$$

چون $T^*T = TT^*$، نتیجه می‌گیریم که $f(T)$ با $f(T)^*$ جابجا می‌شود. $\square$

لم ۴. گیریم T عملگری نرمال و f و g دوچندجمله‌ای نسبت به‌هم اول وباضرایب درهیأت اسکالری باشند. فرض کنیم α و β بردارهایی باشند که $f(T)\alpha = 0$ و $g(T)\beta = 0$. دراین صورت $(\alpha|\beta) = 0$.

اثبات. چندجمله‌ایهایی چون a و b با ضرایب درهیأت اسکالری وجود دارند که $af + bg = 1$. پس

$$a(T)f(T) + b(T)g(T) = I$$

و $\alpha = g(T)b(T)\alpha$. نتیجه‌اینکه

$$(\alpha|\beta) = (g(T)b(T)\alpha|\beta) = (b(T)\alpha|g(T)^*\beta).$$

طبق فرض $g(T)\beta = 0$. بنابرلم ۳، $g(T)$ نرمال است. بنابراین طبق قضیهٔ ۱۹ ازفصل۸، $g(T)^*\beta = 0$؛ پس، $(\alpha|\beta) = 0$. $\square$

اثبات قضیهٔ ۱۷. به‌یاد آورید که چندجمله‌ای‌مینیمال T عبارت است ازچندجمله‌ای تکین باکوچکترین درجه دربین همهٔ چندجمله‌ایهایی مانند f که $f(T) = 0$. وجودچنین چندجمله‌ایهایی از این فرض ناشی می‌شود که V با بعد متناهی است. فرض کنیم سازهٔ اولی چون p_j از p تکرار شده باشد. دراین صورت به‌ازای یك چندجمله‌ای چون g، $p = p_j^2g$. چون $p(T) = 0$، نتیجه می‌گیریم که به‌ازای هر α در V

$$(p_j(T))^2g(T)\alpha = 0.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

بنا بر لم ۳، $p_j(T)$ نرمال است. پس، لم ۲ ایجاب می‌کند که به‌ازای هر α در V

$$p_j(T)g(T)\alpha = 0.$$

ولی این مطلب با این فرض که p در بین همهٔ fهایی که $f(T)=0$ دارای کوچکترین درجه است متناقض است. بنابراین، $p=p_1 \cdots p_k$. اگر V یک فضای ضرب داخلی مختلط باشد هر p_j لزوماً به‌صورت

$$P_j = x - c_j$$

است که c_j حقیقی یا مختلط است. ازطرف دیگر، اگر V یك فضای ضرب داخلی حقیقی باشد، آنگاه یا $p_j = x_j - c_j$ و c_j در R است، یا

$$p_j = (x-c)(x-\bar{c})$$

و c عدد مختلطی غیرحقیقی است.

حال فرض می‌کنیم $f_j = \frac{p}{p_j}$. دراین صورت چون f_1، ...، f_k نسبت به هم اول‌اند چندجمله‌ایهایی چون g_j با ضرایب درهیأت اسکالری وجود دارند که

$$1 = \sum_j f_j g_j. \qquad (۹\text{-}۱۶)$$

حال به‌طور خلاصه نشان می‌دهیم که چگونه چنین g_jهایی را می‌توان ساخت. اگر $p_j = x - c_j$، آنگاه $f_j(c_j) \neq 0$ و برای g_j چندجمله‌ای اسکالری $1/f_j(c_j)$ را برمی‌گزینیم. وقتی که هر p_j بدین‌صورت باشد، $f_j g_j$ها چندجمله‌ایهای آشنای لاگرانژ وابسته به c_1، ...، c_k هستند. و (۹-۱۶) بوضوح درست است. فرض کنیم یك p_j به‌صورت $p_j = (x-c)(x-\bar{c})$ باشد که درآن c یك عدد مختلط غیرحقیقی است. دراین‌صورت V یك فضای ضرب داخلی حقیقی است ومی‌نویسیم

$$g_j = \frac{x-\bar{c}}{s} + \frac{x-c}{\bar{s}}$$

که درآن $s = (c-\bar{c})f_j(c)$. آنگاه

$$g_j = \frac{(s+\bar{s})x - (cs+\bar{c}\bar{s})}{s\bar{s}}$$

پس، g_j یك چندجمله‌ای باضرایب حقیقی است. اگر درجهٔ p برابر n باشد، آنگاه

$$1 - \sum_j f_j g_j$$

یك چندجمله‌ای باضرایب حقیقی وبادرجهٔ حداکثر $n-1$ است؛ بعلاوه، این چندجمله‌ای به‌ازای هریك از n ریشهٔ (مختلط) p صفر می‌شود ولذا متحداً برابر ۰ است.

حال گیریم α برداری دلخواه از V باشد. دراین‌صورت بنا بر (۹-۱۶)

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$\alpha = \sum_j f_j(T)\, g_j(T)\alpha$$

وچون $p_j(T)f_j(T) = 0$، نتیجه می‌شود که به‌ازای هر j، $f_j(T)g_j(T)\alpha$ در W_j قرار دارد. طبق لم۴، درصورتی که $i \neq j$ فضای W_j بر W_i عمود است. بنابراین، V مجموع مستقیم متعامد W_1، ...، W_k است. اگر β برداری از W_j باشد، آنگاه

$$p_j(T)T\beta = T\, p_j(T)\beta = 0$$

پس W_j تحت T پایاست. گیریم T_j تحدید T روی W_j باشد. دراین‌صورت $p_j(T_j) = 0$ وازاین‌رو P_j برچندجمله‌ای مینیمال T_j تقسیم‌پذیراست. چون p_j برروی هیأت اسکالری تحویل‌ناپذیر است نتیجه می‌گیریم که p_j چندجمله‌ای مینیمال T_j است.

حال، فرض کنیم $e_j = f_j g_j$ و $E_j = e_j(T)$. دراین‌صورت به‌ازای هر بردار α در V، بردار $E_j\alpha$ در W_j قرار دارد و

$$\alpha = \sum_j E_j\alpha.$$

پس، $\alpha - E_i\alpha = \sum_{j\neq i} E_j\alpha$؛ چون وقتی $j \neq i$ فضای W_j بر W_i عمود است، این مطلب ایجاب می‌کند که $\alpha - E_i\alpha$ در $W_i^{\perp}$ قرار داشته باشد. اکنون از قضیهٔ ۴ درفصل۸ نتیجه می‌شود که E_i تصویر متعامد V روی W_i است. □

تعریف. زیرفضاهای W_j $(1 \leqslant j \leqslant k)$ را **مؤلفه‌های اولیهٔ V تحت T** می‌نامیم.

نتیجه. گیریم T عملگری نرمال روی یک فضای ضرب داخلی بعد متناهی V و W_1، ...، W_k مؤلفه‌های اولیهٔ V تحت T باشند. فرض‌کنیم W زیرفضایی از V باشدکه تحت T پایاست. دراین‌صورت

$$W = \sum_j W \cap W_j.$$

اثبات. واضح است که W شامل $\sum_j W \cap W_j$ است. ازطرف‌دیگر، W که تحت T پایاست تحت هر چندجمله‌ای برحسب T نیز پایاست. بخصوص، W تحت تصویر متعامد E_j از V روی W_j پایاست. اگر α در W باشد نتیجه می‌گیریم که $E_j\alpha$ در $W \cap W_j$ است و درعین‌حال $\alpha = \sum_j E_j\alpha$. بنابراین W مشمول $\sum_j W \cap W_j$ است. □

قضیهٔ ۱۷ نشان می‌دهد که هرعملگر نرمال T روی یك فضای ضرب داخلی با بعد متناهی به طور متعارف توسط تعدادی متناهی از عملگرهای نرمال T_j مشخص می‌شود، و این عملگرهای نرمال روی مؤلفه‌های اولیهٔ W_j از V تحت T تعریف می‌شوند وهریك از چندجمله‌ایهای مینیمالشان بر روی هیأت اسکالرها تحویل‌ناپذیر است. برای تکمیل

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

استنباط خود از عملگرهای نرمال، لازم است که عملگرهای نرمال ازاین نوع خاص را بررسی کنیم.

واضح است عملگر نرمالی که چندجمله‌ای مینیمالش از درجهٔ ۱ باشد دقیقاً مضربی اسکالری ازعنصرهمانی است. ازطرف دیگر، وقتی که چندجمله‌ای مینیمال، تحویل‌ناپذیر و از درجهٔ ۲ باشد وضعیت پیچیده‌تر است.

مثال ۱. فرض کنیم $r>0$ و θ عددی حقیقی باشد که مضربی درست از π نیست. گیریم T عملگر نرمال روی R^2 باشد که ماتریس آن در پایهٔ متعامد یکهٔ استانده عبارت است از

$$A=r\begin{bmatrix}\cos\theta & -\sin\theta\\ \sin\theta & \cos\theta\end{bmatrix}.$$

دراین‌صورت T مضربی اسکالری ازتبدیلی متعامد، ولذا نرمال است گیریم p چندجمله‌ای سرشت‌نمای T باشد. دراین‌صورت

$$\begin{aligned}p&=\det(xI-A)\\&=(x-r\cos\theta)^2+r^2\sin^2\theta\\&=x-2r\cos\theta x+r^2.\end{aligned}$$

فرض کنیم $a=r\cos\theta$، $b=r\sin\theta$ و $c=a+ib$. آنگاه $b\neq 0$، $c=re^{i\theta}$،

$$A=\begin{bmatrix}a & -b\\ b & a\end{bmatrix}$$

و $p=(x-c)(x-\bar{c})$. ازاین‌رو، p برروی R تحویل‌ناپذیر است. چون p بر چندجمله‌ای مینیمال T تقسیم‌پذیراست، نتیجه می‌گیریم که p خود چندجمله‌ای مینیمال است.

این مثال حالت عکسی را پیشنهاد می‌کند که ذیلاً عرضه می‌شود.

قضیهٔ ۱۸. گیریم T عملگری نرمال روی یك فضای ضرب داخلی حقیقی بعد متناهی V و p چندجمله‌ای مینیمال آن باشد. فرض کنیم

$$p=(x-a)^2+b^2$$

که درآن a و b اعدادی حقیقی هستند و $b\neq 0$. آنگاه عددی صحیح چون $s>0$ وجود دارد که p^s چندجمله‌ای سرشت‌نمای T است و زیرفضاهایی چون V_1، ...، V_s از V وجود دارند که

(۱) وقتی $i\neq j$، فضای V_j بر V_i عمود است،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(۲) $V=V_1\oplus\cdots\oplus V_s$؛

(۳) هر V_j دارای پایهٔ متعامدیکه‌ای چون $\{\alpha_j, \beta_j\}$ باخاصیت ذیل است

$$T\alpha_j=a\alpha_j+b\beta_j$$
$$T\beta_j=-b\alpha_j+a\beta_j\,.$$

به بیان دیگر، اگر $r=\sqrt{a^2+b^2}$ و θ به‌نحوی انتخاب شود که $a=r\cos\theta$ و $b=r\sin\theta$، آنگاه V مجموع مستقیم متعامدی از زیرفضاهای دوبعدی V_j است که T روی هریك همچون «r برابر دوران به‌اندازهٔ زاویهٔ θ» عمل می‌کند.

اثبات قضیهٔ ۱۸ برپایهٔ لم ذیل استوار خواهد بود.

لم. گیریم V یك فضای ضرب داخلی حقیقی و S عملگر نرمالی روی V باشد که $S^2+I^2=0$. فرض کنیم α برداری دلخواه از V باشد و $\beta=S\alpha$. دراین‌صورت

$$S^*\alpha=-\beta$$
$$S^*\beta=\alpha, \qquad (۱۷\text{-}۹)$$

$(\alpha|\beta)=0$ و $\|\alpha\|=\|\beta\|$.

اثبات. داریم $S\alpha=\beta$ و $S\beta=S^2\alpha=-\alpha$. بنابراین

$$0=\|S\alpha-\beta\|^2+\|S\beta+\alpha\|^2=\|S\alpha\|^2-2(S\alpha|\beta)+\|\beta\|^2$$
$$+\|S\beta\|^2+2(S\beta|\alpha)+\|\alpha\|^2.$$

چون S نرمال است نتیجه می‌گیریم که

$$0=\|S^*\alpha\|^2-2(S^*\beta|\alpha)+\|\beta\|^2+\|S^*\beta\|^2+2(S^*\alpha|\beta)+\|\alpha\|^2$$
$$=\|S^*\alpha+\beta\|^2+\|S^*\beta-\alpha\|^2.$$

این تساوی (۹-۱۷) را ایجاب می‌کند، و درنتیجه

$$(\alpha|\beta)=(S^*\beta|\beta)=(\beta|S\beta)$$
$$=(\beta|-\alpha)$$
$$=-(\alpha|\beta)$$

و $(\alpha|\beta)=0$. به‌طورمشابه

$$\|\alpha\|^2=(S^*\beta|\alpha)=(\beta|S\alpha)=\|\beta\|^2.$$

اثبات قضیهٔ ۱۸. گیریم $V_1, \ldots, V_s$ دسته ماکسیمالی از زیرفضاهای دوبعدی باشند که شرایط (۱) و (۲)، ونیز شرایط اضافی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T^*\alpha_j = a\alpha_j - b\beta_j, \qquad 1 \leqslant j \leqslant s \qquad (۱۸\text{-}۹)$$
$$T^*\beta_j = b\alpha_j + a\beta_j,$$

را برمی‌آورند. همچنین فرض کنیم $W = V_1 + \cdots + V_s$. دراین‌صورت W مجموع مستقیم متعامد V_1، ...، V_s است. نشان خواهیم داد که $W = V$. فرض کنیم این‌طور نباشد، آنگاه $W^\perp \neq \{0\}$. بعلاوه، چون (۳) و (۱۸-۹) ایجاب می‌کنند که W تحت T و T^* پایا باشد، نتیجه می‌گیریم که $W^\perp$ تحت T^* پایاست و $T = T^*$. گیریم $S = b^{-1}(T - aI)$. دراین‌صورت $S^* = b^{-1}(T^* - aI)$، $S^*S = SS^*$ و $W^\perp$ تحت S و S^* پایاست. چون $(T - aI)^2 + b^2 I = 0$، نتیجه می‌گیریم که $S^2 + I = 0$. α را هر برداری با نرم ۱ از $W^\perp$ درنظر می‌گیریم و می‌نویسیم $\beta = S\alpha$. آنگاه β در $W^\perp$ قرار دارد و $S\beta = -\alpha$. چون $T = aI + bS$، این مطلب ایجاب می‌کند که

$$T\alpha = a\alpha + b\beta$$
$$T\beta = -b\alpha + a\beta.$$

مطابق لم، $S^*\alpha = -\beta$، $S^*\beta = \alpha$، $(\alpha|\beta) = 0$ و $\|\beta\| = 1$. چون $T^* = aI + bS^*$، نتیجه می‌شود که

$$T^*\alpha = a\alpha - b\beta$$
$$T^*\beta = b\alpha + a\beta.$$

ولی این مطلب با این واقعیت که V_1، ...، V_s دستهٔ ماکسیمالی از زیر فضاهایی است که در (۱)، (۳)، و (۱۸-۹) صدق می‌کنند متناقض است. بنابراین $W = V$، و نظر به اینکه

$$\det\begin{bmatrix} x-a & b \\ -b & x-a \end{bmatrix} = (x-a)^2 + b^2$$

از (۱)، (۲)، و (۳) نتیجه می‌گیریم که

$$\det(xI - T) = [(x-a)^2 + b^2]^s. \quad \square$$

نتیجه. تحت شرایط قضیهٔ فوق، T معکوس‌پذیر است و

$$T^* = (a^2 + b^2)T^{-1}.$$

اثبات. چون

$$\begin{bmatrix} a & -b \\ b & a \end{bmatrix}\begin{bmatrix} a & b \\ -b & a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a^2+b^2 & 0 \\ 0 & a^2+b^2 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

از (۳) و (۹-۱۸) نتیجه می‌شود که $TT^*=(a^2+b^2)I$. پس T معکوس‌پذیر است و $T^*=(a^2+b^2)T^{-1}$. □

قضیهٔ ۱۹. گیریم T عملگری نرمال روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V باشد. دراین‌صورت هرعملگر خطی‌که با T جابجا شود با T^* نیز جابجا می‌شود. بعلاوه، هر زیرفضای پایای تحت T تحت T^* نیز پایاست.

اثبات. فرض‌کنیم U عملگری خطی روی V باشد که با T جابجا می‌شود. E_j را تصویر متعامد V روی مؤلفهٔ اولیهٔ W_j $(1\leqslant j\leqslant k)$ از V تحت T می‌گیریم. آنگاه E_j یك چندجمله‌ای برحسب T است و ازاین‌رو با U جابجا می‌شود. پس،

$$E_jUE_j=UE_j^2=UE_j.$$

بدین‌سان، $U(W_j)$ زیرمجموعه‌ای از W_j است. فرض کنیم T_j و U_j تحدیدهای T و U روی W_j را نشان دهند. فرض‌کنیم I_j عملگر همانی روی W_j باشد. دراین صورت U_j با T_j جابجا می‌شود و اگر $T_j=c_jI_j$، بوضوح U_j نیز با $T_j^*=\bar{c}_jI_j$ جابجا می‌شود. ازطرف دیگر، اگر T_j مضربی اسکالری از I_j نباشد، آنگاه T_j معکوس‌پذیر است و اعدادی حقیقی چون a_j و b_j وجود دارند که

$$T_j^*=(a_j^2+b_j^2)T_j^{-1}.$$

چون $U_jT_j=T_jU_j$، نتیجه می‌گیریم که $T_j^{-1}U_j=U_jT_j^{-1}$. بنابراین U_j درهردوحالت با T_j^* جابجا می‌شود. اما T^* نیز با E_j جابجا می‌شود و ازاین‌رو W_j تحت T^* پایاست. بعلاوه به‌ازای هر α و β در W_j

$$(T_j\alpha|\beta)=(T\alpha|\beta)=(\alpha|T^*\beta)=(\alpha|T_j^*\beta).$$

چون $T^*(W_j)$ مشمول W_j است، این مطلب ایجاب می‌کند که T_j^* تحدید T^* روی W_j باشد. بنابراین، به‌ازای‌هر α_j در W_j

$$UT^*\alpha_j=T^*U\alpha_j.$$

چون V مجموع W_1، ...، W_k است، نتیجه می‌گیریم که به‌ازای هر α در V

$$UT^*\alpha=T^*U\alpha,$$

پس U با T^* جابجا می‌شود.

حال فرض‌کنیم W زیرفضایی از V باشد که تحت T پایاست، ونیز فرض کنیم $Z_j=W\cap W_j$. بنابر نتیجهٔ قضیهٔ ۱۷، $W=\sum_j Z_j$. پس کافی است نشان دهیم که هر Z_j تحت T_j^* پایاست. هرگاه $T_j=c_jI$ این مطلب روشن است. وقتی این‌طور نباشد، T_j معکوس‌پذیراست و Z_j را در، وازاین‌رو روی Z_j، می‌نگارد. بنابراین، $T_j^{-1}(Z_j)=Z_j$ وچون

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$T_j^* = (a_j^2 + b_j^2)T_j^{-1}$$

نتیجه می گیریم که به‌ازای هر j، $T^*(Z_j)$ مشمول Z_j است. □

فرض کنیم T عملگری نرمال روی یك فضای ضرب داخلی بعد متناهی V باشد. و W زیرفضایی پایا تحت T. دراین‌صورت نتیجهٔ قبل نشان می‌دهد که W تحت T^* نیز پایاست. ازاین مطلب نتیجه می‌شود که $W^\perp$ تحت $T^{**} = T$ (و درنتیجه تحت T^* نیز) پایاست. بااستفاده از این واقعیت، بآسانی می‌توان حالت تقویت شدهٔ ذیل از قضیهٔ تجزیهٔ دوری راکه درفصل ۷ آمده است، اثبات کرد.

قضیهٔ ۲۰. گیریم T عملگر خطی نرمالی روی یك فضای ضرب داخلی بعدمتناهی V (بعد$(V)) \geqslant 1$) باشد. دراین‌صورت r بردار غیرصفر $\alpha_1, \cdots, \alpha_r$ در V بترتیب با T-پوچساز‌های $e_1, \cdots, e_r$ وجود دارندکه

(۱) $V = Z(\alpha_1 ; T) \oplus \cdots \oplus Z(\alpha_r ; T)$؛

(۲) اگر $1 \leqslant k \leqslant r-1$، آنگاه e_{k+1} چندجمله‌ای e_k را عاد می‌کند؛

(۳) وقتی $j \neq k$، فضای $Z(\alpha_j ; T)$ بر $Z(\alpha_k ; T)$ عمودداست. بعلاوه عددصحیح r وپوچسازهای $e_1, \cdots, e_r$ به‌طوریکتا توسط شرایط (۱) و (۲) واین واقعیت‌که هیچ‌یك از α_kها صفر نیستند تعیین می‌شوند.

نتیجه. اگر A ماتریس نرمالی بادرایه‌های حقیقی (مختلط) باشد، آنگاه یك ماتریس متعامد حقیقی (یکانی) چون P وجود داردکه $P^{-1}AP$ درفرم متعارف‌گویاست.

نتیجه اینکه دو ماتریس نرمال A و B به‌طوریکانی هم‌ارزند اگر وتنها اگر دارای فرم گویای مساوی باشند؛ A و B به‌طور متعامد هم‌ارز هستند هرگاه دارای درایه‌های حقیقی باشند و فرم گویای مساوی‌هم داشته باشند.

ازطرف‌دیگر، معیار ساده‌تری‌هم‌برای هم‌ارزی یکانی ماتریسهای‌نرمال وعملگرهای نرمال وجود دارد.

تعاریف. گیریم V و V' دوفضای ضرب داخلی برروی هیأت مفروضی باشند. تبدیلی خطی چون

$$U : V \longrightarrow V'$$

یك **تبدیل یکانی** نامیده می‌شود، هرگاه V را بروی V' بنگارد و ضربهای داخلی راحفظ کند. اگر T عملگری خطی روی V و T' عملگری خطی روی V' باشد، آنگاه T **هم‌ارز یکانی** با T' است، هرگاه تبدیلی یکانی چون U از V بروی V' وجود داشته‌باشدکه

$$UTU^{-1} = T'.$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

لم. گیریم V و V' دو فضای ضرب داخلی با بعد متناهی بر روی هیأت مفروضی باشند. فرض کنیم T عملگری خطی روی V و T' عملگری خطی روی V' باشد. آنگاه T هم‌ارزیکانی با T' است اگر و تنها اگر پایهٔ متعامدیکه‌ای چون $\mathcal{B}$ از V و نیز پایهٔ متعامدیکه‌ای چون $\mathcal{B}'$ از V' وجود داشته باشد به‌طوری که

$$[T]_{\mathcal{B}} = [T']_{\mathcal{B}'}.$$

اثبات. فرض کنیم تبدیلی یکانی چون U از V بر روی V' وجود داشته باشد به‌طوری که $UTU^{-1} = T'$. $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ را پایهٔ متعامدیکهٔ (مرتب) دلخواهی برای V می‌گیریم. همچنین فرض می‌کنیم $\alpha'_j = U\alpha_j$ $(1 \leqslant j \leqslant n)$. آنگاه $\mathcal{B}' = \{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$ پایهٔ متعامدیکه‌ای برای V' است و با قراردادن

$$T\alpha_j = \sum_{k=1}^{n} A_{kj}\alpha_k$$

دیده می‌شود که

$$\begin{aligned} T'\alpha'_j &= UT\alpha_j \\ &= \sum_k A_{kj} U\alpha_k \\ &= \sum_k A_{kj}\alpha'_k. \end{aligned}$$

پس $[T]_{\mathcal{B}} = A = [T']_{\mathcal{B}'}$.

بعکس، فرض کنیم پایهٔ متعامدیکه‌ای چون $\mathcal{B}$ از V و پایهٔ متعامدیکه‌ای چون $\mathcal{B}'$ برای V' وجود داشته باشد به‌طوری که

$$[T]_{\mathcal{B}} = [T']_{\mathcal{B}'}$$

و گیریم $A = [T]_{\mathcal{B}}$. همچنین فرض کنیم $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ و $\mathcal{B}' = \{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$. اگر U تبدیل خطی از V در V' باشرط $U\alpha_j = \alpha'_j$ $(1 \leqslant j \leqslant n)$ باشد، آنگاه U تبدیلی یکانی از V بروی V' است و

$$\begin{aligned} UTU^{-1}\alpha'_j &= UT\alpha_j \\ &= U\sum_k A_{kj}\alpha_k \\ &= \sum_k A_{kj}\alpha'_k. \end{aligned}$$

بنابراین، $UTU^{-1}\alpha'_j = T'\alpha'_j$ $(1 \leqslant j \leqslant n)$، که خود ایجاب می‌کند که $UTU^{-1} = T'$. □

از لم بلافاصله نتیجه می‌شود که عملگرهای هم‌ارزیکانی روی فضاهای با بعد

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

متناهی چندجمله‌ای سرشت‌نمای مساوی دارند. برای عملگرهای نرمال، حالت عکس‌هم درست است.

قضیهٔ ۲۱. گیریم V و V' دوفضای ضرب داخلی با بعد متناهی برروی هیأت مفروضی باشند. فرض‌کنیم T عملگری نرمال روی V و T' عملگری نرمال روی V' باشد. آنگاه T هم‌ارز یکانی با T' است اگر وتنها اگر T و T' دارای چندجمله‌ایهای سرشت‌نمای مساوی باشند.

اثبات. فرض‌کنیم T و T' دارای چندجمله‌ای سرشت‌نمای مساوی f باشند. W_jها $(1 \leqslant j \leqslant k)$ را مؤلفه‌های اولیهٔ V تحت T و T_j را تحدید T روی W_j می‌گیریم. فرض‌کنیم I_j عملگر همانی روی W_j باشد. دراین‌صورت

$$f = \prod_{j=1}^{k} \det(xI_j - T_j).$$

p_j را چندجمله‌ای مینیمال T_j می‌گیریم. اگر $p_j = x - c_j$، روشن است که

$$\det(xI_j - T_j) = (x - c_j)^{s_j}$$

و درآن s_j بعد W_j است. از طرف دیگر، اگر $p_j = (x - a_j)^2 + b_j^2$ که درآن a_j، b_j اعدادی حقیقی‌اند و $b_j \neq 0$ آنگاه از قضیهٔ ۱۸ نتیجه می‌شود که

$$\det(xI_j - T_j) = p_j^{s_j}$$

و دراین‌حالت $2s_j$ بعد W_j است. بنابراین $f = \prod_j p_j^{s_j}$. حال می‌توانیم f را با همین روش وبااستفاده از مؤلفه‌های اولیه V' تحت T' هم محاسبه کنیم. چون p_1، ...، p_k سازه‌های اول متمایزی هستند، از یکتایی تجزیه به سازه‌های اول f نتیجه می‌شود که دقیقاً k مؤلفهٔ اولیهٔ W'_j $(1 \leqslant j \leqslant k)$ از V' تحت T' وجود دارد واین مؤلفه‌هارامی‌توان طوری نمایه‌گذاری کرد که p_j، چندجمله‌ای مینیمال برای T'_j، تحدید T' به W'_j، باشد. اگر $p_j = x - c_j$ آنگاه $T_j = c_j I_j$ و $T'_j = c_j I'_j$ که در آن I'_j عملگر همانی روی W'_j است. دراین‌حالت بدیهی است که T_j هم‌ارزیکانی با T'_j است. اگر مانند بالا $p_j = (x - a_j)^2 + b_j^2$ آنگاه با استفاده از لم وقضیهٔ ۲۰، دوباره می‌بینیم که T_j هم‌ارز یکانی با T'_j است. پس، به‌ازای هر j دوپایهٔ متعامدیکهٔ $\mathcal{B}_j$ و $\mathcal{B}'_j$ بترتیب برای W_j و W'_j وجود دار وبه‌طوری که

$$[T_j]_{\mathcal{B}_j} = [T'_j]_{\mathcal{B}'_j}.$$

حال گیریم U تبدیل خطی از V در V' باشد که هر $\mathcal{B}_j$ را بروی $\mathcal{B}'_j$ می‌نگارد. دراین‌صورت U تبدیلی یکانی از V بروی V' است و $UTU^{-1} = T'$. □

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۱۰

فرمهای دوخطی

۱.۱۰. فرمهای دوخطی

دراین فصل فرمهای دوخطی روی فضاهای برداری با بعد متناهی را مورد بحث قرار می‌دهیم. احتمالاً خواننده بین برخی ازمطالب ومباحث دترمینانها ازفصل ۵ وموضوعهای ضربهای داخلی وفرمها از فصل ۸ و فصل ۹ وجه تشابهی مشاهده خواهدکرد. رابطهٔ بین فرمهای دوخطی وضربهای داخلی به‌وجه خاصی محکم است؛ بااین وجود، دراین فصل هیچ‌یك ازمطالب فصلهای ۸ یا ۹ دانسته فرض نمی‌شود. خواننده‌ای که با ضربهای‌داخلی آشنا نباشد، حین مطالعهٔ مبحث فرمهای دوخطی، اگراولین بخش فصل ۸ را مطالعه کند احتمالاً بهره‌ای خواهد برد.

اولین بخش، فضای فرمهای دوخطی روی یك فضای برداری nبعدی را موردبحث قرار می‌دهد. ماتریس یك‌فرم دوخطی درپایهٔ مرتب مفروضی معرفی ویکریختی بین فضای فرمها وفضای ماتریسهای $n \times n$ بنیان گذاشته می‌شود. رتبهٔ یك فرم‌دوخطی تعریف می‌شود وفرمهای دوخطی ناتبهگون معرفی می‌شوند. بخش دوم‌به‌بحث روی فرمهای دوخطی‌متقارن وقطری‌کردن آنها می‌پردازد. بخش سوم فرمهای دوخطی متقارن‌کج را مورد بحث‌قرار می‌دهد. چهارمین بخش‌گروه حافظ یك فرم دوخطی ناتبهگون را با توجه خاصی نسبت به‌گروههای متعامد، گروههای شبه‌متعامد، ویك‌گروه شبه‌متعامد خاص ـ گروه لورنتس ـ به‌بحث می‌گذارد.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

تعریف. گیریم V فضایی برداری برروی هیأت F باشد. یك فرم دوخطی روی V تابعی چون f است که به‌هرجفت مرتب از بردارهای α و β در V یك اسکالر $f(\alpha, \beta)$ در F را تخصیص دهد و در شرایط زیر صدق کند.

$$\begin{aligned} f(c\alpha_1+\alpha_2, \beta) &= cf(\alpha_1, \beta)+f(\alpha_2, \beta) \\ f(\alpha, c\beta_1+\beta_2) &= cf(\alpha, \beta_1)+f(\alpha, \beta_2). \end{aligned} \qquad (1\text{-}10)$$

اگر فرض کنیم $V \times V$ مجموعهٔ همهٔ جفتهای مرتب از بردارهای واقع در V را نشان دهد، این تعریف می‌تواند به‌شرح زیرهم بیان شود: یك فرم دوخطی روی V تابعی چون f از $V \times V$ در F است که به‌عنوان تابعی ازهریك ازشناسه‌هایش، باشرط ثابت بودن دیگری، خطی باشد. واضح است که تابع صفر از $V \times V$ در F فرمی دوخطی است. این نیز درست است که هرترکیب خطی ازفرمهای دوخطی روی V خود فرمی دوخطی است. برای اثبات این مطلب، کافی است ترکیبات خطی از نوع $cf+g$ را که در آن f و g فرمهایی دوخطی روی V هستند درنظر بگیریم. اثبات این مطلب که $cf+g$ در (۱-۱۰) صدق می‌کند، شبیه بسیاری از اثباتهای دیگری است که قبلاً دیده‌ایم وازاین‌رو آن‌را حذف می‌کنیم. همهٔ این مطالب می‌تواند با گفتن اینکه مجموعهٔ همه فرمهای دوخطی روی V زیرفضایی است ازفضای همهٔ توابع از $V \times V$ در F (مثال ۳ در فصل ۲) خلاصه شود. فضای فرمهای دوخطی روی V را با $L(V, V, F)$ نشان می‌دهیم.

مثال ۱. گیریم V یك فضای برداری برروی هیأت F باشد، و L_1 و L_2 تابعکهایی خطی روی V باشند. f را با ضابطهٔ

$$f(\alpha, \beta)=L_1(\alpha)L_2(\beta)$$

تعریف می‌کنیم. اگر β را ثابت نگاه داریم و f را به‌عنوان تابعی از α محسوب کنیم، آنگاه چیزی جز مضربی اسکالری از تابعك خطی L_1 نخواهیم داشت. با ثابت بودن α، f مضربی اسکالری از L_2 است. پس، واضح است که f فرمی دوخطی روی V است.

مثال ۲. فرض کنیم m و n اعدادی صحیح مثبت باشند، و F یك هیأت باشد. V را فضای برداری همهٔ ماتریسهای $m \times n$ بر روی F و A را ماتریس $m \times m$ ثابتی برروی F می‌گیریم. تابع f_A را چنین تعریف می‌کنیم

$$f_A(X, Y)=\operatorname{tr}(X^tAY).$$

دراین صورت f_A فرمی دوخطی روی V است. زیرا، اگر X، Y، و Z سه ماتریس $m \times n$ برروی F باشند،

$$\begin{aligned} f_A(cX+Z, Y) &= \operatorname{tr}[(cX+Z)^tAY] \\ &= \operatorname{tr}(cX^tAY)+\operatorname{tr}(Z^tAY) \\ &= cf_A(X, Y)+f_A(Z, Y). \end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دراینجا ازاین مطلب که عمل ترانهش و تابع ردخطی هستند استفاده شده است. نشان‌دادن اینکه f_A به‌عنوان تابعی از شناسهٔ دومش خطی است ازاین هم ساده‌تر است. درحالت خاص $n=1$، ماتریس X^tAY یك دریك، یعنی یك اسکالر است وفرم دوخطی چیزی‌جز

$$f_A(X, Y)=X^tAY$$
$$=\sum_i\sum_j A_{ij}x_iy_j$$

نیست. بزودی نشان خواهیم دادکه هرفرم دوخطی روی فضای ماتریسهای $m\times 1$ ازاین نوع است، یعنی به‌ازای ماتریسی $m\times m$ چون A برابر f_A است.

مثال ۳. گیریم F یك هیأت باشد. می‌خواهیم همهٔ فرمهای دوخطی روی فضای F^2 را بیابیم. فرض‌کنیم f یك چنین فرم دوخطی باشد. اگر $\alpha=(x_1 \text{ و } x_2)$ و $\beta=(y_1, y_2)$ بردارهایی از F^2 باشند، آنگاه

$$\begin{aligned}f(\alpha, \beta)&=f(x_1\epsilon_1+x_2\epsilon_2, \beta)\\&=x_1f(\epsilon_1,\beta)+x_2f(\epsilon_2, \beta)\\&=x_1f(\epsilon_1, y_1\epsilon_1+y_2\epsilon_2)+x_2f(\epsilon_2, y_1\epsilon_1+y_2\epsilon_2)\\&=x_1y_1f(\epsilon_1, \epsilon_1)+x_1y_2f(\epsilon_1, \epsilon_2)+x_2y_1f(\epsilon_2, \epsilon_1)\\&\qquad+x_2y_2f(\epsilon_2, \epsilon_2).\end{aligned}$$

پس، f به‌طورکامل توسط چهاراسکالر $A_{ij}=f(\epsilon_i, \epsilon_j)$، بنابر

$$\begin{aligned}f(\alpha, \beta)&=A_{11}x_1y_1+A_{12}x_1y_2+A_{21}x_2y_1+A_{22}x_2y_2\\&=\sum_{i,j}A_{ij}x_iy_j\end{aligned}$$

تعیین می‌شود.

اگر X و Y ماتریسهای مختصات α و β و A ماتریس 2×2 با درایه‌های $A(i, j)=A_{ij}=f(\epsilon_i, \epsilon_j)$ باشد، آنگاه

$$f(\alpha, \beta)=X^tAY. \qquad (۲\text{-}۱۰)$$

در مثال ۲ مشاهده‌کردیم که اگر A ماتریسی 2×2 برروی F باشد، آنگاه (۱۰-۲)فرمی دوخطی روی F^2 تعریف می‌کند. می‌بینیم که فرمهای دوخطی روی F^2، دقیقاً آنهایی هستندکه از ماتریسی 2×2 طبق (۱۰-۲) به‌دست می‌آیند.

بحث مثال ۳ را می‌توان برای تشریح همهٔ فرمهای دوخطی روی یك فضای‌برداری با بعد متناهی تعمیم داد. گیریم V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأت F و $\mathcal{B}=\{\alpha_1,\cdots,\alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد. فرض‌کنیم f فرمی دوخطی‌روی V باشد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر

$$\beta = y_1\alpha_1 + \cdots + y_n\alpha_n \quad \text{و} \quad \alpha = x_1\alpha_1 + \cdots + x_n\alpha_n$$

بردارهایی از V باشند، آنگاه

$$\begin{aligned} f(\alpha, \beta) &= f(\sum_i x_i\alpha_i, \beta) \\ &= \sum_i x_i f(\alpha_i, \beta) \\ &= \sum_i x_i f(\alpha_i, \sum_j y_j\alpha_j) \\ &= \sum_i \sum_j x_i y_j f(\alpha_i, \alpha_j). \end{aligned}$$

اگر فرض کنیم $A_{ij} = f(\alpha_i, \alpha_j)$، آنگاه

$$\begin{aligned} f(\alpha, \beta) &= \sum_i \sum_j A_{ij} x_i y_i \\ &= X^t A Y \end{aligned}$$

که در آن X و Y ماتریسهای مختصات α و β در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ هستند، پس، هر فرم دوخطی روی V، به‌ازای ماتریس $n \times n$ی چون A بر روی F از نوع

$$f(\alpha, \beta) = [\alpha]_{\mathcal{B}}^t A [\beta]_{\mathcal{B}} \qquad (۳\text{-}۱۰)$$

است. بعکس، اگر ماتریس $n \times n$ی مانند A داده شده باشد، بسهولت دیده می‌شود که (۳-۱۰) فرمی دوخطی چون f روی V تعریف می‌کند و $A_{ij} = f(\alpha_i, \alpha_j)$.

تعریف. گیریم V یك فضای برداری با بعد متناهی و $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد. اگر f فرمی دوخطی روی V باشد، **ماتریس f در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$** عبارت است از ماتریس Aی $n \times n$ با درایه‌های $A_{ij} = f(\alpha_i, \alpha_j)$. گاهی این ماتریس را با $[f]$ نشان خواهیم داد.

قضیهٔ ۱. گیریم V یك فضای برداری با بعد متناهی بر روی هیأت F باشد. به‌ازای هر پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ از V تابعی که به‌هر فرم دوخطی روی V ماتریسش در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ را مربوط سازد، یك یکریختی از فضای $L(V, V, F)$ بر روی فضای ماتریسهای $n \times n$ بر روی هیأت F است.

اثبات. قبلاً دیدیم که $f \longrightarrow [f]_{\mathcal{B}}$ تناظری یك‌به‌یك بین مجموعهٔ فرمهای دوخطی روی V و مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $n \times n$ بر روی F است. اینکه این تناظر تبدیلی خطی است، مطلبی است که به‌آسانی دیده می‌شود، زیرا به‌ازای هر i و j

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$(cf+g)(\alpha_i, \alpha_j)=cf(\alpha_i, \alpha_j)+g(\alpha_i, \alpha_j).$$

واین چیزی نیست جز

$$[cf+g]_{\mathcal{B}}=c[f]_{\mathcal{B}}+[g]_{\mathcal{B}}. \square$$

نتیجه. اگر $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ پایهٔ مرتبی برای V و $\mathcal{B}^*=\{L_1, \cdots, L_n\}$ پایهٔ دوگان برای V^* باشد، آنگاه n^2 فرم دوخطی

$$f_{ij}(\alpha, \beta)=L_i(\alpha)L_j(\beta), \quad 1\leqslant i\leqslant n, \ 1\leqslant j\leqslant n$$

پایه‌ای برای فضای $L(V, V, F)$ تشکیل می‌دهند. بویژه، بعد $L(V, V, F)$ برابر n^2 است.

اثبات. پایهٔ دوگان $\{L_1, \cdots, L_n\}$ اساساً بنابراین واقعیت که $L_i(\alpha)$ (به‌ازای هر α در V) iامین مختص α درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ است تعریف می‌شود. حال توابع f_{ij} تعریف‌شده توسط

$$f_{ij}(\alpha, \beta)=L_i(\alpha)L_j(\beta)$$

فرمهای دوخطی ازنوع بررسی شده درمثال ۱ هستند. اگر

$$\beta=y_1\alpha_1+\cdots+y_n\alpha_n \quad \text{و} \quad \alpha=x_1\alpha_1+\cdots+x_n\alpha_n$$

آنگاه

$$f_{ij}(\alpha, \beta)=x_iy_j.$$

گیریم f فرمی دوخطی روی V و A ماتریس f درپایهٔ‌مرتب $\mathcal{B}$ باشد. دراین‌صورت

$$f(\alpha, \beta)=\sum_{i,j}A_{ij}x_iy_j$$

که چیزی جز

$$f=\sum_{i,j}A_{ij}f_{ij}$$

نیست. اکنون واضح‌است که n^2 فرم f_{ij} پایه‌ای برای $L(V, V, F)$ تشکیل می‌دهند. $\square$

اثبات این نتیجه را می‌توان به‌صورت ذیل هم بیان کرد. فرم دوخطی f_{ij} «یکهٔ» ماتریسی $E^{i,j}$ راکه تنها درایهٔ غیرصفرش یك ۱ درسطر i وستون j است، به‌عنوان‌ماتریس خود در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ دارد. چون این یکه‌های ماتریسی پایه‌ای برای فضای ماتریسهای $n\times n$ بنا می‌کنند، فرمهای f_{ij} یك پایه برای فضای فرمهای دوخطی تشکیل می‌دهند.

مفهوم ماتریس یك فرم دوخطی دریك پایهٔ مرتب، مشابه با مفهوم ماتریس یك‌عملگر خطی دریك پایهٔ مرتب است. درست نظیرعملگرهای خطی، علاقه‌مندیم تغییرات حاصل در ماتریس نمایش یك فرم دوخطی را هنگامی که پایهٔ مرتبی به‌پایهٔ مرتب دیگری تغییر

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

می‌یابد بدانیم. لذا فرض می‌کنیم $\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ و $\mathcal{B}'=\{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$ دو پایهٔ مرتب برای V و f فرمی دوخطی روی V باشد. ماتریسهای $[f]_{\mathcal{B}}$ و $[f]_{\mathcal{B}'}$ چه رابطه‌ای با یکدیگر دارند؟ خوب، P را ماتریس $n\times n$ (معکوس‌پذیری) می‌گیریم که به‌ازای هر α در V

$$[\alpha]_{\mathcal{B}}=P[\alpha]_{\mathcal{B}'}$$

به‌بیان دیگر، P را به‌وسیلهٔ

$$\alpha'_j=\sum_{i=1}^{n}P_{ij}\alpha_i$$

تعریف می‌کنیم. به‌ازای هردو بردار α و β در V

$$\begin{aligned} f(\alpha, \beta)&=[\alpha]^t_{\mathcal{B}}[f]_{\mathcal{B}}[\beta]_{\mathcal{B}}\\ &=(P[\alpha]_{\mathcal{B}'})^t[f]_{\mathcal{B}}P[\beta]_{\mathcal{B}'}\\ &=[\alpha]^t_{\mathcal{B}'}(P^t[f]_{\mathcal{B}}P)[\beta]_{\mathcal{B}'}. \end{aligned}$$

بنابرتعریف و یکتایی ماتریسی که f را درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}'$ نمایش می‌دهد، باید داشته‌باشیم

$$[f]_{\mathcal{B}'}=P^t[f]_{\mathcal{B}}P. \qquad (۴\text{-}۱۰)$$

مثال ۴. گیریم V فضای برداری R^2 باشد. فرض می‌کنیم f فرمی دوخطی باشد که روی $\alpha=(x_1, x_2)$ و $\beta=(y_1, y_2)$ بنابر

$$f(\alpha, \beta)=x_1y_1+x_1y_2+x_2y_1+x_2y_2$$

تعریف شود. دراین صورت

$$f(\alpha, \beta)=[x_1, x_2]\begin{bmatrix}1 & 1\\ 1 & 1\end{bmatrix}\begin{bmatrix}y_1\\ y_2\end{bmatrix}$$

ولذا ماتریس f درپایهٔ مرتب استانده $\mathcal{B}=\{\epsilon_1, \epsilon_2\}$ عبارت است از

$$[f]_{\mathcal{B}}=\begin{bmatrix}1 & 1\\ 1 & 1\end{bmatrix}.$$

فرض می‌کنیم $\mathcal{B}'=\{\epsilon'_1, \epsilon'_2\}$ پایهٔ مرتب تعریف شده توسط $\epsilon'_1=(1, -1)$ و $\epsilon'_2=(1, 1)$ باشد. در این حالت ماتریس P که مختصات را از $\mathcal{B}'$ به $\mathcal{B}$ تغییرمی‌دهد عبارت است از

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$P=\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}.$$

پس

$$\begin{aligned}
[f]_{\mathcal{B}'} &= P^t[f]_{\mathcal{B}}P \\
&= \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}.
\end{aligned}$$

معنی این نمایش ماتریسی آن است که اگر بردارهای α و β را به‌وسیلهٔ مختصاتشان در پایهٔ $\mathcal{B}'$ همچون

$$\alpha = x'_1\epsilon'_1 + x'_2\epsilon'_2 \quad \text{و} \quad \beta = y'_1\epsilon'_1 + y'_2\epsilon'_2$$

بیان کنیم، آنگاه

$$f(\alpha, \beta) = 4x'_2y'_2.$$

نتیجه‌ای از فرمول تغییر پایهٔ (۱۰-۴) مطلب زیر است:

اگر A و B ماتریسهایی $n\times n$ باشند که فرم دوخطی مشخصی روی V را در (احتمالاً) پایه‌های مرتب مختلفی نمایش دهند، آنگاه A و B دارای یك رتبه هستند. زیرا، اگر P ماتریس $n\times n$ معکوس‌پذیری باشد و $B=P^tAP$، بدیهی است که A و B دارای یك رتبه هستند. این مطلب به‌ما امکان می‌دهد که رتبهٔ یك فرم دوخطی روی V را به‌عنوان رتبهٔ هرماتریسی که آن فرم را درپایهٔ مرتبی برای V نمایش می‌دهد، تعریف کنیم.

بهتراست تعریفی طبیعی‌تر برای رتبهٔ یك فرم دوخطی ارائه کنیم. این‌کار رامی‌توان به‌شرح زیرانجام داد: فرض کنیم f فرمی دوخطی روی فضای برداری V باشد. اگر برداری چون α را در V ثابت نگه داریم، آنگاه $f(\alpha, \beta)$ به عنوان تابعی از β خطی است. بدین طریق، هرαی ثابت، تابعکی خطی روی V تعیین می‌کند. این تابعك خطی را با $L_f(\alpha)$ نشان می‌دهیم. خلاصه می‌کنیم: اگر α بردار دلخواهی از V باشد، آنگاه $L_f(\alpha)$ آن تابعك‌خطی روی V است که مقدار آن روی هربردار β برابر $f(\alpha, \beta)$ است. این مطلب تبدیلی چون $\alpha \longrightarrow L_f(\alpha)$ از V در فضای دوگان V^* را به‌دست می‌دهد. چون

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(c\alpha_1+\alpha_2,\ \beta)=cf(\alpha_1,\ \beta)+f(\alpha_2,\ \beta)$$

می بینیم که

$$L_f(c\alpha_1+\alpha_2)=cL_f(\alpha_1)+L_f(\alpha_2)$$

یعنی، L_f تبدیلی خطی از V در V^* است.

به طریقی مشابه، f تبدیلی خطی چون R_f از V در V^* را تعیین می‌کند. به‌ازای هر β ثابتی از V، $f(\alpha,\ \beta)$ به‌عنوان تابعی از α خطی است. $R_f(\beta)$ را آن تابعك‌خطی روی V تعریف می‌کنیم که مقدار آن روی بردار α برابر $f(\alpha,\ \beta)$ باشد.

قضیهٔ ۲. گیریم f فرمی دوخطی روی فضای برداری بعد متناهی V باشد. فرض‌کنیم L_f و R_f تبدیلهای خطی از V در V^* تعریف‌شده توسط $L_f(\alpha)(\beta)=f(\alpha,\beta)=(R_f\beta)(\alpha)$ باشند. دراین‌صورت رتبهٔ $(R_f)=$ رتبهٔ (L_f).

اثبات. می‌توان اثباتی «مستقل ازمختصات» برای این قضیهٔ ارائه داد. چنین اثباتی شبیه به‌اثبات این مطلب (دربخش ۷.۳) است که رتبهٔ سطری هرماتریس برابر رتبهٔستونی آن است. لذا، دراینجا اثباتی راعرضه می‌کنیم که با انتخاب یك دستگاه مختصات (پایه) به‌پیش می‌رود وسپس ازقضیهٔ «رتبهٔ سطری برابر رتبهٔ ستونی است» استفاده می‌شود.

برای اینکه، ثابت‌کنیم رتبهٔ $(R_f)=$ رتبهٔ (L_f)، کافی است ثابت‌کنیم که L_f و R_f دارای پوچی مساوی هستند. گیریم $\mathcal{B}$ پایهٔ مرتبی برای V باشد و $A=[f]_{\mathcal{B}}$. اگر α و β دو بردار در V با ماتریسهای مختصات X و Y در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ باشند، آنگاه $f(\alpha,\beta)=X^tAY$. حال $R_f(\beta)=0$ بدین‌معنی‌است که به‌ازای‌هر α در V، $f(\alpha,\beta)=0$؛ یعنی، به‌ازای هر ماتریسی $n\times 1$ چون X، $X^tAY=0$. شرایط اخیرچیزی جز $AY=0$ نیست. بنابراین، پوچی R_f برابر است با بعد فضای جوابهای $AY=0$.

به‌طور مشابه، $L_f(\alpha)=0$ اگر و تنها اگر به‌ازای هر ماتریسی $n\times 1$ چون Y، $X^tAY=0$. پس، α در فضای پوچ L_f است اگر و تنها اگر $X^tA=0$؛ یعنی، $A^tX=0$. بنابراین، پوچی L_f برابر است با بعد فضای جوابهای $A^tX=0$. چون ماتریسهای A و A^t دارای رتبه‌های ستونی مساوی هستند، می‌بینیم که

$$\text{پوچی}(L_f)=\text{پوچی}(R_f).\ \square$$

تعریف. اگر f فرمی‌دوخطی روی‌فضای بعد متناهی V باشد، **رتبهٔ** f عبارت‌است‌از عدد صحیح $r=$ رتبهٔ $(R_f)=$ رتبهٔ (L_f).

نتیجهٔ ۱. رتبهٔ هرفرم دوخطی برابر است با رتبهٔ ماتریس آن فرم درهرپایهٔ مرتب.

نتیجهٔ ۲. اگر f فرمی دوخطی روی فضای برداری n بعدی V باشد، احکام زیر هم‌ارز هستند:

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(الف) $n=$ رتبهٔ (f).

(ب) به‌ازای هربردار غیرصفر α در V، βیی در V وجود داردکه $f(\alpha, \beta)\neq 0$.

(پ) به‌ازای هربردار غیرصفر β در V، αیی در V وجود داردکه $f(\alpha, \beta)\neq 0$.

اثبات. حکم (ب) چیزی جز این نیست که فضای پوچ L_f زیرفضای صفر است. حکم (پ) نیز حاکی است که فضای پوچ R_f زیرفضای صفر است. تبدیلهای خطی L_f و R_f دارای پوچی ۰ هستند اگر و تنها اگر دارای رتبهٔ n باشند، یعنی اگر و تنها اگر $n=$ رتبهٔ (f). □

تعریف. فرمی دوخطی چون f روی یك فضای برداری V **ناتبهگون** (یا **نامنفرد**) نامیده می‌شود، هرگاه درشرایط (ب) و (پ) نتیجهٔ ۲ صدق کند.

اگر V با بعد متناهی باشد، آنگاه f ناتبهگون است به‌شرط آنکه f دریکی از سه‌شرط نتیجهٔ ۲ صدق کند. بخصوص f ناتبهگون (نامنفرد) است اگر وتنها اگر ماتریس آن در (هر) پایهٔ مرتبی برای V یك ماتریس نامنفرد باشد.

مثال ۵. گیریم $V=R^n$ و f فرمی دوخطی باشد که به‌ازای $\alpha=(x_1, \cdots, x_n)$ و $\beta=(y_1, \cdots, y_n)$ توسط

$$f(\alpha, \beta)=x_1y_1+\cdots+x_ny_n$$

تعریف می‌شود. دراین‌صورت f یك فرم دوخطی ناتبهگون روی R^n است. ماتریس f درپایهٔ مرتب استانده عبارت است‌از ماتریس همانی $n\times n$:

$$f(X, Y)=X^tY\ .$$

این f، معمولاً ضرب نقطه‌ای (یا اسکالری) نامیده می‌شود. خواننده احتمالاً با این فرم دوخطی، دست‌کم درحالت $n=3$ آشنا باشد. ازنظر هندسی، عدد $f(\alpha, \beta)$ عبارت است‌از حاصل‌ضرب طول α درطول β درکسینوس زاویهٔ بین α و β. بخصوص، $f(\alpha, \beta)=0$ اگر وتنها اگر بردارهای α و β متعامد (عمودبرهم) باشند.

تمرین

۱. کدامیك ازتوابع f در زیرتعریف‌شده روی بردارهای $\alpha=(x_1, x_2)$ و $\beta=(y_1, y_2)$ در R^2 فرمهایی دوخطی هستند؟

(الف) $f(\alpha, \beta)=1$.

(ب) $f(\alpha, \beta)=(x_1-y_1)^2+x_2y_2$.

(پ) $f(\alpha, \beta)=(x_1+y_1)^2-(x_1-y_1)^2$.

(ت) $f(\alpha, \beta)=x_1y_2-x_2y_1$.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۲. فرض کنید f فرمی دوخطی روی R^2 تعریف شده توسط

$$f((x_1, y_1), (x_2, y_2)) = x_1y_1 + x_2x_2$$

باشد. ماتریس f را درهریك از پایه‌های زیر بیابید:

$$\{(1, 0), (0, 1)\}, \{(1, -1), (1, 1)\}, \{(1, 2), (3, 4)\}.$$

۳. فرض کنید V فضای همهٔ ماتریسهای 3×2 بر روی R و f فرمی دوخطی روی V تعریف‌شده توسط $f(X, Y) = \operatorname{tr}(X^tAY)$ باشد و

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}.$$

مطلوب است ماتریس f درپایهٔ مرتب

$$\{E^{11}, E^{12}, E^{13}, E^{21}, E^{22}, E^{23}\}$$

که در آن E^{ij} ماتریسی است که تنها درایهٔ غیر صفرش یك ۱ درسطر i و ستون j است.

۴. همهٔ فرمهای دوخطی f روی R^3 را با این خاصیت که به ازای هر α و β، $f(\alpha, \beta) = f(\beta, \alpha)$ به‌طور صریح توصیف کنید.

۵. فرمهای دوخطی‌روی R^3 راکه به‌ازای‌همهٔ αها و β ها در $f(\alpha, \beta) = -f(\beta, \alpha)$ صدق می‌کنند توصیف کنید.

۶. فرض کنید n عددی صحیح مثبت و V فضای همهٔ ماتریسهای $n \times n$ برروی هیأت اعداد مختلط باشد. نشان‌دهید معادلهٔ

$$f(A, B) = n \operatorname{tr}(AB) - \operatorname{tr}(A) \operatorname{tr}(B)$$

فرمی دوخطی چون f روی V تعریف می‌کند. آیا این درست است که به‌ازای هر A و B، $f(A, B) = f(B, A)$؟

۷. فرض کنید f فرم دوخطی تعریف شده درتمرین ۶ باشد. نشان‌دهیدکه f تبهگون (غیر ناتبهگون) است. فرض کنید V_1 زیرفضایی از V متشکل‌از ماتریسهای با رد ۰ و f_1 تحدید f روی V_1 باشد. نشان دهیدکه f_1 ناتبهگون است.

۸. فرض کنید f فرم دوخطی تعریف شده درتمرین ۶ و V_2 زیرفضای V متشکل‌از همهٔ ماتریسهای A باشد که $\operatorname{tr}(A) = 0$ و $A^*A = -A$ (A^* ترانهادهٔ مزدوج A است). تحدید f روی V_2 را با f_2 نشان می‌دهیم. ثابت کنیدکه f_2 معین منفی است، یعنی به‌ازای هر A غیرصفر در V_2، $f_2(A, A) < 0$.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۹. فرض کنید f فرم دوخطی تعریف شده در تمرین ۶ باشد. فرض کنید W مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای A در V باشد که به‌ازای هر B، $f(A, B) = 0$. نشان دهید W زیرفضایی از V است. W را به‌طور صریح توصیف کنید وسپس آن را بیابید.

۱۰. فرض کنید f فرمی دوخطی روی یك فضای برداری بعد متناهی V و W زیرفضای متشکل ازهمهٔ βهایی باشد که به‌ازای هر α، $f(\alpha, \beta) = 0$. نشان دهید

$$\text{بعد } (W) - \text{بعد } (V) = \text{رتبهٔ } (f).$$

این نتیجه ونتیجهٔ تمرین ۹ را به‌کار گیرید تا رتبهٔ فرم دوخطی تعریف شده در تمرین ۶ را محاسبه کنید.

۱۱. فرض کنید f فرمی دوخطی روی یك فضای برداری بعد متناهی V باشد. فرض کنید V_1 زیرفضایی از V باشد با این خاصیت که تحدید f روی V_1 ناتبهگون است. نشان دهید بعد $(V_1) \geqslant$ رتبهٔ (f).

۱۲. فرض کنید f و g فرمهایی دوخطی روی یك فضای برداری بعدمتناهی V باشند. فرض کنید g نامنفرد باشد. نشان دهید که عملگرهای خطی یکتایی چون T_1، T_2 روی V وجود دارند که به‌ازای هر α و β

$$f(\alpha, \beta) = g(T_1\alpha, \beta) = g(\alpha, T_2\beta).$$

۱۳. نشان دهید که اگر g منفرد باشد، لزوماً نتیجهٔ به‌دست آمدهٔ در تمرین ۱۲ درست نیست.

۱۴. فرض کنید f فرمی دو خطی روی یك فضای برداری بعد متناهی V باشد. نشان دهید f می‌تواند به‌صورت حاصل‌ضربی از دو تابعك خطی بیان شود (یعنی، به‌ازای L_1 و L_2 در V^*، $f(\alpha, \beta) = L_1(\alpha)L_2(\beta)$) اگروتنها اگر f دارای رتبهٔ ۱ باشد.

۲.۱۰. فرمهای دوخطی متقارن

هدف اصلی این بخش، پاسخگویی به‌سؤال زیراست: اگر f فرمی دوخطی روی فضای برداری بعد متناهی V باشد، چه‌وقت پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}$ برای V وجود دارد که در آن f توسط ماتریسی قطری نمایش داده می‌شود؟ ثابت می‌کنیم که این امر امکان‌پذیر است اگروتنها اگر f فرم دوخطی متقارنی باشد، یعنی $f(\alpha, \beta) = f(\beta, \alpha)$. قضیه تنها وقتی ثابت می‌شود که هیأت اسکالری سرشت‌نمای صفرداشته باشد، بدین معنی که اگر n عدد صحیح مثبتی باشد، مجموع $1 + \cdots + 1$ (nبار) در F صفر نباشد.

تعریف. گوییم f فرمی دوخطی روی فضای برداری V باشد. گوییم f **متقارن** است

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

هرگاه به‌ازای همهٔ بردارهای α، β در V، $f(\alpha, \beta)=f(\beta, \alpha)$.

اگر V با بعد متناهی باشد، فرم دوخطی f متقارن است اگروتنها اگر ماتریس آن، A، دریك (یا هر) پایهٔ مرتب، متقارن باشد: $A^t=A$. برای اثبات این مطلب، بایدبررسی کنیم که چه‌وقت فرم دوخطی

$$f(X, Y)=X^tAY$$

متقارن است. این فرم متقارن است اگروتنها اگر به‌ازای همهٔ ماتریسهای ستونی X و Y، $X^tAY=Y^tAX$. چون X^tAY ماتریسی یـك در یك است، داریم $X^tAY=Y^tA^tX$. پس، f متقارن است اگروتنها اگر به‌ازای هر X و Y، $Y^tA^tX=Y^tAX$. واضح است که این دقیقاً بدین‌معنی است کـه $A=A^t$. بخصوص، باید توجه‌کردکه اگـرپایهٔ مرتبی برای V وجود داشته باشد،که درآن f توسط ماتریسی قطری نمایش داده شود، آنگـاه f متقارن است؛ زیرا هرماتریس قطری یك ماتریس متقارن است.

اگر f فـرم دوخطی متقارنی باشد، **فرم درجهٔ دوم وابسته به** f، عبارت است از تابع q از V در F تعریف شده توسط

$$q(\alpha)=f(\alpha, \alpha).$$

اگر F زیرهیأتی از اعداد مختلط باشد، فرم دوخطی متقارن f به‌طـورکامل توسط فرم درجهٔ دوم وابسته‌اش، طبق **اتحاد قطبی**

$$f(\alpha, \beta)=\frac{1}{4}q(\alpha+\beta)-\frac{1}{4}q(\alpha-\beta) \qquad (۵\text{-}۱۰)$$

تعیین می‌شود. اثبات (۵-۱۰) محاسبه‌ای عادی است که آن را حذف می‌کنیم. اگر fفرم درجهٔ دوم ضرب نقطه‌ای درمثال ۵ باشد، فرم درجهٔ دوم وابسته به‌آن عبارت است از

$$q(x_1, \cdots, x_n)=x_1^2+\cdots+x_n^2.$$

به بیان دیگر، $q(\alpha)$ مجذور طول α است. برای فرم دوخطی $f_A(X, Y)=X^tAY$ فرم درجهٔ دوم وابسته عبارت است از

$$q_A(X)=X^tAX=\sum_{i,j}A_{ij}x_ix_j.$$

یکی از رده‌های مهم فرمهای دوخطی متقارن، ردهٔ ضربهای داخلـی روی فضاهای برداری حقیقی‌هستندکه درفصل ۸موردبحث قرارگرفت. اگر V یك فضای برداری حقیقی باشد، یك **ضرب داخلی** روی V فرم دوخطی متقارنی چون f روی V است که در شرط

$$f(\alpha, \alpha)>0 \text{ ، } \alpha\neq 0 \text{ هرگاه} \qquad (۶\text{-}۱۰)$$

صدق می‌کند. هرفرم دوخطی‌که در (۱۰-۶) صدق‌کند، **معین مثبت** نامیـده می‌شود. پس، هرضرب داخلی روی یك فضای برداری حقیقی، یك فرم دوخطی متقارن معین مثبت روی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

آن فضاست. توجه کنید که هرضرب‌داخلی ناتبهگون است. دو بردار α و β نسبت به‌ضرب داخلی f **متعامد** نامیده می‌شوند، هرگاه $f(\alpha, \beta)=0$. فرم‌درجهٔ‌دوم $q(\alpha)=f(\alpha, \alpha)$ تنها مقادیرنامنفی را می‌پذیرد و $q(\alpha)$ غالباً به‌عنوان مجذور طول α درنظر گرفته می‌شود. بدیهی است که مفاهیم طول وتعامد، از مهمترین مثال ضربهای داخلی ـ ضرب نقطه‌ای در مثال ۵ ـ ریشه می‌گیرند.

اگر f فرم دوخطی متقارنی روی یك فضای برداری V باشد، مناسب است برخی از اصطلاحات ضربهای داخلی را برای f هم به‌کار ببریم. بویژه مناسب است بگوییم که α و β نسبت به f متعامدند، هرگاه $f(\alpha, \beta)=0$. مصلحت نیست که $f(\alpha, \alpha)$ به‌عنوان مجذور طول α درنظر گرفته شود؛ برای مثال، اگر V یك فضای برداری مختلط باشد، ممکن است داشته باشیم $f(\alpha, \alpha)=\sqrt{-1}$ یا روی یك فضای برداری حقیقی داشته باشیم $f(\alpha, \alpha)=-2$.

اکنون به‌قضیهٔ اساسی این‌بخش می‌پردازیم. درخواندن اثبات، تجسم حالت‌خاصی که درآن V یك فضای برداری حقیقی و f ضربی داخلی روی V باشد به‌خواننده کمك خواهدکرد.

قضیهٔ ۳. فرض کنیم V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأتی با سرشت‌نمای صفر و f فرم دوخطی متقارنی روی V باشد. در این صورت پایهٔ مرتبی برای V وجود دارد که درآن f توسط ماتریسی قطری نمایش داده می‌شود.

اثبات. آنچه راکه باید بیابیم پایهٔ مرتبی چون

$$\mathcal{B}=\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$$

است که به‌ازای $i\neq j$، $f(\alpha_i, \alpha_j)=0$. اگر $n=1$ یا $f=0$، قضیه به‌طور بدیهی درست است. پس می‌توان فرض کرد که $f\neq 0$ و $n>1$. اگر به‌ازای هر α در V، $f(\alpha, \alpha)=0$، فرم درجهٔ دوم وابستهٔ q متحداً 0 است و اتحاد قطبی (۱۰-۵) نشان می‌دهد که $f=0$. پس در V برداری چون α وجود دارد که $f(\alpha, \alpha)=q(\alpha)\neq 0$. گیریم W زیرفضایی یك بعدی از V باشد که توسط α پدید می‌آید و $W^{\perp}$ مجموعهٔ همهٔ بردارهای β در V که $f(\alpha, \beta)=0$. اکنون ادعا می‌کنیم که $V=W\oplus W^{\perp}$. به‌طور یقین زیرفضاهای W و $W^{\perp}$ مستقل هستند. یك بردار نمونه در W، $c\alpha$ است که در آن c یك اسکالر است. اگر $c\alpha$ در $W^{\perp}$ نیز باشد، آنگاه $f(c\alpha, c\alpha)=c^2 f(\alpha, \alpha)=0$ ولی $f(\alpha, \alpha)\neq 0$، پس $c=0$. همچنین، هربردار در V مجموع برداری در W و برداری در $W^{\perp}$ است. زیرا، فرض کنیم γ برداری دلخواه در V باشد، قرارمی‌دهیم

$$\beta=\gamma-\frac{f(\gamma, \alpha)}{f(\alpha, \alpha)}\alpha.$$

دراین‌صورت

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(\alpha, \beta)=f(\alpha, \gamma)-\frac{f(\gamma, \alpha)}{f(\alpha, \alpha)} f(\alpha, \alpha)$$

و چون f متقارن است، $f(\alpha, \beta)=0$. پس، β در زیر فضای $W^{\perp}$ قراردارد. عبارت

$$\gamma=\frac{f(\gamma, \alpha)}{f(\alpha, \alpha)} \alpha+\beta$$

نشان می‌دهد که $V=W+W^{\perp}$.

تحدید f روی $W^{\perp}$ یك فرم دوخطی متقارن روی $W^{\perp}$ است. چون $W^{\perp}$ دارای بعد $(n-1)$ است می‌توانیم بنا به استقرا فرض کنیم که $W^{\perp}$ دارای پایه‌ای چون $\{\alpha_2, \cdots, \alpha_n\}$ است که

$$f(\alpha_i, \alpha_j)=0, \qquad i \neq j (i \geqslant 2, j \geqslant 2)$$

با قراردادن $\alpha_1=\alpha$، پایه‌ای چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V به‌دست می‌آید و به ازای $i \neq j$ داریم $f(\alpha_i, \alpha_j)=0$. □

نتیجه. گیریم F زیر هیأتی از اعداد مختلط و A ماتریس $n \times n$ متقارنی برروی F باشد. دراین‌صورت ماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیری چون P برروی F وجود داردکه $P^t AP$ قطری است.

درحالتی‌که F هیأت اعداد حقیقی باشد، ماتریس معکوس‌پذیر P در این نتیجه را می‌توان ماتریسی متعامد انتخاب کرد. بدین معنی‌که $P^t=P^{-1}$. به بیان دیگر، اگر A یك ماتریس $n \times n$ متقارن حقیقی باشد، یك ماتریس‌متعامد حقیقی چون P وجود داردکه $P^t AP$ قطری است؛ لکن، این مطلب به‌هیچ وجه از آنچه در بالا انجام شد آشکار نیست (فصل ۸ را ببینید).

قضیهٔ ۴. گیریم V یك فضای برداری با بعد متناهی بـرروی هیأت اعداد مختلط باشد. فرض کنیم f فرم دو خطی متقارنی روی V با رتبهٔ r باشد. دراین صورت برای V پایـهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}=\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ وجود داردکه

(۱) ماتریس f در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$قطری است

$$f(\beta_j, \beta_j)=\begin{cases} 1, & j=1, \cdots, r \\ 0, & j>r \end{cases} \qquad (2)$$

اثبات. بنابر قضیهٔ ۳ پایهٔ مرتبی چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V وجود داردکه

$$f(\alpha_i, \alpha_j)=0 \quad i \neq j \quad \text{به ازای}$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چون f دارای رتبهٔ r است، رتبهٔ ماتریس آن در پایهٔ مرتب $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ نیز r است. پس، به‌ازای دقیقاً r مقدار j باید داشته باشیم $f(\alpha_j, \alpha_j) \neq 0$. با تغییر ترتیب بردارهای α_j، می‌توان فرض کرد که

$$f(\alpha_j, \alpha_j) \neq 0, \quad j = 1, \cdots, r$$

اکنون از این واقعیت استفاده می‌کنیم که هیأت اسکالرها همان هیأت اعداد مختلط است. اگر $\sqrt{f(\alpha_j, \alpha_j)}$ نشانگر یکی از ریشه‌های دوم (جذر) مختلط $f(\alpha_j, \alpha_j)$ باشد و اگر قراردهیم

$$\beta_j = \begin{cases} \dfrac{1}{\sqrt{f(\alpha_j, \alpha_j)}}\alpha_j, & j = 1, \cdots, r \\ \alpha_j, & j > r \end{cases}$$

آنگاه پایهٔ $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ شرایط (۱) و (۲) را ارضا می‌کند. □

بدیهی است، در صورتی که هیأت اسکالری زیر هیأتی از اعداد مختلط باشد که در آن هرعنصرش ریشهٔ دومی داشته باشد، قضیهٔ ۴ بازهم معتبر است. این قضیه مثلاً وقتی که هیأت اسکالری هیأت اعداد حقیقی باشد، معتبر نیست. روی هیأت اعداد حقیقی بجای قضیهٔ ۴ قضیهٔ زیر را داریم.

قضیهٔ ۵. گیریم V یك فضای برداری n بعدی برروی هیأت اعداد حقیقی و f فرم دوخطی متقارنی روی V بارتبهٔ r باشد. دراین‌صورت پایهٔ مرتبی چون $\{\beta_1, \beta_2, \cdots, \beta_n\}$ برای V وجود داردکه در آن ماتریس f قطری است

$$f(\beta_j, \beta_j) = \pm 1, \qquad j = 1, \cdots, r.$$

بعلاوه تعداد بردارهای پایه‌ای β_j که به ازای آنها $f(\beta_j, \beta_j) = 1$ مستقل از انتخاب پایه است.

اثبات. پایه‌ای چون $\{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ برای V وجود داردکه

$$f(\alpha_i, \alpha_j) = 0, \quad i \neq j$$
$$f(\alpha_j, \alpha_j) \neq 0, \quad 1 \leqslant j \leqslant r$$
$$f(\alpha_j, \alpha_j) = 0, \quad j > r.$$

گیریم

$$\beta_j = |f(\alpha_j, \alpha_j)|^{-1/2}\alpha_j, \quad 1 \leqslant j \leqslant r$$
$$\beta_j = \alpha_j, \quad j > r.$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

آنگاه $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ پایه‌ای است با خواص مطلوب.

گیریم p تعداد بردارهای پایه‌ای β_j باشدکه به‌ازای آنها $f(\beta_j, \beta_j)=1$؛ باید نشان دهیم که عدد p مستقل از پایهٔ خاصی است‌که ما آن را برگزیده‌ایم و در شرایط مذکور صدق می‌کند. گیریم V^+ زیرفضایی از V باشد که توسط بردارهای پایه‌ای β_j با شرط $f(\beta_j, \beta_j)=1$ پدید می‌آید، و V^- زیرفضای پدیدآمده توسط بردارهای پایه‌ای β_j باشدکه به‌ازای آنها $f(\beta_j, \beta_j)=-1$. حال بعد $(V^+)=p$، پس باید یکتابودن بعد V^+ را ثابت کنیم. بسهولت دیده می‌شودکه اگر α بردار غیرصفری از V^+ باشد، آنگاه $f(\alpha, \alpha)>0$؛ به بیان‌دیگر، f روی زیرفضای V^+ معین‌مثبت است. به‌طورمشابه، اگر α برداری غیرصفر از V^- باشد، آنگاه $f(\alpha, \alpha)<0$، یعنی f روی زیرفضای V^- معین منفی است. حال گیریم $V^\perp$ زیرفضای پدید آمده توسط بردارهای پایه‌ای β_j باشد که به ازای آنها $f(\beta_j, \beta_j)=0$. اگر α در $V^\perp$ باشد، آنگاه به‌ازای هر β در V، $f(\alpha, \beta)=0$.

چون $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ پایه‌ای برای V است، داریم

$$V=V^+\oplus V^-\oplus V^\perp.$$

علاوه‌براین، ادعا می‌کنیم‌که اگر W زیرفضایی از V باشدکه روی آن f معین مثبت است، آنگاه زیر فضاهای W، V^-، و $V^\perp$ مستقل هستند. زیرا، فرض‌کنیم، α در W، β در V^-، و γ در $V^\perp$، و $\alpha+\beta+\gamma=0$. در این‌صورت

$$0=f(\alpha, \alpha+\beta+\gamma)=f(\alpha, \alpha)+f(\alpha, \beta)+f(\alpha, \gamma)$$
$$0=f(\beta, \alpha+\beta+\gamma)=f(\beta, \alpha)+f(\beta, \beta)+f(\beta, \gamma).$$

چون γ در $V^\perp$ است $f(\alpha, \gamma)=f(\beta, \gamma)=0$؛ و چون f متقارن است، داریم

$$0=f(\alpha, \alpha)+f(\alpha, \beta)$$
$$0=f(\beta, \beta)+f(\alpha, \beta)$$

پس، $f(\alpha, \alpha)=f(\beta, \beta)$. چون $f(\alpha, \alpha)\geqslant 0$ و $f(\beta, \beta)\leqslant 0$ نتیجه می‌گیریم که

$$f(\alpha, \alpha)=f(\beta, \beta)=0.$$

ولی f روی W معین مثبت است و روی V^- معین منفی. نتیجه اینکه $\alpha=\beta=0$ و از این‌رو γ نیز برابر صفر است.

چون

$$V=V^+\oplus V^-\oplus V^\perp$$

و W، V^-، و $V^\perp$ مستقل هستند دیده می‌شود که بعد $(V^+)\leqslant$ بعد (W)، یعنی اگر W زیرفضایی از V باشدکه روی‌آن f معین مثبت است، بعد W نمی‌تواند ازبعد V^+ تجاوز

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

کند. اگر $\mathcal{B}_1$ پایهٔ مرتب دیگری برای V باشد و درشرایط قضیه صدق کند، زیرفضاهای متناظر V_1^+ ، V_1^- ، و $V_1^\perp$ را خواهیم داشت ؛ و استدلال بالا نشان می‌دهد که بعد$(V^+) \leqslant$ بعد(V_1^+). با وارونه کردن استدلال بعد$(V_1^+) \leqslant$ بعد(V^+) را به‌دست‌می‌آوریم و نتیجتاً

$$(V^+)\text{بعد} = (V_1^+)\text{بعد}. \quad \square$$

باید نکات چندی را در رابطه با پایهٔ $\{\beta_1, \cdots, \beta_n\}$ درقضیهٔ ۵ و زیرفضاهای وابستهٔ V^+، V^-، و $V^\perp$ متذکر شویم. ابتدا، توجه کنید که $V^\perp$ درست همان زیرفضای بردارهایی است که برهمهٔ V «عمود» هستند. قریباً توضیح دادیم که $V^\perp$ مشمول دراین زیرفضاست؛ اما،

$$(V^\perp)\text{بعد} = (V)\text{بعد} - ((V^+)\text{بعد} + (V^-)\text{بعد}) = (V)\text{رتبهٔ}$$

لذا هر بردار α که به‌ازای هر β داشته باشیم $f(\alpha, \beta) = 0$ باید در V^+ باشد. پس زیرفضای $V^\perp$ یکتاست. زیرفضاهای V^+ و V^- یکتا نیستند؛ اما ابعاد آنها یکتا هستند. اثبات قضیهٔ ۵ نشان می‌دهد که بعد (V^+) برابر است با بزرگترین بعد ممکن زیرفضاهایی که روی آنها f معین مثبت است. به‌طور مشابه بعد(V^-) برابر است با بزرگترین بعد زیرفضاهایی که روی آنها f معین منفی است. بدیهی است که

$$(V^+)\text{بعد} + (V^-)\text{بعد} = (f)\text{رتبهٔ}.$$

عدد

$$(V^+)\text{بعد} - (V^-)\text{بعد}$$

غالباً **نشان** f نامیده می‌شود. دلیل معرفی این اصطلاح این است که ابعاد V^+ و V^- از روی رتبهٔ f ونشان f بسهولت تعیین می‌شوند.

شاید بهتر باشد دربارهٔ رابطهٔ بین فرمهای دوخطی متقارن روی فضاهای برداری حقیقی وضربهای‌داخلی به‌نکتهٔ دیگری‌هم اشاره کنیم. فرض کنیم V یك فضای‌برداری‌حقیقی با بعد متناهی و V_1 ، V_2 ، V_3 زیرفضاهایی از V باشند که

$$V = V_1 \oplus V_2 \oplus V_3.$$

فرض‌کنیم f_1 ضربی داخلی روی V_1 و f_2 ضربی داخلی روی V_2 باشد. دراین‌صورت می‌توانیم فرم دوخطی متقارنی چون f روی V به‌شرح زیر تعریف کنیم: اگر α و β بردارهایی از V باشند، آنگاه به‌ازای α_j و β_jهایی از V می‌توان نوشت

$$\alpha = \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 \quad \text{و} \quad \beta = \beta_1 + \beta_2 + \beta_3.$$

گیریم

$$f(\alpha, \beta) = f_1(\alpha_1, \beta_1) - f_2(\alpha_2, \beta_2).$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

برای f زیرفضای $V^{\perp}$ عبارت خواهد بود از V_3؛ برای f، V_1 یك V^{+} مناسب است و V_2 یك V^{-} مناسب. یك قسمت از حکم قضیهٔ ۵ این است که هرفرم دوخطی متقارن روی V، به‌همین‌طریق پدید می‌آید. محتوای دیگر قضیه این است که هرضرب داخلی را می‌توان درپایهٔ مرتب معینی توسط ماتریس همانی نمایش داد.

تمرین

۱. عبارات زیر، فرمهای درجهٔ دوم q روی R^2 را تعریف می‌کنند. فرم دوخطی متقارن f متناظر به‌هر q را بیابید.

(الف) ax_1^2 (ث) $x_1^2+9x_2^2$

(ب) bx_1x_2 (ج) $3x_1x_2-x_2^2$

(پ) cx_2^2 (چ) $4x_1^2+6x_1x_2-3x_2^2$.

(ت) $2x_1^2-\frac{1}{3}x_1x_2$

۲. ماتریس درپایهٔ مرتب استانده و رتبهٔ هریك از فرمهای دوخطی تعیین شده در تمرین ۱ را بیابید. مشخص کنید که کدامیك از این فرمها ناتبهگون هستند.

۳. فرض کنید $q(x_1, x_2)=ax_1^2+bx_1x_2+cx_2^2$ فرم درجهٔ دوم وابسته به فرم دوخطی متقارنی چون f روی R^2 باشد. نشان‌دهید f ناتبهگون است اگر وتنها اگر $b^2-4ac\neq 0$.

۴. فرض کنید V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی زیرهیأتی چون F از اعداد مختلط و S مجموعهٔ همهٔ فرمهای دوخطی متقارن روی V باشد.

(الف) نشان‌دهید S زیرفضایی از $L(V, V, F)$ است.

(ب) بعد (S) را بیابید.

گیریم Q مجموعهٔ همهٔ فرمهای درجهٔ دوم روی V باشد.

(پ) نشان دهید Q زیرفضایی ازفضای همهٔ توابع‌از V در F است.

(ت) بدون رجوع به‌هیچ پایه‌ای یك یکریختی چون T از Q بروی S را به‌طور صریح توصیف کنید.

(ث) فرض کنید U عملگری خطی روی V و q عنصری از Q باشد. نشان دهید که معادلهٔ $(U^{\dagger}q)(\alpha)=q(U\alpha)$ فرم درجهٔ دوم $U^{\dagger}q$ را روی V تعریف می‌کند.

(ج) اگر U عملگری خطی روی V باشد نشان‌دهید تابع $U^{\dagger}$ که دربخش (ث) تعریف شد عملگری خطی روی Q است. نشان‌دهید $U^{\dagger}$ معکوس‌پذیر است اگر وتنها

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اگر U معکوس‌پذیر باشد.

۵. فرض کنید q فرم درجهٔ دوم روی R^2 تعریف شده توسط

$$q(x_1, x_2) = ax_1^2 + 2bx_1x_2 + cx_2^2, \quad a \neq 0$$

باشد. عملگر خطی معکوس‌پذیری چون U روی R^2 بیابید که

$$(U^\dagger q)(x_1, x_2) = ax_1^2 + \left(c - \frac{b^2}{a}\right)x_2^2.$$

(راهنمایی: برای یافتن U^{-1} (و درنتیجه U) مربع را کامل کنید. برای تعریف $U^\dagger$ به‌قسمت (ث) تمرین ۴ رجوع کنید.)

۶. فرض کنید q فرم درجهٔ دوم روی R^2 داده شده توسط

$$q(x_1, x_2) = 2bx_1x_2$$

باشد. عملگر خطی معکوس‌پذیری چون U روی R^2 بیابید که

$$(U^\dagger q)(x_1, x_2) = 2bx_1^2 - 2bx_2^2$$

۷. فرض کنید q فرم درجهٔ دوم روی R^3 داده شده توسط

$$q(x_1, x_2, x_3) = x_1x_2 + 2x_1x_3 + x_3^2$$

باشد. عملگر خطی معکوس‌پذیری چون U روی R^3 بیابید که

$$(U^\dagger q)(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 - x_2^2 + x_3^2.$$

(راهنمایی: U را به‌صورت حاصل‌ضرب عملگرهایی شبیه به عملگرهای به‌کار گرفته شدهٔ در تمرینهای ۵ و ۶ بیان کنید.)

۸. فرض کنید A ماتریس $n \times n$ متقارنی بر روی R و q فرم درجهٔ دوم روی R^n داده‌شده توسط

$$q(x_1, \cdots, x_n) = \sum_{i,j} A_{ij}x_ix_j$$

باشد. روش به‌کار گرفته شده در تمرین ۷ را برای نشان دادن این مطلب که عملگر خطی معکوس‌پذیری چون U روی R^n وجود دارد که

$$(U^\dagger q)(x_1, \cdots, x_n) = \sum_{i=1}^{n} c_i x_i^2$$

تعمیم دهید. در اینجا c_i به‌ازای $i = 1, \cdots, n$ برابر ۱، ۱ −، یا ۰ است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۹. فرض کنید f فرم دوخطی متقارنی روی R^n باشد. نتیجهٔ تمرین ۸ را برای اثبات وجود پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}$ به‌نحوی که $[f]_{\mathcal{B}}$ قطری باشد به‌کار گیرید.

۱۰. فرض کنید V فضای برداری حقیقی همهٔ ماتریسهای هرمیتی (مختلط) 2×2 باشد، یعنی ماتریسهای مختلط 2×2 یی چون A باشد که در $A_{ij} = \bar{A}_{ji}$ صدق می‌کنند.

(الف) نشان دهید معادلهٔ $q(A) = \det A$ فرم درجهٔ دوم q را روی V تعریف می‌کند.

(ب) فرض کنید W زیرفضایی از V متشکل از ماتریسهای با رد ۰ باشد. نشان‌دهید فرم دوخطی f تعیین شده توسط q روی زیرفضای W معین منفی است.

۱۱. فرض کنید V یك فضای برداری با بعد متناهی و f فرم دوخطی متقارن ناتبهگونی روی V باشد. نشان‌دهید که به‌ازای هرعملگر خطی T روی V عملگر خطی یکتایی چون T' روی V وجود دارد که به‌ازای هر α و β در V، $f(T\alpha, \beta) = f(\alpha, T'\beta)$. همچنین نشان‌دهید که

$$(T_1T_2)' = T'_2T'_1$$
$$(c_1T_1 + c_2T_2)' = c_1T'_1 + c_2T'_2$$
$$(T')' = T.$$

بدون این فرض که T ناتبهگون است، چه‌مقدار از مطالب بالا معتبر است؟

۱۲. فرض کنید F یك هیأت و V فضای ماتریسهای $n \times 1$ برروی F باشد. فرض کنید A ماتریس $n \times n$ ثابتی برروی F و f فرم دوخطی تعریف‌شده توسط $f(X, Y) = X^tAY$ روی V باشد. بعلاوه فرض کنید f متقارن و ناتبهگون باشد. فرض کنید B ماتریسی $n \times n$ برروی F و T عملگری خطی روی V باشد که X را به BX می‌فرستد. عملگر T' در تمرین ۱۱ را بیابید.

۱۳. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی و f فرم دوخطی متقارن ناتبهگونی روی V باشد. وابستهٔ به f یك یکریختی «طبیعی» از V بروی فضای دوگان V^* وجود دارد که همان تبدیل L_f از بخش ۱.۱۰ است. L_f را به‌کار برید و نشان‌دهید که به‌ازای هرپایهٔ $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \cdots, \alpha_n\}$ از V پایهٔ یکتایی چون $\mathcal{B}' = \{\alpha'_1, \cdots, \alpha'_n\}$ از V وجود دارد که $f(\alpha_i, \alpha'_j) = \delta_{ij}$. سپس نشان‌دهید به‌ازای هر بردار α در V داریم

$$\alpha = \sum_i f(\alpha, \alpha'_i)\alpha_i = \sum_i f(\alpha_i, \alpha)\alpha'_i.$$

۱۴. فرض کنید V، f، $\mathcal{B}$، و $\mathcal{B}'$ همچون در تمرین ۱۳ باشند. فرض کنید T عملگری خطی

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

روی V و T' عملگری خطی باشد که f آن‌را همچون درتمرین ۱۱ به T وابسته می‌سازد. نشان دهید

(الف) $[T']_{\mathcal{B}'} = [T]^t_{\mathcal{B}}$.

(ب) $\operatorname{tr}(T) = \operatorname{tr}(T') = \sum_i f(T\alpha_i, \alpha'_i)$.

۱۵. فرض کنید V، f، $\mathcal{B}$، و $\mathcal{B}'$ همچون‌در تمرین ۱۳ باشند. فرض کنید $[f]_{\mathcal{B}} = A$. نشان‌دهید نشان دهید

$$\alpha'_i = \sum_j (A^{-1})_{ij}\alpha_j = \sum_j (A^{-1})_{ji}\alpha_j.$$

۱۶. فرض کنید F یك هیأت و V فضای ماتریسهای $n \times 1$ برروی F باشد. فرض کنید A ماتریس $n \times n$ متقارن معکوس‌پذیری برروی F ونیز f فرم دوخطی روی V تعریف شده توسط $f(X, Y) = X^t AY$ باشد. فرض کنید P ماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیری برروی F و $\mathcal{B}$ پایهٔ متشکل از ستونهای P برای V باشد. نشان‌دهید که پایهٔ $\mathcal{B}'$ در تمرین ۱۳ متشکل از ستونهای ماتریس $A^{-1}(P^t)^{-1}$ است.

۱۷. فرض کنید V یك‌فضای برداری با بعد متناهی برروی هیأتی چون F و f فرم‌دوخطی متقارنی روی V باشد. به‌ازای هر زیرفضای W از V، گیریم $W^\perp$ مجموعهٔ همهٔ بردارهای α در V باشدکه به‌ازای هر β در W، $f(\alpha, \beta) = 0$. نشان‌دهید

(الف) $W^\perp$ یك زیرفضاست.

(ب) $V^\perp = \{0\}$.

(پ) $V^\perp = \{0\}$ اگر وتنها اگر f ناتبهگون باشد.

(ت) بعد$(V^\perp)$ − بعد(V) = رتبهٔ(f)

(ث) اگر $n =$ بعد(V) و $m =$ بعد(W)، آنگاه $n - m \leqslant$ بعد$(W^\perp)$.

(راهنمایی: $\{\beta_1, \cdots, \beta_m\}$ را پایه‌ای برای W بگیرید ونگاشت

$$\alpha \to (f(\alpha, \beta_1), \cdots, f(\alpha, \beta_m))$$

از V در F^m را موردتوجه قرار دهید.)

(ج) تحدید f روی W ناتبهگون است اگر وتنها اگر

$$W \cap W^\perp = \{0\}.$$

(چ) $V = W \oplus W^\perp$ اگر وتنها اگر تحدید f روی W ناتبهگون باشد.

۱۸. فرض کنید V یك فضای برداری با بعد متناهی برروی C و f فرم دوخطی متقارن ناتبهگونی روی V باشد. ثابت کنید پایه‌ای چون $\mathcal{B}$ از V وجود داردکه $\mathcal{B}' = \mathcal{B}$ (برای تعریف $\mathcal{B}'$ تمرین ۱۳ را ببینید).

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۳.۱۰. فرمهای دوخطی متقارن کج

در تمام این بخش، V یك فضای برداری بر روی یك زیرهیأت F از هیأت اعدادمختلط خواهد بود. فرمی دوخطی چون f روی V **متقارن کج** نامیده می‌شود، هرگاه به‌ازای همهٔ بردارهای α و β در V، $f(\alpha, \beta) = -f(\beta, \alpha)$. در رابطه با ساده کردن ماتریس فرم دوخطی متقارن‌کجی روی یك فضای بعد متناهی V قضیه‌ای را اثبات خواهیم‌کرد. ولی بیایید ابتدا به چند مشاهدهٔ عمومی بپردازیم.

فرض‌کنید f فرم دو خطی دلخواهی روی V باشد، اگر فرض‌کنیم

$$g(\alpha, \beta) = \frac{1}{2}\left[f(\alpha, \beta)+f(\beta, \alpha)\right]$$

$$h(\alpha, \beta) = \frac{1}{2}\left[f(\alpha, \beta)-f(\beta, \alpha)\right]$$

آنگاه بسادگی‌می‌توان نشان داد که g فرم دوخطی‌متقارنی روی V و h فرم دوخطی‌متقارن کجی روی V است. ازاین‌گذشته، $f = g+h$. بعلاوه، این عبارت برای f، به صورت مجموع‌فرمی‌متقارن‌و فرمی متقارن‌کج، یکتاست. پس،فضای $L(V, V, F)$ مجموع مستقیم زیرفضای فرمهای متقارن و زیرفضای فرمهای متقارن‌کج است.

اگر بعد V متناهی باشد، فرم دوخطی f متقارن‌کج است اگر وتنها اگرماتریس‌آن A، در یك (یا هر) پایهٔ مرتبی متقارن‌کج باشد: $A^t = -A$. این قضیه، عیناً مثل‌حکم متناظر دربارهٔ فرمهای دوخطی متقارن اثبات می‌شود. وقتی f متقارن‌کج باشد همهٔ درایه‌های قطری ماتریس f، در هر پایهٔ مرتبی، ۰ خواهند بود. این درست متناظر این مشاهده است‌که به‌ازای هر α در V، $f(\alpha, \alpha) = 0$، چراکه $f(\alpha, \alpha) = -f(\alpha, \alpha)$.

حال فرض می‌کنیم f فرم دوخطی متقارن کج غیر صفری روی V باشد. چون $f \neq 0$، بردارهایی چون α و β در V وجود دارندکه $f(\alpha, \beta) \neq 0$.[1] با ضرب α در اسکالرمناسبی، می‌توان‌فرض‌کردکه $f(\alpha, \beta) = 1$. گیریم γ برداری دلخواه‌درزیرفضای پدیدآمده توسط α و β، مثلاً $\gamma = c\alpha+d\beta$، باشد. در این صورت

$$f(\gamma, \alpha) = f(c\alpha+d\beta, \alpha) = df(\beta, \alpha) = -d$$

$$f(\gamma, \beta) = f(c\alpha+d\beta, \beta) = cf(\alpha, \beta) = c$$

و لذا

$$\gamma = f(\gamma, \beta)\alpha - f(\gamma, \alpha)\beta. \qquad (۷\text{-}۱۰)$$

بخصوص، توجه‌کنیدکه α و β لزوماً مستقل خطی هستند؛ زیرا، اگر $\gamma = 0$، آنگاه

---

۱. این حکم در صورتی امکان‌پذیر است‌که $\text{بعد}(V) \geqslant 2$. در طول بحث، این شرط بایددر نظر گرفته‌شود.ـ م.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$f(\gamma, \alpha) = f(\gamma, \beta) = 0$.

فرض کنید W زیرفضای دوبعدی پدیدآمده توسط α و β باشد. بعلاوه فرض کنید $W^{\perp}$ مجموعهٔ همهٔ بردارهایی چون δ در V باشدکه $f(\delta, \alpha) = f(\delta, \beta) = 0$؛ یعنی، مجموعهٔ همهٔ δ هایی باشدکه به‌ازای هر γ در زیرفضای W، $f(\delta, \gamma) = 0$. ادعامی‌کنیم که $V = W \oplus W^{\perp}$. زیرا، گیریم ϵ بردار دلخواهی در V باشد و

$$\gamma = f(\epsilon, \beta)\alpha - f(\epsilon, \alpha)\beta$$

$$\delta = \epsilon - \gamma.$$

آنگاه γ در W و δ در $W^{\perp}$ است، چرا که

$$\begin{aligned} f(\delta, \alpha) &= f(\epsilon - f(\epsilon, \beta)\alpha + f(\epsilon, \alpha)\beta, \alpha) \\ &= f(\epsilon, \alpha) + f(\epsilon, \alpha) f(\beta, \alpha) \\ &= 0 \end{aligned}$$

و به‌طور مشابه $f(\delta, \beta) = 0$. پس، هر ϵ در V به‌صورت $\epsilon = \gamma + \delta$ با فرض γ در W و δ در $W^{\perp}$ است. از (۱۰-۷) واضح است که $W \cap W^{\perp} = \{0\}$ ولذا $V = W \oplus W^{\perp}$.

حال تحدید f روی $W^{\perp}$ فرم دوخطی متقارن کجی روی $W^{\perp}$ است. این تحدید ممکن است فرم صفر باشد. اگر نباشد، بردارهایی چون α' و β' در $W^{\perp}$ وجود دارندکه $f(\alpha', \beta') = 1$. اگر فرض‌کنیم W' زیرفضای دوبعدی پدیدآمده توسط α' و β' باشد، آنگاه خواهیم داشت

$$V = W \oplus W' \oplus W_0$$

که در آن W_0 عبارت است از مجموعهٔ همه بردارهایی چون δ در $W^{\perp}$ به‌طوری‌که $f(\alpha', \delta) = f(\beta', \delta) = 0$. اگر تحدید f روی W_0 فرم صفر نباشد، می‌توانیم بردارهایی چون α'' و β'' در W_0 را چنان انتخاب‌کنیم‌که $f(\alpha'', \beta'') = 1$ و بعد ادامه دهیم.

در حالت بعد متناهی باید واضح باشدکه دنباله‌ای متناهی از جفت بردارهای

$$(\alpha_1, \beta_1), (\alpha_2, \beta_2), \cdots, (\alpha_k, \beta_k)$$

با خواص زیر به دست می‌آیند:

(الف) $f(\alpha_j, \beta_j) = 1$ ، $j = 1, \cdots, k$.

(ب) $f(\alpha_i, \alpha_j) = f(\beta_i, \beta_j) = f(\alpha_i, \beta_j) = 0$ ، $i \neq j$.

(پ) اگر W_j زیرفضای دوبعدی پدید آمده توسط α_j و β_j باشد، آنگاه

$$V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k \oplus W_0$$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

که در آن هر بردار در W_0 بر همهٔ α_jها و β_jها «عمود» است و تحدید f روی W_0 فرم صفر است.

قضیهٔ ۶. گیریم V یك فضای برداری n بعدی بر روی زیرهیأتی از اعداد مختلف و f فرم فرم دوخطی مفروضی را حفظ می‌کنند، تحت تشکیل حاصل‌ضربها(ی عملگرها)، بسته است. مرتبی برای V وجود دارد که در آن ماتریس f عبارت است از مجموع مستقیم ماتریس صفر $(n-r)\times(n-r)$ و k نسخه از ماتریس ۲ × ۲ ی

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$

اثبات. فرض می‌کنیم α_1، β_1، ...، α_k، β_k بردارهایی باشند که در شرایط (الف)، (ب)، و (پ) بالا صدق می‌کنند. گیریم $\{\gamma_1, \ldots, \gamma_s\}$ پایهٔ مرتب دلخواهی برای زیرفضای W_0 باشد. دراین صورت

$$\mathcal{B}\{\alpha_1, \beta_1, \alpha_2, \beta_2, \ldots, \alpha_k, \beta_k, \gamma_1, \ldots, \gamma_s\}$$

پایهٔ مرتبی برای V است. از (الف)، (ب)، و (پ) واضح است که ماتریس f در پایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ عبارت‌است ازمجموع مستقیم ماتریس صفر $(n-2k)\times(n-2k)$ و k نسخه از ماتریس ۲ × ۲ ی

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}. \qquad (8\text{-}10)$$

بعلاوه، واضح است که رتبهٔ این ماتریس، و در نتیجه f، برابر $2k$ است. □

یکی از نتایج مطالب بالا این است که اگر f فرم دوخطی متقارن کج ناتبهگونی روی V باشد، آنگاه بعد V باید زوج باشد. اگر $2k =$ بعد (V)، پایهٔ مرتبی چون $\{\alpha_1, \beta_1, \ldots, \alpha_k, \beta_k\}$ برای V وجود خواهد داشت که

$$f(\alpha_i, \beta_j) = \begin{cases} 0, & i \neq j \\ 1, & i = j \end{cases}$$

$$f(\alpha_i, \alpha_j) = f(\beta_i, \beta_j) = 0.$$

ماتریس f در این پایهٔ مرتب مجموع مستقیم k نسخه از ماتریس متقارن کج ۲ × ۲ ی (۸-۱۰) است. اگر به‌جای پایهٔ مرتب بالا، پایهٔ مرتب

$$\{\alpha_1, \ldots, \alpha_k, \beta_k, \ldots, \beta_1\}$$

را درنظر بگیریم، صورت استاندهٔ دیگری برای ماتریس یك فرم متقارن کج ناتبهگون

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

به‌دست می‌آوریم. خواننده باید به آسانی بتواند نشان دهد که ماتریس f در پایهٔ مرتب اخیر صورت بلوکی

$$\begin{bmatrix} 0 & J \\ -J & 0 \end{bmatrix}$$

را دارد که در آن J عبارت است از ماتریس $k \times k$ ی

$$\begin{bmatrix} 0 & \cdots & 0 & 1 \\ 0 & \cdots & 1 & 0 \\ \vdots & \iddots & \vdots & \vdots \\ 1 & \cdots & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

تمرین

۱. فرض کنید V فضایی برداری برروی هیأتی چون F باشد. نشان دهید که مجموعهٔ همهٔ فرمهای دوخطی متقارن کج روی V زیرفضایی از $L(V, V, F)$ است.

۲. همهٔ فرمهای دوخطی متقارن کج روی R^3 را بیابید.

۳. پایه‌ای برای فضای همهٔ فرمهای دوخطی متقارن کج روی R^n بیابید.

۴. فرض کنید f فرم دوخطی متقارنی روی C^n و g فرم دوخطی متقارن کجی روی C^n باشد. فرض کنید $f+g=0$. نشان دهید که $f=g=0$.

۵. فرض کنید V یك فضای برداری n بعدی برروی زیرهیأتی چون F از C باشد. احکام زیر را ثابت کنید.

(الف) معادلهٔ $(Pf)(\alpha, \beta)=\frac{1}{2}f(\alpha,\beta)-\frac{1}{2}f(\beta,\alpha)$ یك عملگرخطی P روی $L(V, V, F)$ تعریف می‌کند.

(ب) $P^2=P$، یعنی P یك تصویر است.

(پ) $\text{رتبهٔ } (P) = \frac{n(n-1)}{2}$؛ $\text{پوچی } (P) = \frac{n(n+1)}{2}$.

(ت) اگر U عملگری‌خطی‌روی V باشد، معادلهٔ $(U^\dagger f)(\alpha, \beta)=f(U\alpha, U\beta)$ یك عملگر خطی $U^\dagger$ روی $L(V, V, F)$ تعریف می‌کند.

(ث) به‌ازای هرعملگر خطی U، تصویر P با $U^\dagger$ جابجا می‌شود.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۶. نظیر تمرین ۱۱ در بخش ۲.۱۰، حکمی را برای فرمهای دوخطی متقارن کج ناتبهگون ثابت کنید.

۷. فرض کنید f فرمی دوخطی روی یک فضای برداری V باشد. فرض کنید L_f و R_f نگاشتهای از V در V^* وابسته به f، داده شده در بخش ۱.۱۰ باشند. ثابت کنید f متقارن کج است اگر وتنها اگر $L_f = -R_f$.

۸. نظیر تمرین ۱۷ در بخش ۲.۱۰، حکمی را برای فرمهای متقارن کج ثابت کنید.

۹. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی باشد و L_1 و L_2 تابعکهایی خطی روی V باشند. نشان دهید که معادلهٔ

$$f(\alpha, \beta) = L_1(\alpha)L_2(\beta) - L_1(\beta)L_2(\alpha)$$

فرم دوخطی متقارن کجی روی V تعریف می کند. نشان دهید که $f = 0$ اگر وتنها اگر L_1 و L_2 وابستهٔ خطی باشند.

۱۰. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی زیرهیأتی از اعداد مختلط و f فرم دوخطی متقارن کجی روی V باشد. نشان دهید f دارای رتبهٔ ۲ است اگر وتنها اگر تابعکهای خطی مستقل خطی L_1 و L_2 روی V وجود داشته باشند که

$$f(\alpha, \beta) = L_1(\alpha)L_2(\beta) - L_1(\beta)L_2(\alpha).$$

۱۱. فرض کنید f فرم دوخطی متقارن کجی روی R^3 باشد. ثابت کنید تابعکهایی خطی چون L_1 و L_2 وجود دارند که

$$f(\alpha, \beta) = L_1(\alpha)L_2(\beta) - L_1(\beta)L_2(\alpha).$$

۱۲. فرض کنید V فضایی برداری با بعد متناهی برروی زیرهیأتی از اعداد مختلط و f و g دوفرم دوخطی متقارن کجی روی V باشند. نشان دهید عملگر خطی معکوس‌پذیری چون T روی V وجود دارد که به‌ازای هر α و β، $f(T\alpha, T\beta) = g(\alpha, \beta)$ اگر وتنها اگر f و g رتبهٔ مساوی داشته باشند.

۱۳. نشان دهید که نتیجهٔ تمرین ۱۲ برای فرمهای دوخطی متقارن روی فضاهای برداری مختلط معتبر است ولی برای فرمهای دوخطی متقارن روی فضاهای برداری حقیقی معتبر نیست.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۴.۱۰. گروههای حافظ فرمهای دوخطی

گیریم f فرمی دوخطی روی فضای برداری V و T عملگری خطی روی V باشد. گوییم T فرم f را **حفظ می‌کند**، هرگاه به‌ازای‌هر α و β در V، $f(T\alpha, T\beta)=f(\alpha, \beta)$. به‌ازای‌هر T و f بسادگی‌دیده‌می‌شود که تابع g تعریف‌شده‌توسط $g(\alpha, \beta)=f(T\alpha, T\beta)$ فرمی دوخطی روی V است. اینکه بگوییم T، f را حفظ می‌کند چیزی جز اینکه بگوییم $g=f$ نیست. عملگر همانی، هرفرم دوخطی را حفظ می‌کند. اگر S و T عملگرهایی خطی باشند که f را حفظ کنند حاصل‌ضرب ST نیز f را حفظ می‌کند؛ زیرا $f(ST\alpha, ST\beta)=f(T\alpha, T\beta)=f(\alpha, \beta)$. به‌بیان دیگر، دستهٔ عملگرهای خطی‌که فرم دوخطی مفروضی را حفظ می‌کنند، تحت‌تشکیل‌حاصل‌ضربها (ی عملگرها)، بسته‌است. درحالت عمومی، دربارهٔ این دسته از عملگرها چیز بیشتری نمی‌توان گفت؛ اما، اگر f ناتبهگون باشد، قضیهٔ زیر را خواهیم داشت.

قضیهٔ ۷. گیریم f فرم دوخطی ناتبهگونی روی یك فضای برداری بعد متناهی V باشد. مجموعهٔ همهٔ عملگرهای خطی روی V که f را حفظ می‌کنند، تحت عمل ترکیب، یك گروه است.

اثبات. گیریم G مجموعهٔ عملگرهایی خطی باشدکه f را حفظ می‌کنند. مشاهده کردیم‌که عملگرهمانی در G قراردارد، و درصورتی‌که S و T در G باشند، ترکیب ST نیز در G است. بنابراین فرض‌که f ناتبهگون است، ثابت خواهیم‌کردکه هر عملگر T در G معکوس‌پذیر است و T^{-1} نیز در G قرار دارد. فرض‌کنیم T فرم f را حفظ‌کند. گیریم α برداری درفضای پوچ T باشد. دراین‌صورت به‌ازای هر β در V داریم

$$f(\alpha, \beta)=f(T\alpha, T\beta)=f(0, T\beta)=0.$$

چون f ناتبهگون است، پس $\alpha=0$. درنتیجه T معکوس‌پذیر است. واضح است‌که T^{-1} نیز f را حفظ می‌کند؛ زیرا

$$f(T^{-1}\alpha, T^{-1}\beta)=f(TT^{-1}\alpha, TT^{-1}\beta)=f(\alpha, \beta). \quad \square$$

اگر f فرم دوخطی ناتبهگونی روی فضای بعد متناهی V باشد، آنگاه هرپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ برای V گروهی از ماتریسهای «حافظ» f را تعیین می‌کند. مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $[T]_{\mathcal{B}}$ که درآن T یك عملگر خطی حافظ f است، تحت ضرب ماتریسی یك گروه‌خواهد بود. برای این گروه از ماتریسها، توصیف دیگری به‌صورت زیرهم وجود دارد. گیریم $A=[f]_{\mathcal{B}}$، بنابراین اگر α و β بردارهایی از V بترتیب با ماتریسهای مختصات X و Y نسبت به $\mathcal{B}$ باشند، خواهیم داشت

$$f(\alpha, \beta)=X^t AY.$$

گیریم T عملگری خطی روی V باشد، و $M=[T]_{\mathcal{B}}$. دراین‌صورت

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$f(T\alpha, T\beta) = (MX)^t A(MY)$$
$$= X^t(M^t AM)Y$$

بنابراین، T فرم f را حفظ می‌کند اگر وتنها اگر $M^t AM = A$. دراین‌صورت، قضیهٔ ۷ به‌زبان ماتریسی مطلب زیر را بیان می‌کند: اگر A ماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیری باشد، مجموعهٔ همه ماتریسهای $n \times n$ چون M، باشرط $M^t AM = A$ تحت ضرب ماتریسی یك گروه است. اگر $A = [f]_{\mathcal{B}}$، آنگاه M دراین گروه از ماتریسها است اگر و تنها اگر $M = [T]_{\mathcal{B}}$ و T عملگری خطی باشدکه f را حفظ می‌کند.

قبل‌از پرداختن به‌چند مثال، به‌ذکر نکته‌ای دیگر می‌پردازیم. فرض کنیم f فرم دوخطی متقارنی باشد. عملگر خطی T فرم f را حفظ می‌کند اگر و تنها اگر T فرم درجهٔ دوم

$$q(\alpha) = f(\alpha, \alpha)$$

وابسته به f را حفظ کند. اگر T فرم f را حفظ کند مطمئناً به‌ازای هر α در V داریم

$$q(T\alpha) = f(T\alpha, T\alpha) = f(\alpha, \alpha) = q(\alpha).$$

بعکس، چون f متقارن است، اتحاد قطبی

$$f(\alpha, \beta) = \frac{1}{4}q(\alpha+\beta) - \frac{1}{4}q(\alpha-\beta)$$

نشان می‌دهد T وقتی f را حفظ می‌کندکه به‌ازای‌هر γ در V، $q(T\gamma) = q(\gamma)$. (دراینجا فرض براین است‌که هیأت اسکالری زیرهیأتی از اعداد مختلط است.)

مثال ۶. گیریم V فضای R^n یا فضای C^n باشد. فرض می‌کنیم f فرم دوخطی

$$f(\alpha, \beta) = \sum_{j=1}^{n} x_j y_j$$

باشد که درآن $\alpha = (x_1, \cdots, x_n)$ و $\beta = (y_1, \cdots, y_n)$. گروه حافظ f **گروه متعامد** (حقیقی یا مختلط) nبعدی نامیده می‌شود. نام «گروه متعامد» بیشتر به‌گروه وابستهٔ ماتریسهای درپایهٔ مرتب استانده اطلاق می‌شود. چون ماتریس f درپایهٔ استانده همان I است، این‌گروه متشکل‌از ماتریسهای M است‌که در $M^t M = I$ صدق می‌کنند. چنین ماتریس M به‌یك **ماتریس متعامد** (حقیقی یا مختلط) $n \times n$ موسوم است. این دوگروه متعامد $n \times n$، غالباً به‌صورت $O(n, R)$ و $O(n, C)$ نمایش داده می‌شوند. بدیهی‌است گروه متعامد، همچنین گروهی است‌که فرم درجهٔ دوم

$$q(x_1, \cdots x_n) = x_1^2 + \cdots + x_n^2.$$

را حفظ می‌کند.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۷. گیریم f فرم دوخطی متقارن روی R^n با فرم درجهٔ دوم

$$q(x_1, \cdots, x_n) = \sum_{j=1}^{p} x_j^2 - \sum_{j=p+1}^{n} x_j^2$$

باشد. آنگاه f ناتبهگون و دارای نشان $2p-n$ است. گروه ماتریسهای حافظ فرمی از این نوع یك **گروه شبه متعامد** نامیده می‌شود. وقتی که $p=n$، گروه متعامد $O(n, R)$ به‌عنوان نوع خاصی از گروههای شبه متعامد به‌دست می‌آید. به‌ازای هریك از $n+1$ مقدار $p=0, 1, 2, \cdots, n$ فرمهای دوخطی مختلفی چون f به‌دست می‌آوریم؛ اما، به‌ازای $p=k$ و $p=n-k$، فرمها قرینهٔ یکدیگر اند وازاین‌رو دارای گروههای وابستهٔ مساوی هستند. پس، وقتی که n فرد باشد، $(n+1)/2$ گروه شبه متعامد از ماتریسهای $n \times n$، وهنگامی که n زوج باشد، $(n+2)/2$ ازچنین گروههایی حاصل می‌شوند.

قضیهٔ ۸. گیریم V یك فضای برداری n بعدی برروی هیأت اعداد مختلط و f فرم دوخطی متقارن ناتبهگونی روی V باشد. دراین صورت گروه حافظ f باگروه متعامد مختلط $O(n, C)$ یکریخت است.

اثبات. بدیهی است که منظورمان از یك یکریختی بین دو گروه، یك تناظر یك‌به‌یك بین اعضای آنهاست که عمل گروه را «حفظ می‌کند». گیریم G گروه عملگرهای خطی روی V باشد که فرم دوخطی f را حفظ می‌کنند. چون f هم‌متقارن و هم‌ناتبهگون است قضیهٔ ۴ حاکی است که پایهٔ مرتبی چون $\mathcal{B}$ برای V وجود دارد که در آن f توسط ماتریس همانی $n \times n$ نمایش‌داده می‌شود. بنا براین، عملگری خطی چون T فرم f را حفظ می‌کند اگر و تنها اگر ماتریس آن درپایهٔ مرتب $\mathcal{B}$ ماتریس متعامد مختلطی باشد. ازاین‌رو،

$$T \longrightarrow [T]_{\mathcal{B}}$$

یك یکریختی از G بروی $O(n, C)$ است. □

قضیهٔ ۹. گیریم V یك فضای برداری n بعدی برروی هیأت اعداد حقیقی و f فرم دوخطی متقارن ناتبهگونی روی V باشد. دراین‌صورت‌گروه حافظ f باگروه $n \times n$ شبه متعامدی یکریخت است.

اثبات. اثبات قضیهٔ ۸ را با استفاده از قضیهٔ ۵ به‌جای قضیهٔ ۴ تکرار کنید. □

مثال ۸. گیریم f فرم دوخطی متقارن روی R^4 با فرم درجهٔ دوم

$$q(x, y, z, t) = t^2 - x^2 - y^2 - z^2$$

باشد. عملگری خطی چون T روی R^4 که این فرم دوخطی (یا درجهٔ دوم) خاص راحفظ می‌کند، یك **تبدیل لورنتس** نامیده می‌شود وگروه حافظ f به **گروه لورنتس** موسوم‌است. می‌خواهیم یکی از روشهای تشریح چند تبدیل لورنتس را به‌دست می‌دهیم.

گیریم H فضای برداری حقیقی همهٔ ماتریسهای مختلط A ی 2×2 که هرمیتی هستند،

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$A=A^*$، باشد. به‌آسانی می‌توان نشان داد که

$$\Phi(x, y, z, t)=\begin{bmatrix} t+x & y+iz \\ y-iz & t-x \end{bmatrix}$$

یك یکریختی Φ از R^4 بروی فضای H تعریف می‌کند. تحت ایـن یکریختی، فرم درجهٔ دوم q بروی تابع دترمینان برده می‌شود؛ یعنی

$$q(x, y, z, t)=\det\begin{bmatrix} t+x & y+iz \\ y-iz & t-x \end{bmatrix}$$

یا

$$q(\alpha)=\det\Phi(\alpha).$$

این مطلب اشاره براین دارد که بامطالعهٔ عملگرهای خطی روی H که دترمینانها را حفظ می‌کنند می‌توان تبدیلهای لورنتس روی R^4 را بررسی کرد.

M را ماتریس 2×2 مختلط دلخواهی می‌گیریم و برای هر ماتریس هـرمیتی A تعریف می‌کنیم:

$$U_M(A)=MAM^*.$$

حال MAM^* نیز هرمیتی است. ازاین مطلب بآسانی دیده می‌شود که U_M یك‌عملگر خطی (حقیقی)روی H است. می‌خواهیم بدانیم چه‌وقت این مطلب‌درست‌است که U_M دترمینانها را«حفظ می‌کند»؛ یعنی به‌ازای هر A در H، $\det[U_M(A)]=\det A$. چون دترمینان M^* برابر مزدوج مختلط دترمینان M است، می‌بینیم که

$$\det[U_M(A)]=|\det M|^2\det A.$$

پس U_M دترمینانها را درست وقتی حفظ می‌کند که $\det M$ دارای قدرمطلق ۱ باشد.

لذا اکنون‌ماتریس‌مختلط 2×2 یی چون M راکه $|\det M|=1$ انتخاب‌می‌کنیم. دراین‌صورت U_M یك عملگر خطی روی H است که دترمینانها را حفظ می‌کند. حال

$$T_M=\Phi^{-1}U_M\Phi$$

را تعریف می‌کنیم. چون Φ یـك یکریختی است T_M هم‌عملگری خطی روی R^4 است. همچنین، T_M یك تبدیل لورنتس است؛ زیرا

$$\begin{aligned} q(T_M\alpha)&=q(\Phi^{-1}U_M\Phi\alpha) \\ &=\det(\Phi\Phi^{-1}U_M\Phi\alpha) \\ &=\det(U_M\Phi\alpha) \end{aligned}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$$= \det(\Phi\alpha)$$
$$= q(\alpha)$$

وازاین‌رو، T_M فرم درجهٔ دوم q را حفظ می‌کند.

با به‌کارگیری‌ماتریسهای ۲ × ۲ویژهٔ M می‌توان‌روش‌بالارا برای محاسبهٔ تبدیلهای لورنتس‌ویژه مورداستفاده قرارداد. دونکته‌هست که دراینجا می‌توان به‌ذکرآنها پرداخت؛ بررسی آنهاهم مشکل نیست.

(۱) اگر M_1 و M_2 ماتریسهای ۲ × ۲ معکوس‌پذیری با درایه‌های مختلط باشند، آنگاه $U_{M_1}=U_{M_2}$ اگر وتنها اگر M_2 مضربی اسکالری از M_1 باشد. پس،همهٔ تبدیلهای لورنتس نمایش داده شده درفوق از ماتریسهای تك مدولی M، یعنی از ماتریسهای M باشرط $\det M = 1$، قابل‌حصول هستند. اگر M_1 و M_2 ماتریسهایی تك‌مدولی باشندکه $M_1 \neq M_2$ و $M_1 \neq -M_2$، آنگاه $T_{M_1} \neq T_{M_2}$.

(۲) همهٔ تبدیلهای لورنتس با روش بالا قابل حصول نیستند.

تمرین

۱. فرض‌کنید M عنصری ازگروه متعامد مختلط $O(n, C)$ باشد. نشان‌دهیدکه M^t، $\bar{M}$، و $M^* = \bar{M}^t$ نیز به $O(n, C)$ تعلق دارند.

۲. فرض‌کنید M متعلق به $O(n, C)$ و M' متشابه با M باشد. آیا M' نیز به $O(n, C)$ تعلق دارد؟

۳. فرض‌کنید

$$y_j = \sum_{k=1}^{n} M_{jk} x_k$$

که درآن M عنصری از $O(n, C)$ است. نشان دهیدکه

$$\sum_j y_j^2 = \sum_j x_j^2.$$

۴. فرض کنید M ماتریسی $n \times n$ بـرروی C باستونهای M_1، M_2، ...، M_n بـاشد. نشان‌دهیدکه M متعلق به $O(n, C)$ است اگر وتنها اگر

$$M_j^t M_k = \delta_{jk}.$$

۵. فرض‌کنید X یك ماتریس $n \times 1$ برروی C باشد. تحت‌چه‌شرایطی $O(n, C)$ شامـل ماتریسی چون M است‌که ستون اولش X باشد؟

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

۶. ماتریسی در $O(3, C)$ بیابید که سطر اولش $(2i, 2i, 3)$ باشد.

۷. فرض کنید V فضای همهٔ ماتریسهای $n \times 1$ بر روی C و f فرم دوخطی روی V داده‌شده توسط $f(X, Y) = X^t Y$ باشد. فرض کنید M متعلق به $O(n, C)$ باشد. ماتریس f در پایهٔ V متشکل از ستونهای M_1، M_2، ...، M_n از M چیست؟

۸. گیریم X یك ماتریس $n \times 1$ بر روی C با شرط $X^t X = 1$؛ و I_j برابر j امین ستون ماتریس همانی باشد. نشان دهید ماتریسی چون M در $O(n, C)$ وجود دارد که $MX = I_j$. اگر X دارای درایه‌های حقیقی باشد، نشان‌دهید که یك M در $O(n, C)$ وجود دارد با این خاصیت که $MX = I_j$.

۹. فرض کنید V فضای همهٔ ماتریسهای $n \times 1$ بر روی C، A یك ماتریس $n \times n$ بر روی C، و f فرم دوخطی روی V داده شده توسط $f(X, Y) = X^t AY$ باشد. نشان‌دهید که f تحت $O(n, C)$ پایاست، یعنی به‌ازای هر X و Y در V و هر M در $O(n, C)$، $f(MX, MY) = f(X, Y)$ اگر و تنها اگر A با هر عنصر $O(n, C)$ جابجا شود.

۱۰. فرض کنید S مجموعه‌ای دلخواه از ماتریسهای $n \times n$ بر روی C، و S' مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $n \times n$ بر روی C باشد که با هر عنصر S جابجا می‌شود. نشان‌دهید که S' یك جبر بر روی C است.

۱۱. فرض کنید F زیرهیأتی از C، V فضایی برداری با بعد متناهی بر روی F، و f فرم دوخطی نامنفردی روی V باشد. اگر T عملگری خطی روی V و حافظ f باشد، ثابت کنید $\det T = \pm 1$.

۱۲. فرض کنید F زیرهیأتی از C، V فضای ماتریسهای $n \times 1$ بر روی F، A ماتریس $n \times n$ معکوس‌پذیری بر روی F، و f فرم دوخطی روی V داده شده توسط $f(X, Y) = X^t AY$ باشد. اگر M ماتریسی $n \times n$ بر روی F باشد، نشان دهید که M، f را حفظ می‌کند اگر و تنها اگر $A^{-1} M^t A = M^{-1}$.

۱۳. فرض کنید g فرم دوخطی نامنفردی روی یك فضای برداری بعد متناهی V باشد. فرض کنید T عملگر خطی معکوس‌پذیری روی V و f فرم دوخطی روی V تعیین‌شده توسط $f(\alpha, \beta) = g(\alpha, T\beta)$ باشد. اگر U عملگری خطی روی V باشد، شرایطی لازم و کافی برای U بیابید که f را حفظ کند.

۱۴. فرض کنید T عملگری خطی روی C^2 باشد که فرم درجهٔ دوم $x_1^2 - x_2^2$ را حفظ می‌کند. نشان‌دهید

(الف) $\det(T) = \pm 1$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

(ب) اگر M ماتریس T در پایهٔ استانده باشد، آنگاه $M_{22}=\pm M_{11}$، $M_{21}=\pm M_{12}$، $M_{11}^2-M_{12}^2=1$.

(پ) اگر $\det M=1$، آنگاه عدد مختلط غیرصفری چون c وجود دارد که

$$M=\frac{1}{2}\begin{bmatrix} c+\frac{1}{c} & c-\frac{1}{c} \\ c-\frac{1}{c} & c+\frac{1}{c} \end{bmatrix}.$$

(ت) اگر $\det M=-1$، آنگاه عدد مختلطی چون c وجود دارد که

$$M=\frac{1}{2}\begin{bmatrix} c+\frac{1}{c} & c-\frac{1}{c} \\ -c+\frac{1}{c} & -c-\frac{1}{c} \end{bmatrix}.$$

۱۵. فرض کنید f فرم دوخطی روی C^2 تعریف شده توسط

$$f((x_1, x_2), (y_1, y_2))=x_1y_2-x_2y_1$$

باشد. نشان دهید

(الف) اگر T عملگری خطی روی C^2 باشد، آنگاه به‌ازای هر α و β در C^2 داریم $f(T\alpha, T\beta)=(\det T)f(\alpha, \beta)$.

(ب) T، f را حفظ می‌کند اگر وتنها اگر $\det T=+1$.

(پ) بند (ب) دربارهٔ گروه ماتریسهای 2×2ی M با شرط $M^tAM=A$ که در آن

$$A=\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$

چه می‌گوید؟

۱۶. فرض کنید n عدد صحیحی مثبت، I ماتریس همانی $n\times n$ بر روی C، و J ماتریس $2n\times 2n$ داده شده توسط

$$J=\begin{bmatrix} 0 & I \\ -I & 0 \end{bmatrix}$$

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد. فرض می‌کنیم M ماتریسی $2n \times 2n$ بر روی C به‌صورت

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

باشد که در آن A، B، C، و D ماتریسهایی $n \times n$ بر روی C هستند. شرایطی لازم و کافی روی A، B، C، و D پیدا کنید که $M^t J M = J$.

۱۷. همهٔ فرمهای دوخطی روی فضای ماتریسهای $n \times 1$ بر روی R را که تحت $O(n, R)$ پایا هستند، بیابید.

۱۸. همهٔ فرمهای دوخطی روی فضای ماتریسهای $n \times 1$ بر روی C را که تحت $O(n, C)$ پایا هستند پیدا کنید.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پیوست

این پیوست از لحاظ منطقی به دو قسمت تقسیم می‌شود. قسمت اول که سه بخش اول را در بر می‌گیرد شامل مفاهیم بنیانی معینی است که در سرتاسر کتاب (درحقیقت، در تمام ریاضیات) ظاهرمی‌شوند. این قسمت بیشتر به‌منزلهٔ مقدمه‌ای است برای کتاب تایك پیوست. اما قسمت دوم واقعاً پیوستی برای متن اصلی است.

بخش ۱ حاوی بحثی در مورد مجموعه‌ها، اجتماع، و اشتراك آنهاست. بخش ۲ مفهوم تابع و ایده‌های وابسته چون برد، دامنه، تابع معکوس، و تحدید تابعی به زیر-مجموعه‌ای از دامنه‌اش را مورد بحث قرار می‌دهد. بخش ۳ در بارهٔ رابطه‌های هم‌ارزی بحث می‌کند. مطالب این سه بخش، خصوصاً مطالب بخشهای ۱ و ۲، به‌اختصار ارائه می‌شوند. مطالب، بیشتر به‌جهت تثبیت اصطلاحات بیان می‌شوند تابرای تشریح جزئیات. به‌معنی منطقی دقیق، این مطالب قسمتی از پیش نیازهای لازم جهت مطالعه کتاب راتشکیل می‌دهند. اما، در صورتی که خواننده در مطالعهٔ اول نتواند مفاد این ایده‌ها را به‌طور کامل جذب کند نباید دلسرد شود. البته این ایده‌ها مهم هستند، ولی خواننده‌ای که با آنها خیلی آشنا نیست، هرگاه حین مطالعهٔ متن اصلی گه‌گاه این‌مبحث را هم دوره کند، آسانتر می‌تواند آنها را فرا بگیرد.

بخشهای ۴ و ۵ رابطه‌های هم ارزی را در رابطه با جبر خطی مورد بررسی قرار می‌دهند. بخش ۴ شامل بحث مختصری دربارهٔ فضاهای خارج قسمت است. این بخش‌را می‌توان در هر زمانی پس از مطالعهٔ دو یا سه فصل اول کتاب خواند. بخش ۵ به چند رابطهٔ هم‌ارزی که درکتاب پیش می‌آیند نظری می‌افکند، با این قصدکه نشان دهد برخی از نتایج حاصل را چگونه می‌توان از دیدگاه رابطه‌های هم‌ارزی تفسیر کرد. بخش ۶، اصل انتخاب و نتایجش را در مورد جبر خطی تشریح می‌کند.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پ ۱. مجموعه

هرچند ما واژهٔ «مجموعه» را ترجیح می‌دهیم ولی «رده»، «دسته» و «خانواده» را هم با همان مفهوم به کار خواهیم برد. اگر S یك مجموعه، و x شیئی در مجموعهٔ S باشد، خواهیم گفت که x یك **عنصر** S است، یا x **متعلق** به S است و یا به‌طور ساده اینکه x در S است. اگر S تنها دارای تعدادی متناهی عنصر چون x_1، ...، x_n باشد، غالباً S را با نشان دادن عناصرش در بین دو ابرو توصیف می‌کنیم:

$$S=\{x_1, \cdots, x_n\}.$$

پس، مجموعهٔ S متشکل از اعداد صحیح مثبت از ۱ تا ۵ عبارت است از

$$S=\{1, 2, 3, 4, 5\}.$$

اگر S و T دو مجموعه باشند، گوییم S یك **زیرمجموعهٔ** T است یا S **مشمول در** T است هرگاه هر عنصر S عنصری از T نیز باشد. هر مجموعهٔ S زیر مجموعه‌ای از خودش است. اگر S زیرمجموعه‌ای از T باشد، اما S و T یکی نباشند، S را یك **زیرمجموعهٔ سرهٔ** T می‌نامیم. به بیان دیگر، S زیر مجموعهٔ سره‌ای از T است به‌این شرط که S مشمول در T باشد ولی T مشمول در S نباشد.

اگر S و T دو مجموعه باشند. **اجتماع** S و T عبارت است از مجموعهٔ $S\bigcup T$ متشکل ازهمهٔ اشیائی چون x که عنصر S یا عنصر T باشند. **اشتراك** S و T عبارت‌است ازمجموعهٔ $S\bigcap T$ متشکل از همهٔ xهایی که هم عنصر S و هم عنصر T باشند. به‌ازای هر دو مجموعهٔ مفروض S و T، اشتراك $S\bigcap T$ زیرمجموعه‌ای است از اجتماع $S\bigcup T$. این امر باید به‌روشن شدن مورد استفادهٔ واژهٔ «یا» که در این کتاب رایج است کمك کند. وقتی می‌گوییم x یا در S است یا در T، این امکان را که x هم در S و هم در T باشد رفع نمی‌کنیم.

برای اینکه اشتراك S و T همواره مجموعه باشد، لازم است **مجموعهٔ تهی**، یعنی، مجموعه‌ای با هیچ عنصر هم معرفی شود. پس $S\bigcap T$ مجموعهٔ تهی است اگر و تنها اگر S و T هیچ عنصری در اشتراك نداشته باشند.

غالباً نیازمندیم که اجتماع یا اشتراك مجموعه‌های متعددی را بررسی کنیم. اگر S_1، ...، S_n مجموعه‌هایی باشند، **اجتماع** آنها عبارت است از مجموعهٔ $\bigcup_{j=1}^{n} S_j$ متشکل از همهٔ x هایی که دست‌کم عنصر یکی از مجموعه‌های S_1، ...، S_n باشند. **اشتراك** آنها عبارت است از مجموعهٔ $\bigcap_{j=1}^{n} S_j$ متشکل ازهمهٔ xهایی که‌عنصر همهٔ‌مجموعه‌های S_1، ...، S_n باشند. درچند مورد، اجتماع یا اشتراك دسته‌ای نامتناهی از مجموعه‌ها را نیز مورد بحث قرار خواهیم داد. اینکه چنین اجتماع یا اشتراکی چگونه تعریف می‌شود باید واضح باشد. مثال زیر، این تعاریف را روشن می‌سازد و نمادهایی را برای آنها ارائه می‌نماید.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۱. گیریم R مجموعهٔ همهٔ اعداد حقیقی (خط حقیقی) را نشان دهد. اگر t در R باشد، به t زیر مجموعه‌ای چون S_t از R را که به صورت زیر تعریف می‌شود. وابسته می‌سازیم: S_t متشکل است از همهٔ اعداد حقیقی چون x که از t کمتر نباشد.

(الف) $S_{t_1} \cup S_{t_2} = S_t$ که در آن t کوچکترین t_1 و t_2 است.

(ب) $S_{t_1} \cap S_{t_2} = S_t$ که در آن t بزرگترین t_1 و t_2 است.

(پ) گیریم I فاصلهٔ یکه، یعنی مجموعهٔ همهٔ t های در R با شرط $0 \leqslant t \leqslant 1$ باشد. آنگاه

$$\bigcup_{I \text{ در } t} S_t = S_0$$

$$\bigcap_{I \text{ در } t} S_t = S_1$$

پ. ۲. تابع

یك **تابع** متشکل است از:

(۱) مجموعه‌ای چون X که دامنهٔ تابع نامیده می‌شود؛

(۲) مجموعه‌ای چون Y که همدامنهٔ تابع نامیده می‌شود؛

(۳) قاعده‌ای (یا تناظری) چون f که به‌هرعنصر x از X تك عنصری از Y چون $f(x)$ را وابسته می‌سازد.

اگر (X, Y, f) یك تابع باشد، f را **تابعی از X در Y** هم می‌گوییم. گفتن این مطلب حاکی ازکمی عدم دقت است چراکه این f نیست که تابع است؛ f قاعدهٔ تابع است. با این وجود استفاده از نماد واحد برای تابع و قاعده‌اش محاوره دربارهٔ توابع‌را بسیارآسان می‌کند. پس، اگر بگوییم که f تابعی از X در Y است، یا X دامنهٔ f است یا اینکه Y همدامنهٔ f است ـ همه حاکی از این هستند که طبق تعریف فوق (X, Y, f) یك تابع است. واژه‌های متعدد دیگری هم وجود دارند که معمولاً به‌جای واژهٔ «تابع» به کار می‌روند. برخی از اینها عبارتند از «تبدیل»، «عملگر»، و «نگاشت». این واژه‌ها در زمینه‌هایی به کار می‌روند که در رساندن نقش ایفا شده توسط تابعی خاص به‌نظر الهام‌بخش‌تر باشند.

اگر f تابعی از X در Y باشد، **برد** (یا **نگارهٔ**) f عبارت است از مجموعهٔ همهٔ $f(x)$های با شرط x در X. به‌بیان دیگر، برد f متشکل است از همهٔ عناصر y در Y با این شرط که x ی در X باشد که $y = f(x)$. هرگاه برد f تمام Y باشد، می‌گوییم f **تابعی از X بروی Y** است یا به‌طور ساده f **پوشاست**. غالباً برد f با $f(X)$ نشان داده می‌شود.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مثال ۲. (الف) فرض کنیم X مجموعهٔ اعداد حقیقی باشد و $Y=X$. گیریم f تابعی از X در Y تعریف شده با $f(x)=x^2$ باشد. برد f مجموعهٔ همهٔ اعداد حقیقی نامنفی است و بدین سان f پوشا نیست.

(ب) گیریم X صفحهٔ اقلیدسی باشد و $Y=X$. فرض کنیم f به‌صورت زیر تعریف شود: اگر P نقطه‌ای از صفحه باشد، آنگاه $f(P)$ عبارت است از نقطهٔ حاصل از دوران P به‌اندازهٔ 90° (حول مبدأ درجهت عکس عقربه‌های ساعت). برد f همهٔ Y یعنی تمام صفحه است و لذا f پوشاست.

(پ) دوباره X را صفحهٔ اقلیدسی می‌گیریم. با روش معمول در هندسهٔ تحلیلی، با استفاده از دو خط عمود برهم دستگاه مختصاتی در X می‌سازیم تا نقاط X را با جفتهای مرتب (x_1, x_2) از اعداد حقیقی یکی بگیریم. فرض کنیم Y محور x_1ها یعنی همهٔ نقاط (x_1, x_2) با $x_2=0$ باشد. اگر P نقطه‌ای از X باشد، $f(P)$ را نقطهٔ حاصل از تصویر P بروی محور x_1ها به موازات محور x_2 ها می‌گیریم. به بیان دیگر، $f((x_1, x_2))=(x_1, 0)$. در این صورت برد f همهٔ Y است و لذا f پوشاست.

(ت) گیریم X مجموعهٔ اعداد حقیقی و Y مجموعهٔ اعداد حقیقی مثبت باشد. تابع f از X در Y را با ضابطهٔ $f(x)=e^x$ تعریف می‌کنیم. آنگاه f تابعی است از X بروی Y.

(ث) فرض کنیم X مجموعهٔ اعداد حقیقی مثبت و Y مجموعهٔ اعداد حقیقی باشد. گیریم f تابع لگاریتم طبیعی، یعنی تابع تعریف‌شده توسط $f(x)=\log x=\ln x$ باشد. مجدداً f پوشاست، یعنی هر عدد حقیقی لگاریتم طبیعی عددی مثبت است.

فرض کنیم X، Y، و Z سه مجموعه، f تابعی از X در Y، و g تابعی از Y در Z باشد. وابسته به f و g تابعی چون $g\circ f$ از X در Z هست که به **ترکیب** g و f معروف است. این تابع طبق

$$(g\circ f)(x)=g(f(x))$$

تعریف می‌شود. به عنوان مثالی ساده، گیریم $X=Y=Z$ مجموعهٔ اعداد حقیقی باشند. فرض کنیم f، g، h سه تابع از X در X باشند که با ضابطه‌های

$$f(x)=x^2,\ g(x)=e^x,\ h(x)=e^{x^2}$$

تعریف می‌شوند. دراین‌صورت $h=g\circ f$. ترکیب $g\circ f$ غالباً به‌طورساده با gf نمایش داده می‌شود؛ اما، چنانکه مثال سادهٔ بالا نشان می‌دهد، گاهی ممکن است این طرز نمایش گمراه کننده باشد.

یکی از سؤالهای جالب، سؤال زیر است: فرض کنیم f تابعی از X در Y باشد. چه‌وقت تابعی چون g از Y در X وجود دارد که به‌ازای هر x در X، $g(f(x))=x$؟ اگر I **تابع همانی** روی X، یعنی تابع از X در X تعریف شده توسط $I(x)=x$ را نمایش

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دهد، سؤال این است: چه وقت تابعی چون g از Y در X وجود دارد که $g\circ f = I$؟ به‌اجمال، تابعی‌چون g را می‌خواهیم که «هرعنصر Y را به‌جای اولش پس بفرستد». برای اینکه این تابع g وجود داشته باشد، مسلماً f باید یك بـه یك باشد، یعنی f باید دارای این خاصیت باشد که اگر $x_1 \neq x_2$ آنگاه $f(x_1) \neq f(x_2)$. اگر f یك به‌یك باشد، این تابع g مسلماً وجود دارد و بـه‌صورت زیر تعریف می‌شود: گیریم y عنصری از Y باشد. اگر y در برد f باشد، آنگاه عنصری چون x در X وجود دارد که $y = f(x)$؛ و چون f یك بـه‌یك است چنین xی یکتاست. تعریف می‌کنیم $g(y) = x$. اما، اگـر y در برد f نباشد، $g(y)$ را عنصر دلخواهی از X تعریف می‌کنیم. واضح است کـه در این صورت $g\circ f = I$.

فرض‌کنیم f تابعی از X در Y باشد. گـوییم f **معکوس‌پذیر** است هرگاه تابعی چون g از Y در X وجود داشته باشد که

(۱) $g\circ f$ تابع همانی روی X باشد،

(۲) $f\circ g$ تابع همانی روی Y باشد.

هم اکنون دیدیم که اگر gیی وجود داشته باشد که در (۱) صدق کند، آنگاه f یك به یك است. به‌طور مشابه، می‌توان دید که اگر gیی وجود داشته باشد که در (۲) صدق کند، برد f همهٔ Y است. یعنی f پوشاست. پس، اگر f معکوس پذیر باشد، f یك به‌یك و پوشاست. بعکس، اگر f یك به‌یك و پوشا باشد، تابعی چون g از Y در X وجود دارد که در (۱) و (۲) صدق می‌کند. بعلاوه، این g یکتاست. ایـن تابع، تابعی از Y در X است کـه با قاعدهٔ زیر تعریف می‌شود: اگر y در Y باشد، آنگاه $g(y)$ همان عنصر و تنها عنصر چون x در X است که به‌ازای آن $f(x) = y$.

اگر f معکوس‌پذیر (یك به‌یك و پوشا) باشد، **معکوس** f یکتا تابع f^{-1} از Y در X است که در شرایط زیر صدق می‌کند:

(۱′) به‌ازای هر x در X، $f^{-1}(f(x)) = x$،

(۲′) به‌ازای هر y در Y، $f(f^{-1}(y)) = y$.

مثال ۳. توابع در مثال ۲ را مجدداً بررسی می‌کنیم.

(الف) اگر $X = Y$ مجموعهٔ اعداد حقیقی باشد و $f(x) = x^2$، آنگاه f معکوس‌پذیر نیست. زیرا f نه یك به‌یك است و نه پوشا.

(ب) اگر $X = Y$ صفحهٔ اقلیدسی و f «دوران به‌اندازهٔ $90°$» باشد، آنگاه f هم یك بـه یك و هم پوشاست. تابع معکوس f^{-1} «دوران به‌اندازهٔ $-90°$» یـا «دوران به‌اندازهٔ $270°$» است.

(پ) اگر X صفحهٔ اقلیدسی، Y محور x_1، و $f((x_1, x_2)) = (x_1, 0)$ باشد، آنگاه f معکوس پذیر نیست. زیرا، گرچه f پوشاست اما یك به‌یك نیست.

(ت) اگر X مجموعهٔ اعداد حقیقی، Y مجموعهٔ اعداد حقیقی مثبت، و $f(x) = e^x$

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

باشد، آنگاه f معکوس‌پذیر است. تابع f^{-1} همان تابع لگاریتم طبیعی است که درقسمت (ث) آمد: $\log e^x = x$، $e^{\log y} = y$.

(ث) معکوس تابع لگاریتم طبیعی همان تابع نمایی در قسمت (ت) است.

گیریم f تابعی از X در Y و $f_\circ$ تابعی از $X_\circ$ در $Y_\circ$ باشد. $f_\circ$ را یك تحدید (یا یك تحدید f به $X_\circ$) نامیم، هرگاه

(۱) $X_\circ$ زیر مجموعه‌ای از X باشد،

(۲) به‌ازای هر x در $X_\circ$، $f_\circ(x) = f(x)$.

بدیهی است وقتی که $f_\circ$ یك تحدید f باشد، نتیجه می‌گیریم که $Y_\circ$ زیر مجموعه‌ای است از Y. نام «تحدید» از این امر ناشی می‌شود که f و $f_\circ$ دارای یك قاعده هستند و عمدتاً بدین لحاظ فرق دارند که دامنهٔ تعریف قاعده را به‌زیرمجموعهٔ $X_\circ$ از X محدود می‌کنیم.

اگر تابع f و زیر مجموعهٔ دلخواهی چون $X_\circ$ از X به‌ما داده شود، برای ساختن یك تحدید f به $X_\circ$ روش ساده‌ای وجود دارد. تابعی چون $f_\circ$ از $X_\circ$ در Y را بنا بر $f_\circ(x) = f(x)$، به‌ازای هر x در $X_\circ$، تعریف می‌کنیم. ممکن است تعجب‌آور باشد که چرا این تابع را تحدید[1] f به $X_\circ$ نامیده‌ایم. دلیل این امر این است که در بحث مربوط به‌تحدیدهای f، همانند تغییر دامنهٔ X خواهان آزادی تغییر همدامنهٔ Y نیز هستیم.

مثال ۴. (الف) گیریم X مجموعهٔ اعداد حقیقی و f تابع از X در X تعریف‌شده توسط $f(x) = x^2$ باشد. در این صورت f تابعی معکوس‌پذیر نیست، اما اگر دامنهٔ آن را به‌اعداد حقیقی نامنفی محدود کنیم معکوس‌پذیر است. گیریم $X_\circ$ مجموعهٔ اعداد حقیقی نامنفی و $f_\circ$ تابع از $X_\circ$ در $X_\circ$ تعریف شده توسط $f_\circ(x) = x^2$ باشد، در این صورت $f_\circ$ یك تحدید f به $X_\circ$ است. حال آنکه f نه یك به‌یك است و نه پوشا، درحالی که $f_\circ$ هم یك به‌یك است و هم پوشا. بیان اخیر چیزی جز این نیست که هرعدد نامنفی، توان دوم دقیقاً یك عدد نامنفی است. تابع معکوس $f_\circ^{-1}$ تابعی از $X_\circ$ در $X_\circ$ است که با $f_\circ^{-1}(x) = \sqrt{x}$ تعریف می‌شود.

(ب) گیریم X مجموعهٔ اعداد حقیقی و f تابع از X در X تعریف شده توسط $f(x) = x^3 + x^2 + 1$ باشد. برد f همهٔ X و لذا f پوشاست. تابع f قطعاً یك به یك نیست، مثلاً $f(-1) = f(0)$. اما f روی $X_\circ$، مجموعهٔ اعداد حقیقی نامنفی، یك‌به‌یك است چرا که مشتق f به‌ازای $x > 0$ مثبت است. وقتی که x بر روی همهٔ اعداد نامنفی تغییر کند، $f(x)$ بر روی همه اعداد حقیقی y، با شرط $y \geqslant 1$، تغییر می‌کند. اگر $Y_\circ$ را مجموعهٔ همهٔ $y \geqslant 1$ و $f_\circ$ را تابع از $X_\circ$ در $Y_\circ$ تعریف شده توسط $f_\circ(x) = f(x)$ بگیریم، آنگاه $f_\circ$ تابعی یك به‌یك از $X_\circ$ بروی $Y_\circ$ است. از این قرار، $f_\circ$ تابع معکوسی

---

۱. در مقابل یك تحدید f به $X_\circ$.ـم.

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

چون $f_\circ^{-1}$ از $Y_\circ$ بروی $X_\circ$ دارد. هر فرمولی برای $f_\circ^{-1}(y)$ نسبتاً پیچیده است.

(پ) مجدداً X را مجموعهٔ اعداد حقیقی و f را تابع سینوس، یعنی تابع از X در X تعریف شده توسط $f(x)=\sin x$ می‌گیریم. برد f مجموعهٔ همهٔ yهایی است که در $-1\leqslant y\leqslant 1$ صدق می‌کنند. از این رو، f پوشا نیست. چون $f(x+2\pi)=f(x)$ می‌بینیم که f یك به‌یك هم نیست. اگر $X_\circ$ را فاصلهٔ $-\pi/2\leqslant x\leqslant \pi/2$ بگیریم، آنگاه f روی $X_\circ$ یك به‌یك است. گیریم $Y_\circ$ فاصلهٔ $-1\leqslant y\leqslant 1$ و $f_\circ$ تابع از X در $Y_\circ$ تعریف شده توسط $f_\circ(x)=\sin x$ باشد. در این صورت $f_\circ$ یك تحدید f به‌فاصلهٔ $X_\circ$ است که هم یك به‌یك و هم پوشاست.

این درست طریق دیگری از بیان این واقعیت است که روی فاصلهٔ $-\pi/2$ تا $\pi/2$، تابع سینوس هر مقدار بین -1 و $+1$ را تنها یك بار اختیار می‌کند. تابع $f_\circ^{-1}$، تابع سینوس معکوس است:

$$f_\circ^{-1}(y)=\sin^{-1}y=\arcsin y.$$

(ت) مثالی عمومی از تحدیدی برای یك تابع، مثال زیر است. این مثال نمونهٔ خیلی بهتری است از نوع تحدیدهایی که در این کتاب به‌کار خواهیم برد تا مثالهای بندهای (ب) و (پ). مثالی که در (الف) آمد حالت خاصی است از این مثال. گیریم X یك مجموعه و f تابعی از X درخودش باشد. گیریم $X_\circ$ زیرمجموعه‌ای از X باشد. گوییم $X_\circ$ **تحت** f **پایاست**، هرگاه به ازای هر x در $X_\circ$، عنصر $f(x)$ در $X_\circ$ باشد. اگر $X_\circ$ **تحت** f **پایا** باشد، آنگاه f با تحدید دامنهٔ تعریفش به $X_\circ$، تابعی چون $f_\circ$ از $X_\circ$ در خودش را القا می‌کند. اهمیت پایانی در این است که به وسیلهٔ تحدید f به $X_\circ$ می‌توان تابعی از $X_\circ$ در خودش به دست آورد و نه تابعی صرفاً از $X_\circ$ در X.

پ.۳. رابطهٔ هم‌ارزی

رابطهٔ هم ارزی نوع ویژه‌ای از روابط بین‌جفت عناصر یك مجموعه است. برای تعریف یك رابطهٔ هم ارزی، ابتدا باید روشن کنیم که یك «رابطه» چیست.

به‌طور قطع هر تعریف رسمی از «رابطه» باید روابط آشنایی چون «$x=y$»، «$x<y$»، «x مادر y است»، و «x مسن‌تر از y است» را در برگیرد. اگر X یك مجموعه باشد، چه چیزی باعث تعیین رابطه‌ای بین جفتهای از عناصر X می‌شود؟ بدیهی است که پاسخ قاعده‌ای است برای تعیین اینکه آیا به‌ازای هر دو عنصر مفروض x و y از X، x در رابطهٔ داده شده با y قرار می‌گیرد یا نه. چنین قاعدهٔ R را، **رابطه‌ای** (دوتایی) روی X می‌نامیم. اگر بخواهیم اندکی دقیق‌تر باشیم، بهتر است به‌صورت زیر به پیش برویم. گیریم $X\times X$ مجموعهٔ همهٔ جفتهای مرتب (x, y) از عناصر X را نشان دهد. رابطه‌ای دوتایی روی X تابعی است چون R از $X\times X$ در مجموعهٔ $\{0, 1\}$. به بیان دیگر، R به هر جفت مرتب (x, y) یا ۱ یا ۰ را اختصاص می‌دهد. منظور این است که اگر

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

$R(x, y) = ۱$، آنگاه x در رابطهٔ مفروض با y قرار می‌گیرد، و اگر $R(x, y) = ۰$، در این رابطه قرار نمی‌گیرد.

اگر R رابطه‌ای دوتایی روی مجموعهٔ X باشد، وقتی که $R(x, y) = ۱$، نوشتن xRy به‌جای آن راحت‌تر است. رابطه‌ای دوتایی چون R

(۱) **انعکاسی** نامیده‌می‌شود، هرگاه به‌ازای هر x در X، xRx؛

(۲) **متقارن** است، هرگاه از xRy نتیجه بگیریم yRx؛

(۳) **متعدی** نام دارد، هرگاه از xRy و yRz نتیجه شود xRz.

یك **رابطهٔ هم‌ارزی** روی X عبارت است از یك رابطهٔ دوتایی انعکاسی، متقارن، و متعدی روی X.

مثال ۵. (الف) روی هر مجموعه تساوی رابطه‌ای هم ارزی است. به بیان دیگر، اگر xRy به‌معنی $x = y$ باشد، آنگاه R رابطه‌ای هم ارزی است. زیرا $x = x$؛ اگر $x = y$ آنگاه $x = y$؛ و اگر $x = y$ و $y = z$ آنگاه $x = z$. رابطهٔ «$x \neq y$» متقارن است، اما نه انعکاسی است و نه متعدی.

(ب) X را مجموعهٔ اعداد حقیقی می‌گیریم و فرض می‌کنیم xRy به‌معنی $x < y$ باشد. در این صورت R رابطه‌ای هم‌ارزی نیست. این رابطه متعدی است، اما نه انعکاسی است و نه متقارن، رابطهٔ «$x \leqslant y$» انعکاسی و متعدی است ولی متقارن نیست.

(پ) گیریم E صفحهٔ اقلیدسی و X مجموعهٔ همهٔ مثلثهای واقع در صفحهٔ E باشد. در این صورت تشابه رابطه‌ای است هم‌ارزی روی X، یعنی، «$T_۱ \cong T_۲$» ($T_۱$ متشابه $T_۲$ است) رابطه‌ای هم ارزی روی مجموعهٔ همهٔ مثلثهای واقع در یك صفحه است.

(ت) گیریم X مجموعهٔ همهٔ اعداد صحیح:

$$\cdots, -۲, -۱, ۰, ۱, ۲, \cdots$$

و فرض کنیم n عدد صحیح‌مثبت ثابتی باشد. رابطهٔ R_n روی X را چنین تعریف می‌کنیم: xR_ny اگر و تنها اگر $(x - y)$ بر n قابل قسمت باشد. رابطهٔ R_n **همنهشتی به‌پیمانهٔ** n نامیده می‌شود. وقتی که $(x - y)$ بر n قابل قسمت باشد به جای xR_ny معمولاً نوشته می‌شود

$$x \equiv y, \bmod n \quad (\text{همنهشت } y \text{ به‌پیمانهٔ } n \text{ است } x).$$

به‌ازای هرعدد صحیح مثبت n، همنهشتی به‌پیمانهٔ n رابطه‌ای هم‌ارزی روی مجموعهٔ اعداد صحیح است.

(ث) گیریم X و Y دو مجموعه و f تابعی از X در Y باشد. رابطهٔ R روی X را چنین تعریف می‌کنیم: $x_۱Rx_۲$ اگر و تنها اگر $f(x_۱) = f(x_۲)$. بسادگی می‌توان نشان داد که R رابطه‌ای هم ارزی روی مجموعهٔ X است، چنانکه خواهیم دید، این مثال عملاً همهٔ روابط هم ارزی را در بر می‌گیرد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

فرض کنیم R رابطه‌ای هم‌ارزی روی مجموعهٔ X باشد. اگر x عنصری از X باشد، فرض می‌کنیم $E(x;R)$ مجموعهٔ همهٔ عناصری مانند y از X را نشان دهد که xRy. مجموعهٔ $E(x;R)$ **ردهٔ هم ارزی** x (به ازای رابطهٔ هم ارزی R) نامیده می‌شود. چون R رابطه‌ای هم ارزی است، رده‌های هم‌ارزی خواص زیر را دارند:

(۱) همهٔ $E(x;R)$ها ناتهی هستند؛ زیرا، نظر به‌اینکه xRx، عنصر x متعلق به $E(x;R)$ است.

(۲) گیریم x و y عناصر X باشند. چون R متقارن است، y به $E(x;R)$ تعلق دارد اگر و تنها اگر x متعلق به $E(y;R)$ باشد.

(۳) اگر x و y عناصر X باشند، رده‌های هم‌ارزی $E(x;R)$ و $E(y;R)$ یامساوی‌اند ویا هیچ‌عنصرمشترکی ندارند. ابتدا، فرض‌کنیم xRy. گیریم z عنصری از $E(x;R)$، یعنی عنصری از X باشد که xRz. چون R متقارن است، همچنین‌داریم zRx. بنا به‌فرض xRy و چون R متعدی‌است داریم zRy، پس yRz. این‌مطلب نشان‌می‌دهد که هرعنصر $E(x;R)$ عنصری از $E(y;R)$ نیز هست. بنا بر تقارن R، همچنین می‌بینیم که هر عنصر $E(y;R)$ عنصری از $E(x;R)$ هم هست؛ پس $E(x;R)=E(y;R)$. حال استدلال می‌کنیم که اگر رابطهٔ xRy برقرار نباشد، آنگاه $E(x;R)\cap E(y;R)$ تهی است. زیرا، اگر z در هر دوی این رده‌های هم ارزی باشد، داریم xRz و yRz؛ پس xRz و zRy و بدین سان xRy.

اگر $\mathcal{F}$ را خانوادهٔ رده‌های هم‌ارزی برای رابطهٔ هم‌ارزی R بگیریم، می‌بینیم که (۱) هر مجموعه‌ای از خانوادهٔ $\mathcal{F}$ ناتهی است، (۲) هر عنصر x از X به یك و تنها یکی از مجموعه‌های خانوادهٔ $\mathcal{F}$ تعلق دارد، (۳) xRy، اگر و تنها اگر x و y هر دو متعلق به یك مجموعه از خانوادهٔ $\mathcal{F}$ باشند. به طور خلاصه، رابطهٔ هم‌ارزی R مجموعهٔ X را به‌اجتماع خانواده‌ای از زیرمجموعه‌های (ناتهی) نامتداخل تقسیم می‌کند. سوی دیگر قضیه نیز قابل استدلال است. فرض‌کنیم $\mathcal{F}$ خانواده‌ای از زیر مجموعه‌های X باشد که در شرایط (۱) و (۲) اخیر صدق می‌کنند. اگر بنا بر (۳) رابطه‌ای مانند R را تعریف کنیم، آنگاه R رابطه‌ای هم‌ارزی روی X است و $\mathcal{F}$ خانوادهٔ رده‌های هم ارزی برای R.

مثال ۶. ببینیم رده‌های هم‌ارزی برای رابطه‌های هم‌ارزی در مثال ۵ چه هستند.

(الف) اگر R رابطهٔ تساوی روی مجموعهٔ X باشد، آنگاه ردهٔ هم‌ارزی عنصر x چیزی جز مجموعهٔ $\{x\}$، که تنها عنصر آن x است، نیست.

(ب) اگر X مجموعهٔ همهٔ مثلثهای واقع دریك صفحه و R رابطهٔ تشابه باشد، قریب تمامی آنچه که در وهلهٔ نخست می‌توان گفت این‌است که ردهٔ هم‌ارزی مثلث T متشکل است ازهمهٔ مثلثهایی که با T متشابه هستند. یکی ازوظایف‌هندسهٔ مسطحه ارائهٔ توصیفهای‌دیگری از این رده‌های هم‌ارزی است.

(پ) اگر X مجموعهٔ اعداد صحیح و R_n رابطهٔ «همنهشتی به‌پیمانهٔ n» باشد، آنگاه

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

دقیقاً n ردهٔ هم‌ارزی داریم. هرعددصحیح x به‌طوریکتا به‌صورت $x=qn+r$ قابل بیان است که در آن q و r اعدادی صحیح‌اند و $0\leqslant r\leqslant n-1$. این مطلب نشان می‌دهد که هر x دقیقاً با یکی از n عدد صحیح 0، 1، 2، $\cdots$، $n-1$ همنهشت به پیمانهٔ n است. رده‌های هم‌ارزی عبارتند از

$$E_0=\{\cdots,\ -2n,\ -n,\ 0,\ n,\ 2n,\ \cdots\}$$
$$E_1=\{\cdots,\ 1-2n,\ 1-n,\ 1+n,\ 1+2n,\ \cdots\}$$
$$\vdots \qquad\qquad \vdots$$
$$E_{n-1}=\{\cdots,\ n-1-2n,\ n-1-n,\ n-1,\ n-1+n,\ n-1+2n,\ \cdots\}.$$

(ت) فرض کنیم X و Y دومجموعه، f تابعی‌از X در Y، و R رابطه‌ای هم‌ارزی باشد که چنین‌تعریف‌می‌شود: x_1Rx_2 اگر وتنها اگر $f(x_1)=f(x_2)$. رده‌های‌هم‌ارزی برای R درست بزرگترین زیرمجموعه‌های X هستند که روی آنها f «ثابت» است. توصیف دیگر این رده‌های هم‌ارزی بدین صورت است. این رده‌های هم‌ارزی درتناظر یك به یك با عناصر برد f قرار دارند. اگر y در برد f باشد، مجموعهٔ همهٔ xهای در X با شرط $f(x)=y$ رده‌ای هم‌ارزی برای R است؛ و این خود تناظری یك به‌یك بین عناصر برد f و رده‌های هم‌ارزی R تعریف می‌کند.

حال به توضیحی دیگر در بارهٔ روابط هم‌ارزی می‌پردازیم. با مفروض بودن رابطه‌ای هم‌ارزی چون R روی X، گیریم $\mathscr{F}$ خانوادهٔ رده‌های هم‌ارزی برای R باشد. وابستگی ردهٔ هم‌ارزی $E(x;R)$ به عنصر x، تابعی چون f از X در $\mathscr{F}$ (در حقیقت، بروی $\mathscr{F}$) تعریف می‌کند:

$$f(x)=E(x;R).$$

این نشان می‌دهد که R، همچون در مثال ۵ (ث)، رابطهٔ هم‌ارزی وابسته به تابعی است که دامنهٔ آن X است. آنچه این‌مطلب می‌گوید این است که هر رابطهٔ هم‌ارزی روی‌مجموعهٔ X به‌صورت زیر تعیین می‌شود. قاعده‌ای (تابعی) چون f داریم که به‌هر عنصر x از X شیئی چون $f(x)$ را وابسته می‌سازد و xRy اگر و تنها اگر $f(x)=f(y)$. اکنون باید $f(x)$ را به‌عنوان‌خاصیتی از x درنظر گرفت که آنچه رابطهٔ هم‌ارزی انجام می‌دهد (اجمالاً) عبارت از گردآوردن همهٔ آن عناصری از X باشد که این خاصیت را مشترکاً دارا هستند. اگر شیء $f(x)$ ردهٔ هم‌ارزی x باشد، آنگاه آنچه گفته شد این است که خاصیت مشترك عناصر یك ردهٔ هم‌ارزی، تعلق داشتن آنها به یکی از رده‌های هم‌ارزی است. بدیهی است که این مطلب چیز زیادی نمی‌گوید. درحالت عمومی، تعداد بسیاری تابع متفاوت چون f وجود دارند که رابطهٔ هم ارزی مفروضی را به‌صورت بالا تعیین می‌کنند و یکی از اهداف موردنظر درمطالعهٔ روابط هم‌ارزی یافتن یکی از این توابع f است که توصیفی ابتدایی و در عین حال بامعنی از رابطهٔ هم‌ارزی به‌دست دهد. در بخش

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

پ. ۵. خواهیم دید که در مورد چند رابطهٔ هم‌ارزی خاصی که در جبرخطی پیش‌می‌آیند، این امر چگونه انجام می‌شود.

پ. ۴. فضاهای خارج قسمت

فرض کنیم V فضایی برداری برروی هیأت F و W زیرفضایی از V باشد. در حالت عمومی، تعداد زیادی‌زیرفضا چون W' وجود دارند که مکمل W هستند؛ یعنی، زیرفضایی با این خاصیت هستند که $V=W\oplus W'$. اگر ضربی داخلی روی V داشته باشیم و بعد W هم متناهی باشد، زیرفضای خاصی‌وجود دارد که یحتمل نام زیرفضای مکمل «طبیعی» W برای آن مناسب است. این زیرفضا، مکمل متعامد W است. اما، اگر V بجز ساختار فضای برداری‌ساختار دیگری نداشته باشد، هیچ راهی برای گزینش زیرفضایی چون W' که بتوان آن را زیرفضای مکمل طبیعی W نامید وجود ندارد. با این وجود، از V و W می‌توان فضایی برداری چون V/W را ساخت که به «خارج قسمت» V و W مشهور است ونقش‌مکمل طبیعی W را بازی کند. این‌فضای خارج قسمت زیرفضایی از V نیست، ولذا نمی‌تواند عملاً زیرفضایی مکمل برای W باشد، ولی فضایی برداری است که تنها برحسب V و W تعریف می‌شود و دارای این خاصیت است که با هر زیرفضای مکمل W، مانند W' یکریخت است.

گیریم W زیرفضایی ازفضای برداری V باشد. اگر α و β بردارهایی از V باشند، گوییم α **همنهشت** β به **پیمانهٔ** W است هرگاه بردار $(\alpha-\beta)$ در زیرفضای W باشد. اگر α همنهشت β به‌پیمانهٔ W باشد، می‌نویسیم

$$\alpha\equiv\beta,\quad \bmod W.$$

همنهشتی به پیمانهٔ W رابطه‌ای هم‌ارزی روی V است.

(۱) $\alpha\equiv\alpha,\ \bmod W$، زیرا $\alpha-\alpha=0$ در W است.

(۲) اگر $\alpha\equiv\beta,\ \bmod W$، آنگاه $\beta\equiv\alpha,\ \bmod W$. زیرا، از آنجا که W زیرفضایی از V است، بردار $(\alpha-\beta)$ در W است اگر و تنها اگر $(\beta-\alpha)$ در W باشد.

(۳) اگر $\alpha\equiv\beta,\ \bmod W$ و $\beta\equiv\gamma,\bmod W$، آنگاه $\alpha\equiv\gamma,\bmod W$. زیرا اگر $(\alpha-\beta)$ و $(\beta-\gamma)$ در W باشند، آنگاه $\alpha-\gamma=(\alpha-\beta)+(\beta-\gamma)$ هم‌در W است.

رده‌های هم‌ارزی برای این رابطهٔ هم ارزی به‌عنوان **هممجموعه‌های** W شناخته می‌شوند. ردهٔ هم‌ارزی (**هممجموعه**) برداری چون α چیست؟ این ردهٔ هم‌ارزی متشکل‌از همهٔ بردارهای β در V است که $(\beta-\alpha)$ در W باشد، یعنی همهٔ بردارهای β به‌صورت $\beta=\alpha+\gamma$ که γ در W باشد. بدین‌دلیل، هممجموعهٔ بردار α با

$$\alpha+W$$

نشان داده می‌شود. مناسب است که هممجموعهٔ α نسبت به W به عنوان مجموعهٔ بردارهای حاصل از انتقال زیرفضای W توسط بردار α درنظر گرفته شود. برای تجسم

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

این همجموعه‌ها، بهتر است خواننده حالت خاص زیر را در نظر بگیرد. گیریم V فضای R^2 و W زیرفضایی یك بعدی از V باشد. اگر V را به‌عنوان صفحهٔ اقلیدسی تصور کنیم، W خطی مستقیم ماربر مبدأ خواهد بود. اگر $\alpha=(x_1, x_2)$ برداری در V باشد، همجموعهٔ $\alpha+W$ خط مستقیمی است که از نقطهٔ (x_1, x_2) می‌گذرد و موازی W است.

دستهٔ همهٔ همجموعه‌های W با V/W نشان داده خواهد شد. اکنون به صورت زیر، جمعی برداری وضربی اسکالری روی V/W تعریف می‌کنیم:

$$(\alpha+W)+(\beta+W)=(\alpha+\beta)+W$$

$$c(\alpha+W)=(c\alpha)+W$$

به‌بیان دیگر، مجموع همجموعهٔ α وهمجموعهٔ β عبارت است‌ازهمجموعهٔ $(\alpha+\beta)$و حاصل‌ضرب اسکالر c و همجموعهٔ α عبارت است از همجموعهٔ بردار $c\alpha$. بردارهای متفاوت بسیاری از V نسبت به W همجموعه‌های مساوی خواهند داشت ولذا باید نشان دهیم که جمع وضرب فوق تنها به همجموعه‌های مورد بحث وابسته‌اند. این بدین معنی است که بایداحکام زیر را اثبات کنیم:

(الف) اگر $\alpha\equiv\alpha', \bmod W$ و $\beta\equiv\beta', \bmod W$، آنگاه

$$\alpha+\beta\equiv\alpha'+\beta', \bmod W$$

(ب) اگر $\alpha\equiv\alpha', \bmod W$، آنگاه $c\alpha\equiv c\alpha', \bmod W$.

نشان دادن‌این احکام ساده است. (۱) اگر $\alpha-\alpha'$ و $\beta-\beta'$ در W باشند، آنگاه چون $(\alpha+\beta)-(\alpha'+\beta')=(\alpha-\alpha')+(\beta-\beta')$، می‌بینیم که $\alpha+\beta$ همنهشت $\alpha'+\beta'$ به پیمانهٔ W است. (۲) اگر $\alpha-\alpha'$ در W و c اسکالری باشد، آنگاه $c\alpha-c\alpha'=c(\alpha-\alpha')$ در W است.

اکنون بسادگی‌می‌توان نشان داد که V/W همراه باجمع برداری وضرب اسکالری تعریف شده‌درفوق فضایی‌برداری برروی هیأت F تشکیل‌می‌دهد. البته‌هریك از اصول‌یك فضای برداری را باید به‌طور مستقیم بررسی کرد. هریك ازخواص جمع برداری‌وضرب اسکالری از خاصیت متناظر اعمال در V منتج می‌شوند. نکته‌ای را هم باید متذکر شد. بردار صفر در V/W همجموعهٔ بردار صفر در V است. به‌بیان دیگر، W بردار صفر در V/W است .

فضای برداری V/W **خارج قسمت** (یا تفاضل) V و W نامیده می‌شود. یك تبدیل خطی طبیعی چون Q از V برروی V/W وجود دارد. این تبدیل با $Q(\alpha)=\alpha+W$ تعریف می‌شود. باید در نظرداشت که عملهای در V/W را درست طوری تعریف کردیم که این تبدیل Q خطی باشد. توجه کنید که فضای پوچ Q دقیقاً زیرفضای W است. Q را **تبدیل خارج قسمت** (یا **نگاشت خارج قسمت**) از V برروی W می‌نامیم.

حال می‌توان رابطهٔ بین فضای خارج قسمت V/W و زیر فضاهایی از V را که مکمل W هستند به‌شرح زیر بیان کرد.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

قضیه. گیریم W زیرفضایی از فضای برداری V و Q نگاشت خارج قسمت از V بروی V/W باشد. فرض کنیم W' زیرفضایی از V باشد. در این صورت $V=W\oplus W'$ اگر وتنها اگر تحدید Q به W' یك یکریختی از W' بروی V/W باشد:

اثبات. فرض کنیم $V=W\oplus W'$. پس هر بردار α در V به‌طور یکتا به صورت $\alpha=\gamma+\gamma'$، که در آن γ در W و γ' در W' است، قابل بیان است. در این صورت $Q\alpha=Q\gamma+Q\gamma'=Q\gamma'$؛ یعنی $\alpha+W=\gamma'+W$. این نشان می‌دهد که Q، W' را بروی V/W می‌نگارد، یعنی $Q(W')=V/W$. بعلاوه Q روی W' یك‌به‌یك است؛ زیرا، فرض کنیم γ'_1 و γ'_2 دو بردار در W' باشند و $Q\gamma'_1=Q\gamma'_2$. در این صورت $Q(\gamma'_1-\gamma'_2)=0$، پس $\gamma'_1-\gamma'_2$ در W قراردارد. این بردار همچنین در W' که مجزا از W است قراردارد؛ پس $\gamma'_1-\gamma'_2=0$. بنابراین تحدید Q به W' تبدیل خطی یك به یکی از W' بروی V/W است.

فرض کنیم W' چنان زیرفضایی از V باشد که Q روی W' یك به یك باشد و $Q(W')=V/W$. گیریم α برداری از V باشد. دراین‌صورت برداری چون γ' در W' وجود دارد که $Q\gamma'=Q\alpha$؛ یعنی $\gamma'+W=\alpha+W$. پس برداری چون γ در W هست که $\alpha=\gamma+\gamma'$. بنابراین $V=W+W'$. برای‌اینکه نشان‌دهیم W و W' مجزا هستند، فرض‌کنیم γ هم در W و هم در W' باشد. چون γ در W است، داریم $Q\gamma=0$. ولی Q روی W' یك‌به‌یك است ولذا باید داشته‌باشیم $\gamma=0$. بدین‌سان $V=W\oplus W'$. □

آنچه‌که حقیقتاً این قضیه می‌گوید این است‌که W' مکمل W است اگر وتنها اگر W' زیرفضایی باشدکه دقیقاً یك عضو ازهر هممجموعه W را شامل باشد. این قضیه‌نشان می‌دهد که وقتی $V=W\oplus W'$، نگاشت خارج قسمت Q، فضای W' را با V/W «یکی می‌کند». به‌طور خلاصه $(W\oplus W')/W$ به‌طریقی طبیعی با W' یکریخت است.

نکته‌ای نسبتاً آشکار را هم باید متذکرشد. اگر W زیرفضایی از فضای برداری بعد متناهی V باشد، آنگاه

$$\text{بعد}(V)=\text{بعد}(W)+\text{بعد}(V/W).$$

این مطلب را می‌توان از قضیهٔ بالا نتیجه‌گرفت. شاید آسانتر باشد مشاهده‌کنیم که آنچه این فرمول بعدی بیان می‌کند این است‌که

$$\text{بعد}(V)=\text{رتبهٔ}(Q)+\text{پوچی}(Q)$$

هدف ما در اینجا بررسی دقیق فضاهای خارج قسمت نیست. لکن نتیجه‌ای بنیانی هست‌که لازم است اثبات آن ارائه شود.

قضیه. گیریم V و Z دو فضای برداری برروی هیأت F باشند. فرض کنیم T تبدیلی خطی‌از V بروی Z باشد. اگر W فضای‌پوچ T باشد، آنگاه Z با V/W یکریخت‌است.

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

اثبات. تبدیلی چون U از V/W در Z را به صورت $U(\alpha+W)=T\alpha$ تعریف می‌کنیم. باید نشان دهیم که U خوش‌تعریف است، یعنی اگر $\alpha+W=\beta+W$، آنگاه $T\alpha=T\beta$. این مطلب از این واقعیت ناشی می‌شود که W فضای پوچ T است؛ زیرا $\alpha+W=\beta+W$ بدین معنی است که $\alpha-\beta$ در W است و این امر صورت می‌پذیرد اگر وتنها اگر $T(\alpha-\beta)=0$. این مطلب نه تنها نشان می‌دهد که U خوش تعریف است، بلکه نشان می‌دهد که U یك به‌یك نیز هست.

اکنون بررسی اینکه U خطی است و V/W را بروی Z می‌فرستد بسادگی میسر است، زیراکه T تبدیلی خطی از V بروی Z است. □

پ. ۵. روابط هم ارزی در جبرخطی

حال برخی‌ازروابط هم‌ارزی‌راکه درمتن‌این‌کتاب‌ظاهرمی‌شوند، مورد توجه قرارمی‌دهیم. مجموعهٔ زیر درست نمونه‌ای از این روابط است.

(۱) گیریم m و n دو عدد صحیح مثبت و F یك هیأت باشد. X را مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $m\times n$ برروی F می‌گیریم. دراین‌صورت هم‌ارزی‌سطری، رابطه‌ای‌هم‌ارزی روی مجموعهٔ Xاست. حکم «A هم‌ارز سطری B است» بدین معنی است که Aمی‌تواند از B توسط دنباله‌ای متناهی از عملهای سطری مقدماتی به‌دست آید. اگربه‌جای «A هم‌ارز سطری B است» بنویسیم $A\sim B$، آنگاه بررسی خواص زیر مشکل نیست: (۱) $A\sim A$؛ (۲) اگر $A\sim B$، آنگاه $B\sim A$؛ (۳) اگر $A\sim B$ و $B\sim C$، آنگاه $A\sim C$. دربارهٔ این رابطهٔ هم‌ارزی چه می‌دانیم؟ در واقع، مطالب زیادی دراین مورد می‌دانیم. مثلاً می‌دانیم که $A\sim B$ اگر و تنها اگر به‌ازای ماتریس $m\times m$ معکوس‌پذیری چون P، $A=PB$؛ یا $A\sim B$ اگر و تنها اگر دستگاههای همگن معادلات خطی $AX=0$ و $BX=0$ دارای جوابهای مساوی باشند. همچنین اطلاعات بسیار واضحی دربارهٔ رده‌های هم‌ارزی این رابطه داریم. هرماتریس $m\times n$ی مانند A بایك و تنها یك ماتریس تحویل شدهٔ سطری پلکانی هم‌ارز سطری است. آنچه این مطلب می‌گوید این است که هرردهٔ هم‌ارزی برای این رابطه دقیقاً شامل یك ماتریس تحویل‌شدهٔ سطری پلکانی R است؛ ردهٔ هم‌ارزی تعیین‌شده توسط R متشکل از همهٔ ماتریسهای $A=PR$ است که در آن P ماتریس $m\times m$ معکوس‌پذیری است. این توصیف از رده‌های هم‌ارزی را می‌توان به‌طریق زیرهم تصور کرد. با مفروض بودن ماتریس $m\times n$ی مانند A، قاعده‌ای (تابعی) چون f داریم که بهA ماتریس‌تحویل‌شدهٔ‌سطری‌پلکانی $f(A)$ راکه‌هم‌ارزسطری A است‌وابسته‌می‌کند.رابطهٔ هم‌ارزی‌سطری‌کاملاً توسط f تعیین می‌شود. زیرا، $A\sim B$ اگروتنها اگر $f(B)=f(A)$؛ یعنی، اگر و تنها اگر A و B دارای یك شکل تحویل شدهٔ سطری پلکانی باشند.

(۲) گیریم n عددی صحیح مثبت و F یك هیأت باشد. فرض می‌کنیم X مجموعهٔ همهٔ ماتریسهای $n\times n$ برروی F باشد. آنگاه تشابه رابطه‌ای هم‌ارزی روی X است؛ هر ماتریس $n\times n$ی مانند A متشابه خودش است؛ اگر A متشابه با B باشد، آنگاه B متشابه

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

با A است؛ اگر A متشابه با B و B متشابه با C باشد، آنگاه A متشابه با C است. دربارهٔ این رابطهٔ هم‌ارزی نیز مطالب نسبتاً زیادی می‌دانیم. مثلاً، A متشابه با B است اگر و تنها اگر A و B روی F^n عملگرهای خطی‌مساوی را (احتمالاً) درپایه‌های مرتب‌متفاوتی نمایش دهند. اما، مطلبی عمیق‌تر از این می‌دانیم. هر ماتریس $n \times n$ مانند A، برروی F، با یك و تنها یك ماتریس که درفرم گویاست (فصل ۷)، (برروی F)، متشابه است. به‌بیان دیگر، هرردهٔ‌هم‌ارزی برای‌رابطهٔ تشابه دقیقاً شامل‌یك ماتریس‌است که درفرم‌گویاست. هر ماتریس در فرم گویا، توسط یك kتایی $(p_1, \cdots, p_k)$ از چندجمله‌ایهای تکین‌دارای این خاصیت‌که p_{j+1} چند جمله‌ای p_j را عاد می‌کند، $j = 1, \cdots, k-1$، تعیین می‌شود. بدین‌سان، تابعی چون f داریم‌که به هر ماتریس $n \times n$ مانند A یك kتایی $f(A) = (p_1, \cdots, p_k)$ را که درشرط تقسیم‌پذیری p_{j+1} بر p_j صدق می‌کند وابسته می‌سازد؛ و A و B متشابه‌اند اگر و تنها اگر $f(A) = f(B)$.

(۳) اینك حالت خاصی از همین مثال ۲. گیریم X مجموعهٔ ماتریسهای 3×3 بر روی‌هیأتی چون F باشد. رابطهٔ تشابه‌روی X را مورد بررسی قرارمی‌دهیم. اگر A و B دو ماتریس 3×3 برروی F باشند. آنگاه A و B متشابه‌اند اگر و تنها اگر دارای چندجمله‌ای سرشت‌نمای مساوی و چند جمله‌ای مینیمال مساوی باشند. به‌ازای هرماتریس 3×3 چون A، جفتی مانند (f, p) از دو چندجمله‌ای تکین داریم‌که

(الف) $\deg f = 3$،

(ب) p چندجمله‌ای f را عاد می‌کند،

f چندجمله‌ای سرشت‌نمای A است و p چندجمله‌ای مینیمال A. با مفروض بودن چندجمله‌ایهای تکین f و p برروی F که در شرایط (الف) و (ب) صدق می‌کنند، به‌آسانی‌می‌توان ماتریسی 3×3 برروی F به‌دست‌آوردکه f و p را، بترتیب، به‌عنوان چندجمله‌ایهای سرشت‌نما و مینیمال خود داشته باشد. لب همهٔ این مطالب چنین است. اگر رابطهٔ تشابه روی مجموعهٔ ماتریسهای 3×3 برروی F را مورد بررسی قرار دهیم، رده‌های هم‌ارزی درتناظریك‌به‌یك خواهند بود باجفتهای‌مرتب (f, p) ازچندجمله‌ایهای تکین برروی F که درشرایط (الف) و (ب) صدق می‌کنند.

پ. ۶. اصل موضوع انتخاب

به‌بیانی مجمل، اصل انتخاب یك قاعده (یا اصل) فکرکردن است حاکی از اینکه با در دست داشتن خانواده‌ای از مجموعه‌های ناتهی، می‌توانیم از هر مجموعه یك عنصر را برگزینیم. برای بیان دقیق‌تر مطلب، فرض‌کنیم مجموعهٔ نمایه‌ای چون A و به‌ازای هر α در A مجموعه‌ای وابسته وغیر تهی چون S_α در دست باشد. «انتخاب» یك عنصر از هر S_α به‌معنی ارائهٔ قاعده‌ای است چون f که به هر α یك عنصر $f(\alpha)$ از مجموعهٔ S_α را وابسته سازد. اصل انتخاب حاکی‌است‌که این امر امکان‌پذیر است، یعنی بادر دست‌داشتن

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

خانوادهٔ مجموعه‌های $\{S_\alpha\}$ تابعی چون f از A در

$$\bigcup_\alpha S_\alpha$$

یافت‌می‌شودکه به‌ازای هر α، $f(\alpha)$ در S_α باشد. این‌اصل هرچند مورد پذیرش‌اکثریت ریاضیدانان است در موارد بسیاری به‌هیچ‌وجه روشن نیست‌که تابع صریحی چون f را چگونه می‌توان به‌دست آورد.

اصل انتخاب پیامدهای تکان‌دهنده‌ای هم دارد. اکثر این نتایج، به مواد مورد بحث این‌کتاب یا ارتباط اندکی دارند یا هیچ ربطی پیدا نمی‌کنند. اما، یك پیامد شایستهٔ‌ذکر است: هرفضای برداری پایه‌ای‌دارد. مثلاً هیأت اعداد حقیقی به‌عنوان یك فضای‌برداری بر روی هیأت اعدادگویا، دارای یك پایه است. به‌بیان دیگر، زیرمجموعه‌ای چون S از R وجود داردکه برروی هیأت اعدادگویا مستقل خطی است و دارای این خاصیت‌است که هرعدد حقیقی ترکیب خطی‌گویایی از تعدادی متناهی از عناصر S است. ما در اینجا برای استنتاج این‌قضیهٔ مربوط به‌فضاهای برداری ازاصل انتخاب خود را معطل نمی‌کنیم و برای دیدن اثباتی از آن، خواننده را به‌کتاب کلی[1] که در فهرست مراجع آمده است، ارجاع می‌دهیم.

مراجع

Halmos, P., *Finite-Dimensional Vector Spaces*, D. Van Nostrand Co., Princeton, 1958.

Jacobson, N., *Lectures in Abstract Algebra*, II, D. Van Nostrand Co., Princeton, 1953.

Kelley, John L., *General Topology*, D. Van Nostrand Co., Princeton, 1955.

MacLane, S. and Birkhoff, G., *Algebra*, The Macmillan Co., New York, 1967.

Schreier, O. and Sperner, E., *Introduction to Modern Algebra and Matrix Theory*, 2nd Ed., Chelsea Publishing Co., New York, 1955.

van der Waerden, B. L., *Modern Algebra* (two volumes), Rev. Ed., Frederick Ungar Publishing Co., New York, 1969.

1. Kelley

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

واژه‌نامهٔ انگلیسی به‌فارسی

action	عمل، کنش
add	اضافه کردن
adjacent	مجاور
adjoint	الحاقی
—operation	عمل الحاق
—operator	عملگر—
adjunction	الحاق
admissible	مجاز
algebra	جبر
algebraic	جبری
algebraically closed	بستهٔ جبری
algorithm	الگوریتم
alternating	متناوب
analysis	آنالیز
angle	زاویه
annihilating polynomial	چندجمله‌ای پوچساز
annihilator	پوچساز
anti-isomorphism	پادیکریختی
application	کاربرد
approximation	تقریب-نزدیک‌سازی
arbitrary	دلخواه
argument	استدلال، آوند

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

array	آرایش
assertion	حکم
associativity law	قانون شرکت‌پذیری
augmented matrix	ماتریس افزوده
axial	محوری
axis	محور
axiom of choice	اصل موضوع انتخاب
base	پایه، مبنا [لگاریتم]
basis	پایه
bilinear	دوخطی
–form	فرم–
binary	دوتایی
binomial	دوجمله‌ای
calculation(→computation)	محاسبه
canonical	متعارف
character	سرشت
characterisation	سرشت‌نمایی
characteristic	سرشت‌نما
–polynomial	چندجمله‌ای–
–value	مقدار– [= مقدار ویژه]
–vector	بردار–
class	رده
classic	کلاسیک
classical adjoint	الحاقی کلاسیک
classification	رده‌بندی
codimension	همبعد
codomain	همدامنه
coefficient	ضریب
cofactor	همسازه
coincidence	انطباق
collection	گردآورده، دسته

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

column	ستون
–operation	عمل ستونی
–rank	رتبهٔ ستونی
combination	ترکیب
linear–	ـ خطی
combinatorial analysis	آنالیز ترکیبی
commutative	جابجایی
commutator	جابجاگر
commute	جابجاشدن
companion	همدم
–matrix	ماتریس–
complement	مکمل
complex	مختلط
component	مؤلفه
composed function	تابع مرکب
composition	ترکیب [توابع]
computation(→calculation)	محاسبه
conductor	هادی
congruence	همنهشتی
–modulo n	ـ به‌پیمانهٔ n
congruent	همنهشت
conjugate	مزدوج
–transpose	ترانهادهٔ–
conjugation function	تابع تزویجی
consequence	پی‌آمد
consistant	سازگار
continuous	پیوسته
convergence	همگرایی
convergent	همگرا
converse	عکس
coordinate	مختص
corollary	نتیجه
correspondence	تناظر
correspondent	متناظر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

coset	هم‌مجموعه
countability	شمارش‌پذیری
countable	شمارش‌پذیر
criterion	معیار
cross product	ضرب خارجی
cyclic	دوری
–decomposition	تجزیهٔ–
–subspace	زیرفضای–
–vector	بردار–
decomposable	تجزیه‌پذیر
decompose	تجزیه‌کردن
decomposition	تجزیه
decrease	نزول کردن
decreasing	نزولی
deduction	قیاس، استنتاج
definite	معین
–integral	انتگرال–
degenerate	تبهگون
degree	درجه
dependence	وابستگی
dependent	وابسته
derivative	مشتق
determinant	دترمینان
–rank	رتبهٔ–
diagonal	قطر، قطری
–matrix	ماتریس قطری
diagonalizable	قطری‌شدنی
–operator	عملگر–
diagonalization	قطری کردن
differentiable	مشتق‌پذیر
differential	دیفرانسیل
differentiation	مشتق‌گیری، دیفرانسیل‌گیری
–transformation	تبدیل–

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

dimension	بعد
direct	مستقیم
–sum	مجموع–
direction	سو
directional	سویی
disjoint	مجزا
distance	فاصله [دو نقطه]
distributive law	قانون پخش‌پذیری
divide	تقسیم کردن-بخش کردن، عاد کردن
divident	مقسوم
divisibility	بخش‌پذیری
division	تقسیم
divisor	مقسوم‌علیه
domain	دامنه
dot product	ضرب نقطه‌ای
double	مضاعف
–dual	دوگان–
dual	دوگان
–basis	پایهٔ –
- space	فضای–
duality	دوگانی
echelon	پلکانی
eigenvalue	مقدارویژه [= مقدار سرشت‌نما]
element	عنصر، عضو
elimination	حذف
–process	فرآیند–
empty	تهی
entire	تام
–space	فضای–
entry	درایه
equivalence	هم‌ارزی
–relation	رابطهٔ–
equivalent	هم‌ارز

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

evaluation	محاسبه، تعیین‌مقدار
expand	بسط دادن
expansion	بسط
explicit	صریح
exponent	نما
exponential	نمایی
extension	گسترش
factor	سازه
factorization	تجزیه به‌سازه‌ها
field	هیأت
finite	متناهی
finitely generated	بطور متناهی تولیدشده
form	فرم، صورت
formal	صوری
—power series	سری‌توانی—
formula	فرمول
free module	مدول آزاد
function	تابع
functional	تابعك
generalization	تعمیم
generalize	تعمیم‌دادن، عمومیت‌دادن
generate	تولیدکردن
generated	تولیدشده
generator	مولد
graph	نمودار
greatest common divisor	بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك
group	گروه
Hermitian[=self adjoint]	هرمیتی
—form	فرم—
homogeneous	همگن

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

homomorphic	همریخت
homomorphism	همریختی
hyperplane	ابرصفحه
hyperspace	ابرفضا
hypothesis	فرض
ideal	ایدآل
idempotence	خودتوانی
idempotent	خودتوان
—operator	عملگر—
identical	همانند، یکسان
identity	همانی [= عنصرهمانی]، اتحاد
—function	تابع همانی
image	نگاره
imaginary	موهومی-انگاری
increasing	صعودی
inclusion	شمول
independence	استقلال
independent	مستقل
—variable	متغیر—
index	نمایه
indices	نمایه‌ها
induce	القاکردن
induced operator	عملگرالقاشده
induction	استقرا
inductive	استقرایی
inequality	نامساوی
infinite	نامتناهی
inner product	ضرب داخلی
integration	انتگرال گیری
—by parts	— جزء به‌جزء
interpolation	درون‌یابی
intersection	اشتراك
interval	فاصله

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

invariance	پایایی
invariant	پایا
—subspace	زیرفضای—
inverse	معکوس
inversion	انعکاس
invertible	معکوس‌پذیر
irreducible	تحویل‌ناپذیر
isomorphic	یکریخت
isomorphism	یکریختی
iterated	مکرر
iteration	تکرار
kernel	هسته
latent root	ریشهٔ راکد، [= مقدار سرشت‌نما]
leading	مقدم
—nonzero entry	درایهٔ غیرصفر—
least common divisor	کوچکترین مضرب مشترك
lemma	لم
length	طول
line	خط
linear	خطی
—combination	ترکیب—
—function	تابع—
—functional	تابعك—
—transformation	تبدیل—
linearly dependent	وابستهٔ خطی
linearly independent	مستقل خطی
lower triangular	پایین‌مثلثی
magnitude	بزرگی
main diagonal	قطر اصلی
map = mapping	نگاشت

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

matrix	ماتریس
maximal	ماکسیمال
–subspace	زیرفضای–
maximum	ماکسیمم
member	عضو
minimal	مینیمال
–polynomial	چندجمله‌ای–
minimum	مینیمم
minor	کهاد
module	مدول
monic polynomial	چندجمله‌ای تکین
motion	حرکت
multilinear function	تابع چندخطی
multiplicand	مضروب
multiplication	ضرب
multiplicity	چندگانگی
multiplier	ضریب، مضروب‌فیه
mutually perpendicular	دوبه‌دوعمود برهم
negative	منفی
nilpotent	پوچ‌توان
non-degenerate	ناتبهگون
–bilinear form	فرم دوخطی–
non-overlapping	نامتداخل
non-singular	نامنفرد
norm	نرم
normal	نرمال
–operator	عملگر–
normalizer	نرمال‌کننده
normed	نرم‌دار
notation	نماد، نمادگذاری
n-tuple	nتایی
nullity	پوچی
null- space	فضای پوچ

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

odd	فرد
on	روی
one-one	یك به‌یك
onto	پوشا، بروی
operate	عمل کردن
operation	عمل
operator	عملگر
order	مرتبه
ordered basis	پایهٔ مرتب
origin	مبدأ
orthogonal	متعامد
–basis	پایه‌ـ
–complement	مکمل‌ـ
–group	گروه‌ـ
–projection	تصویرـ
–set	مجموعهٔ‌ـ
–vector	بردارـ
orthogonality	تعامد
orthogonalization	متعامدسازی
orthonormal	متعامدیکه
–basis	پایهٔ‌ـ
–set	مجموعهٔ‌ـ
over	برروی
overlap	تداخل کردن
parallel	موازی
parallelogram law	قانون متوازی‌الاضلاع
period	دورهٔ تناوب
periodic	دوره‌ای
permutation	جایگشت
–group	گروه جایگشتی
perpendicular	عمود
perpendicularity	عمود بودن، تعامد
polar	قطبی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

polarization identity	اتحاد قطبی
pole	قطب
polynomial	چندجمله‌ای
positive	مثبت
—definite	معین—
— —bilinear form	فرم دوخطی— —
—form	فرم—
power series	رشتهٔ توانی
primary	اولیه
—decomposition	تجزیهٔ—
prime	اول
principal ideal	ایدآل اصلی
process	فرآیند
product	حاصل‌ضرب، ضرب
project	طرح، تصویر کردن
projection	تصویر
—operator	عملگر—
proof	اثبات
proper	سره
—subset	زیرمجموعهٔ—
—value	مقدار—
pseudo orthogonal group	گروه شبه متعامد
quadratic	درجهٔ دوم
—form	فرم—
quotient	خارج قسمت
—space	فضای—
range	برد
rank	رتبه
rational	گویا
—form	فرم—
real	حقیقی
—line	خط—

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

–valued function	تابع حقیقی
reciproca	عکس [یك‌عدد]
rectangle	مستطیل
rectangular	مستطیلی
reduced	تحویل شده
reducibility	تحویل‌پذیری
reflection	انعکاس
reflective	انعکاسی
relation	رابطهٔ
relatively prime	نسبت به‌هم اول
remainder	باقیمانده
representation	نمایش
representative	نمایشگر
resolution	تفکیك، حل
restrict	تحدیدکردن
restricted	محدود شده
restriction	تحدید
–operator	عملگر–
reverse	وارونه، وارونه‌کردن
reversible	وارونه‌پذیر
rigid motion	حرکت صلب
ring	حلقه
root	ریشه
rotation	دوران
row	سطر
–equivalence	هم‌ارز سطری
–operation	عمل سطری
–rank	رتبهٔ سطری
–reduced	تحویل‌شدهٔ سطری
– – echelon	– – پلکانی
–space	فضای سطری
–vector	بردار سطری
r-shuffle	r-بر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

scalar	اسکالر
–polynomial	چندجمله‌ای–
–product	ضرب–
self adjoint[=Hermitian]	خودالحاق
semi-simple operator	عملگر نیم‌ساده
separating vector	بردارجداکننده
separation	جداسازی
sequence	دنباله
series	رشته، سری
sesqui-linear	یك‌ونیم‌خطی
–form	فرم–
set	مجموعه
shift	انتقال
shuffle	بر
sign	علامت
signature	نشان
signum	علامت
similarity	تشابه
simultaneous	همزمان
–diagonalization	قطری‌سازی–
–triangulation	مثلث‌بندی–
singular	منفرد
–matrix	ماتریس–
–transformation	تبدیل–
skew	کج
–symmetric	متقارن–
– –bilinear form	فرم دوخطی – –
solution	جواب
space	فضا
span	پدیدآوردن
spanned by	پدیدآمده توسط
spanning	پدیدآورنده
spatial	فضایی
spectral	طیفی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

–resolution	تفکیک–
–value	مقدار–
spectrum	طیف
square	مربع، مجذور
–matrix	ماتریس مربعی
–root	جذر، ریشهٔ دوم
standard	استانده
–basis	پایهٔ–
strict	اکید
structure	ساختار–ساخت
stuffer	پرکننده [= T–هادی]
subdivision	زیربخش
subfield	زیرهیأت
submatrix	زیرماتریس
submodule	زیرمدول
subscript	شاخص‌زیر
subset	زیرمجموعه
subspace	زیرفضا
substitution	جایگزینی
subtraction	تفریق
succession	توالی
successive	متوالی
sum	مجموع
symbol	نماد
symmetric	متقارن
–bilinear form	فرم دوخطی–
–group	گروه متقارن–
symmetry	تقارن
T-conductor	T–هادی
tensor	تانسور
–product	ضرب‌تانسوری
term	جمله، اصطلاح
theorem	قضیه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

theory	نظریه
trace	رد
–of linear transformation	ـ تبدیل خطی
–of matrix	ـ ماتریس
transformation	تبدیل
transitive	متعدی
transitivity	تعدی
translation	انتقال
transpose	ترانهاده
transposition	ترانهش
triangulable	مثلثی‌شونده
triangular	مثلثی
triangulation	مثلث‌بندی
trivial	بدیهی
unimodular	تک‌مدولی
union	اجتماع
unique	یکتا
unit	یکه
unitary	یکانی
–diagonalization	قطری‌کردن‌ـ
unity	یگانی
upper triangular	بالامثلثی
validity	اعتبار
value	مقدار
vanish	صفرشدن
variable	متغیر
variation	تغییر
vector	بردار
–space	فضای برداری

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

wedge product	ضرب گوه‌ای
well-defined	خوش تعریف
zero	صفر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

واژه‌نامهٔ فارسی به‌انگلیسی

آرایش	array
آر-بر [r-بر]	r-shuffle
آزاد	free
آنالیز	analysis
ـ ترکیبی	combinatorial–
آوند	argument
ابرصفحه	hyperplane
ابرفضا	hyperspace
اتحاد	identity
ـ قطبی	polarization–
اثبات	proof
اجتماع	union
استانده	standard
استدلال	argument
استقرا	induction
استقرایی	inductive
استقلال	independence
استنتاج	deduction
اسکالر	scalar
اشتراك	intersection
اصطلاح	term

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

axiom	اصل موضوع
principal	اصلی
add	اضافه کردن
validity	اعتبار
augmented	افزوده
strict	اکید
adjunction	الحاق
adjoint	الحاقی
classical–	ـ کلاسیک
induce	القا کردن
algorithm	الگوریتم
shift	انتقال
translation	انتقال
integral	انتگرال
definite–	ـ معین
integration	انتگرال گیری
–by parts	ـ جزء به‌جزء
coincidence	انطباق
reflection	انعکاس
inversion	انعکاس
imaginary	انگاری [= موهومی]
prime	اول
primary	اولیه
ideal	ایدال
principal–	ـ اصلی
remainder	باقیمانده
upper triangular	بالامثلثی
divisibility	بخش‌پذیری
trivial	بدیهی
shuffle	بر
range	برد
vector	بردار

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

separating–	ـ جداکننده
cyclic–	ـ دوری
row–	ـ سطری
orthogonel–	ـ متعامد
over	برروی
greatest common divisor	بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك
magnitude	بزرگی
algebraically closed	بستهٔ جبری
expansion	بسط
expand	بسط دادن
dimension	بعد
anti-isomorphism	پاد یکریختی
invariant	پایا
invariance	پایایی
base	پایه
basis	پایه
dual–	ـ دوگان
orthogonal–	ـ متعامد
orthonormal–	ـ متعامد یکه
ordered–	ـ مرتب
lower triangular	پایین مثلثی
distributive	پخش‌پذیری
spanned by	پدیدآمده توسط
span	پدیدآوردن
spanning	پدیدآورنده
stuffer	پرکننده
echelon	پلکانی
nilpotent	پوچ‌توان
annihilator	پوچساز
nullity	پوچی
onto	پوشا
continuous	پیوسته

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

function	تابع
conjugation–	ـ ترویجی
multilinear–	ـ چندخطی
linear–	ـ خطی
composed–	ـ مرکب
functional	تابعك
linear–	ـ خطی
entire	تام
tensor	تانسور
transformation	تبدیل
linear–	ـ خطی
differentiation–	ـ مشتق‌گیری [= دیفرانسیل‌گیری]
singular–	ـ منفرد
degenerate	تبهگون
decomposition	تجزیه
primary–	ـ اولیه
factorization	تجزیه به‌سازه‌ها
decomposable	تجزیه‌پذیر
decompose	تجزیه‌کردن
restriction	تحدید
reduced	تحویل شده
row–	ـ سطری
– – echelon	ـ ـ پلکانی
irreducible	تحویل‌ناپذیر
overlap	تداخل‌کردن
transpose	ترانهاده
conjugate–	ـ مزدوج
transposition	ترانهش
combination	ترکیب
linear–	ـ خطی
composition	ترکیب [توابع]
conjugation	تزویجی
similarity	تشابه
projection	تصویر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

orthogonal–	ـ متعامد
project	تصویر کردن
orthogonality[=perpendicularity]	تعامد
transitivity	تعدی
generalization	تعمیم
generalize	تعمیم دادن
evaluation	تعیین مقدار [=محاسبه]
variation	تغییر
subtraction	تفریق
resolution	تفکیک
spectral–	ـ طیفی
symmetry	تقارن
approximation	تقریب
division	تقسیم
divide	تقسیم کردن، بخش کردن، عاد کردن
iteration	تکرار
unimodular	تک‌مدولی
correspondence	تناظر
succession	توالی
generate	تولید کردن
empty	تهی
T-conductor	T- هادی [T-هادی]

commute	ابجا شدن
commutator	جابجاگر
commutative	جابجایی
substitution	جایگزینی
permutation	جایگشت
algebra	جبر
algebraic	جبری
separation	جداسازی
term	جمله
solution	جواب

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

polynomial	چندجمله‌ای
annihilating–	ـ پوچساز
monic–	ـ تکین
characteristic–	ـ سرشت‌نما
multiplicity	چندگانگی
product	حاصل‌ضرب ، ضرب
elimination	حذف
motion	حرکت
rigid–	ـ صلب
real	حقیقی
assertion	حکم
resolution	حل
ring	حلقه
quotient	خارج قسمت
line	خط
real–	ـ حقیقی
linear	خطی
self adjoint	خودالحاق
idempotent	خودتوان
idempotence	خودتوانی
well defined	خوش‌تعریف
domain	دامنه
determinant	دترمینان
entry	درایه
nonzero–	ـ غیرصفر
leading– –	ـ ـ مقدم
degree	درجه
quadratic	درجهٔ دوم
interpolation	درون‌یابی
arbitrary	دلخواه

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

sequence	دنباله
binary	دوتایی
binomial	دوجمله‌ای
rotation	دوران
periodic	دوره‌ای
period	دورهٔ تناوب
cyclic	دوری
dual	دوگان
double–	ـ مضاعف
duality	دوگانی
differential	دیفرانسیل
differentiation	ـ گیری [= مشتق گیری]
relation	رابطه
equivalence–	ـ هم‌ارزی
rank	رتبه
determinant–	ـ دترمینان
column–	ـ ستونی
row–	ـ سطری
trace	رد
of linear transformation	ـ تبدیل خطی
of Matrix–	ـ ماتریس
class	رده
classification	رده‌بندی
series	رشته
power–	ـ توانی
Formal power–	ـ توانی صوری
root	ریشه
latent–	ـ راکد، [= مقدار سرشت‌نما]
angle	زاویه
subdivision	زیربخش
subspace	زیرفضا

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

cyclic–	ـ ی‌دوری
maximal–	ـ ی‌ماکسیمال
submatrix	زیرماتریس
subset	زیرمجموعه
proper–	ـ سره
submodule	زیرمدول
structure	ساختار
consistant	سازگار
factor	سازه
column	ستون
character	سرشت
characteristic	سرشت‌نما
characterization	سرشت‌نمایی
proper	سره
row	سطر
direction	سو
directional	سویی
subscript	شاخص زیر
associativity	شرکت‌پذیری
countable	شمارش‌پذیر
countability	شمارش‌پذیری
inclusion	شمول
explicit	صریح
increasing	صعودی
zero	صفر
vanish	صفر شدن
multiplication	ضرب
product	ضرب ، حاصل‌ضرب
tensor–	ـ تانسوری

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

cross–	ـ خارجی
inner–	ـ داخلی
wedge–	ـ گوه‌ای
dot–	ـ نقطه‌ای
coefficient	ضریب
multiplier	ضریب [= مضروب‌فیه]
project	طرح
length	طول
spectrum	طیف
member	عضو [= عنصر]
converse	عکس
sign[= signum]	علامت
action	عمل
operation	عمل
adjoint–	ـ الحاق
column–	ـ ستونی
row	ـ سطری
operator	عملگر
adjoint–	ـ الحاقی
induced–	ـ القاء شده
projection–	ـ تصویر
idempotent–	ـ خودتوان
diagonalizable–	ـ قطری‌شدنی
normal–	ـ نرمال
semi-simple–	ـ نیم‌ساده
sesqui-linear–	ـ یك‌ونیم‌خطی
perpendicular	عمود
perpendicularity	عمود بودن
element	عنصر [= عضو]
identity–	ـ همانی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

interval	فاصله [اعداد حقیقی]
distance	فاصله [دو نقطه]
process	فرآیند
elimination–	ـ حذف
odd	فرد
hypothesis	فرض
form	فرم
multilinear–	ـ چندخطی
quadratic–	ـ درجهٔ دوم
bilinear–	ـ دوخطی
symmetric–	ـ متقارن
skew-symmetric–	ـ متقارن کج
positive definite–	ـ معین مثبت
non-degenerate–	ـ ناتبهگون
Hermitian–	ـ هرمیتی
formula	فرمول
space	فضا
vector–	ـ ی‌برداری
null–	ـ ی‌پوچ
entire–	ـ ی‌تام
quotient–	ـ ی‌خارج قسمت
dual–	ـ ی‌دوگان
row–	ـ ی‌سطری
spatial	فضایی
theorem	قضیه
pole	قطب
polar	قطبی
diagonal	قطر
main–	ـ اصلی
diagonalizable	قطری‌شدنی
diagonalization	قطری کردن
unitary–	ـ یکانی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

application	کاربرد
skew	کج
classical	کلاسیك
action	کنش
least common divisor	کوچکترین مضرب مشترك
minor	کهاد
collection	گردآورده
group	گروه
permutation–	ـ جایگشتی
pseudo-orthogonal–	ـ شبه متعامد
orthogonal–	ـ متعامد
symmetric–	ـ متقارن
extension	گسترش
rational	گویا
lemma	لم
matrix	ماتریس
diagonal–	ـ قطری
square–	ـ مربعی
singular–	ـ منفرد
companion–	ـ همدم
maximal	ماکسیمال
maximum	ماکسیمم
origion	مبدأ
base	مبنا [لگاریتم]
canonical	متعارف
orthogonal	متعامد
orthogonalization	متعامدسازی
orthonormal	متعامدیکه
transitive	متعدی
variable	متغیر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

independent–	ـ مستقل
symmetric	متقارن
skew–	ـ کج
correspondent	متناظر
alternating	متناوب
finite	متناهی
parallelogram	متوازی‌الاضلاع
successive	متوالی
positive	مثبت
triangulation	مثلث‌بندی
triangular	مثلثی
triangulable	مثلثی‌شونده
admissible	مجاز
adjacent	مجاور
disjoint	مجزا
sum	مجموع
direct–	ـ مستقیم
set	مجموعه
orthogonal–	ـ متعامد
orthonormal–	ـ ـ یکه
calculation	محاسبه
computation	محاسبه
evaluation	محاسبه [= تعیین مقدار]
axis	محور
axial	محوری
coordinate	مختص
complex	مختلط
module	مدول
free–	ـ آزاد
square	مربع
order	مرتبه
composed	مرکب
conjugate	مزدوج
linear–	ـ خطی

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

مستطیل	rectangle
مستطیلی	rectangular
مستقل	independent
ـ خطی	linearly–
مستقیم	direct
مشتق	derivative
مشتق‌پذیر	differentiable
مشتق‌گیری ،دیفرانسیل گیری	differentiation
مضاعف	double
مضروب	multiplicand
مضروب‌فیه [= ضریب]	multiplier
معکوس	inverse
معکوس‌پذیر	invertible
معیار	criterion
معین	definite
ـ مثبت	positive–
مقدار سرشت‌نما [= مقدارویژه]	characteristic value
مقدارسره	proper value
مقدارطیفی	spectral value
مقدارویژه	eigen value
مقدم	leading
مقسوم	divident
مقسوم‌علیه	divisor
مکرر	iterated
مکمل	complement
ـ متعامد	orthogonal–
منفرد	singular
منفی	negative
موازی	parallel
مولد	generator
مؤلفه	component
موهومی [= انگاری]	imaginary
مینیمال	minimal
مینیمم	minimum

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

non-degenerate	ناتبهگون
non-empty	ناتهی
non-overlapping	نامتداخل
infinite	نامتناهی
inequality	نامساوی
non-singular	نامنفرد
corollary	نتیجه
norm	نرم
normal	نرمال
normalizer	نرمال کننده
normed	نرم‌دار
decrease	نزول کردن
decreasing	نزولی
relatively prime	نسبت به‌هم اول
signature	نشان
theory	نظریه
image	نگاره
map[=mapping]	نگاشت
exponent	نما
symbol	نماد
notation	نماد
notation–	ـ گذاری
representation	نمایش
representative	نمایشگر
index	نمایه
indices	نمایه‌ها
exponential	نمایی
graph	نمودار
dependence	وابستگی
linearly–	ـ خطی
dependent	وابسته
reverse	وارونه
reversible	وارونه‌پذیر

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

وارونه کردن	reverse
هادی	conductor
هرمیتی	Hermition
هسته	kernel
هم‌ارز	equivalent
هم‌ارزی	equivalence
ـ سطری	row–
همانی [= عنصر همانی]، اتحاد	identity
همبعد	codimension
همدامنه	codomain
همدم	companion
همریخت	homomorphic
همریختی	homomorphism
همزمان	simultaneous
همسازه	cofactor
همگرا	convergent
همگرایی	convergence
همگن	homogeneous
هم‌مجموعه	coset
همنهشت	congruent
همنهشتی	congruence
ـ به‌پیمانهٔ n	–modulo n
هیأت	field
یکانی	unitary
یك به یك	one-one
یکتا	unique
یکریخت	isomorphic
یکریختی	isomorphism
یکه	unit
یگانی	unity

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

فهرست راهنما

ر ـ بر ۲۲۳
آزاد، مدول ـ ←

ابرفضا ۱۳۴، ۱۱۴
اتحاد قطبی ۳۵۵، ۴۷۲
اجتماع ۴۹۶
استانده
پایهٔ ـ ←
ضرب داخلی ـ ←
استقلال خطی ۵۶، ۶۴
اسکالر ۶
چندجمله‌ای ـ ←
اشتراك ۴۹۶
پوچساز ـ ←
ـ زیرفضاها ۵۱
اصل (موضوع) انتخاب ۵۰۹
اعداد
ـ حقیقی ۶
ـ صحیح ۷
ـ ـ مثبت ۷
ـ گویا ۷
ـ مختلط ۶
اعمال ستونی مقدماتی ۳۸، ۳۳۴
اعمال سطری مقدماتی ۱۱، ۳۲۹
افزوده، ماتریس ـ ←
اقلیدس، فضای ـ ی ←
الحاقی
ـ تبدیل خطی ۳۸۲
ـ کلاسیك ۱۹۴ (تمرین ۳)، ۲۰۸
ایدآل ۱۷۱
ـ اصلی ۱۷۱
ـ پرکننده ۲۶۳
بالامثلثی، ماتریس ـ ←
بخش‌پذیری چندجمله‌ایها ← تقسیم‌پذیری چندجمله‌ایها
بر ۲۲۳
برد ۹۵
ـ تابع ۴۹۷
ـ تبدیل خطی ۹۶
بردار
ـ جداکننده ۳۱۷ (تمرین ۱۴)
ـ دوری ۲۹۷
ـ سرشت‌نما ۲۳۹
ـ سطری ۵۴
ـ های متعامد ۳۶۱، ۴۷۳

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ترکیب خطی ـ ها ←
T ـ پوچساز ـ ←
مختص ـ ←
بزرگترین مقسوم‌علیه مشترك ۱۷۳
بستهٔ جبری، هیأت ـ ←
بسطهای لاپلاس ۲۳۳
بعد ۶۱
ـ فضای برداری ۶۱
ـ متناهی ۵۷
فرمول ـ ۶۱

پایا
زیرفضای ـ ←
زیرمجموعهٔ ـ ←
سازه‌های ـ ←
مجموع مستقیم ـ ←
پایه ۵۷
ـ استانده ۵۸
ـ برای مدول ۲۱۴
ـ دوگان ۱۳۱، ۲۱۶
ـ فضای برداری ۵۷
ـ متعامد ۳۶۴
ـ یکه ۳۶۴
ـ مرتب ۶۸
تغییر ـ ←
پرکننده ← ایدآل پرکننده
پوچ‌توان
تبدیل خطی ـ ←
عملگر ـ ←
ماتریس ـ ←
پوچساز
ـ اشتراك ۱۴۰ (تمرین ۱۱)
ـ بردارها ← T ـ پوچساز
ـ زیرفضاها ۱۳۵
ـ زیرمجموعه ۱۳۴
ـ مجموع ۱۴۰ (تمرین ۱۱)
پوچی تبدیل خطی ۹۶
پوشا ۴۹۷

تابع ۴۹۷
برد ـ ←
ـ n خطی ۱۸۵
ـ n خطی متناوب ۱۸۸، ۲۲۰
ـ تحدید ۵۰۰
ـ چندجمله‌ایها ۴۴
ـ چندخطی ۲۱۶
ـ خطی ۹۱، ۱۲۹، ۳۷۶
ـ دترمینان ۱۸۸
ـ معکوس‌پذیر ۴۹۹
ـ همانی ۴۹۸
معکوس ـ ←
تابعك خطی ۱۲۹
تانسور ۲۱۶
ضرب ـ ی ←
تبدیل
ـ خارج‌قسمت ۵۰۶
ـ لورنتز ۴۰۲ (تمرین ۱۵)، ۴۸۹
ـ مشتق‌گیری ۹۲
ـ صفر ۹۱
ـ یکانی ۴۵۷
تبدیلهای خطی ۹۱، ۱۰۳
الحاقی ـ ←
برد ـ ←
پوچی ـ ←
ـ پوچ‌توان ۲۸۹
ـ خارج‌قسمت ۵۰۶
ـ خودالحاق ۳۸۶، ۴۰۶
ـ قطری‌شدنی ۲۴۱

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ـ کیلی ۴۰۱ (تمرین ۷)
ـ متعامد ۳۹۳
ـ مثبت ۴۲۵
ـ مثلثی شونده ۲۶۴، ۴۰۸
ـ معکوس‌پذیر ۱۰۶
ـ نامنفرد ۱۰۷
ـ نامنفی ← عملگر نامنفی
ـ نرمال ۴۰۳
ـ نیم‌ساده ← عملگر نیم‌ساده
ـ یکانی ۳۹۱
تجزیهٔ دوری ـ ←
تجزیهٔ قطبی ـ ←
ترانهادهٔ ـ ←
جزء قطری‌شدنی ـ ←
چندجمله‌ایهای مینیمال ـ ←
دترمینان ـ ←
رتبهٔ ـ ←
رد ـ ←
ضرب ـ ←
ماتریس ـ ←
ـ در پایهٔ متعامد یکه ←
تجزیهٔ
ـ اولیهٔ چندجمله‌ایها ۱۷۸
ـ چندجمله‌ایها به‌سازه‌های اول ۱۷۷
ـ دوری تبدیلهای خطی ۳۰۴
ـ قطبی تبدیل خطی ۴۴۱
قضیهٔ ـ اولیه ←
تحدید
ـ تابع ۵۰۰
عملگر ـ ی ←
تحویل شدهٔ
ـ سطری ۱۵
ـ پلکانی ۱۸، ۷۶
تحویل‌ناپذیر، چندجمله‌ای ـ ←
ترانهادهٔ
ـ تبدیل خطی ۱۴۷
ـ ماتریس ۱۴۹
ـ مزدوج ماتریس ۳۵۳
ترکیب
ـ توابع ۴۹۸
ـ خطی بردارها ۴۵
ـ خطی معادلات ۹
تزویجی ۳۵۹ (تمرین ۱۳)
تشابه ماتریسها ۱۲۵
تصویر
ـ فضای برداری ۲۷۵
ـ متعامد ۳۷۰
تغییر پایه ۱۲۱
تفکیک
ـ طیفی ۴۳۳، ۴۴۴
ـ همانی ۴۳۴، ۴۴۴
تقریب ۳۶۸
تقسیم‌پذیری چندجمله‌ایها ۱۶۸
Tـ پوچساز ۲۶۳، ۲۶۴، ۲۸۹
Tـ مجاز ۳۰۳
Tـ هادی ۲۶۳، ۲۶۴، ۳۰۴
جابجایی
جبر ـ ←
حلقهٔ ـ ←
گروه ـ ←
جایگشتها ۱۹۷
ـ ی زوج ۱۹۸
ـ ی فرد ۱۹۸
ضرب ـ ←
علامت ـ ←
جبر ۱۵۳
ـ جابجایی ۱۵۴

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ـخطی ۱۵۳
ـخودالحاق ۴۴۴
ـرشته‌های توانی صوری ۱۵۵
جذر ۴۳۹
جزء قطری‌شدنی تبدیل خطی ۲۸۹

چندجمله‌ایها
تابع ـ←
تجزیهٔ اولیهٔ ـ←
تجزیهٔ ـ به‌سازه‌های اول ←
تقسیم‌پذیری ـ←
ـی اسکالر ۱۵۶
ـی اول ۱۷۶
ـی تحویل‌پذیر ۱۷۶
ـی تحویل‌ناپذیر ۱۷۶
ـی تکین ۱۵۶
ـی سرشت‌نما ۲۴۰
ـی مینیمال تبدیلهای خطی ۲۵۰
ـماتریسها ۲۵۰
درجهٔ ـ←
ریشه‌های ـ←
صفرهای ـ←
ضرایب ـ←
مشتق ـ←
چندخطی
تابع ـ←
فرم ـ←

حاصلضرب ←ضرب
حرکت صلب ۴۰۲ (تمرین ۱۴)
حقیقی، اعداد ـ←
حلقه ۱۸۳
ـجابجایی ۱۸۳، ۱۸۴
ـگراسمان ۲۳۵

خارج‌قسمت
تبدیلهای خطی ـ←
ـفضاهای برداری ۵۰۶
عملگر ـ←
خارجی، ضرب ـ←
خطی، تابع ـ←
خودالحاق
تبدیلهای خطی ـ←
جبر ـ←
عملگر ـ←
فرم ـ←
ماتریس ـ←
خودتوان، عملگر ـ←

دترمینان ۱۸۳ـ۲۳۵
تابع ـ←
ـتبدیل‌خطی ۲۲۴
رتبهٔ ـ←
درایهٔ ماتریس ۱۱
درجهٔ
ـچندجمله‌ایها ۱۵۶
ـفرم‌چندخطی ۲۱۶
فرم‌ـدوم ←
درون‌یابی، ۱۶۱
دستگاه معادلات
ـخطی، ۷
ـهم‌ارز ۹
ـهمگن ۸
دلتای کرونکر ۱۵
دنبالهٔ بردارها ۶۴
دوخطی، فرم ـ←
دوران ۷۲، ۴۰۰ (تمرین ۴)
دوری
بردار ـ←

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

زیرفضای ـ ←
قضیهٔ تجزیهٔ ـ
دوگان
پایهٔ ـ ←
فضای ـ ←
مدول ـ ←

رابطه ۵۰۱
ـ هم‌ارزی ۵۰۲
رتبهٔ
ـ تبدیل‌خطی ۹۶
ـ دترمینان ۲۱۳ (تمرین ۹)
ـ ستونی ماتریس ۹۷، ۱۵۰
ـ سطری ماتریس ۷۵، ۹۷، ۱۵۰
ـ فرم دوخطی ۴۶۸
ـ ماتریس ۱۵۰
ـ مدول ۲۱۵
رد
ـ تبدیل‌خطی ۱۴۱ (تمرین ۱۵)
ـ ماتریس ۱۳۰
رشتهٔ
ـ توانی ۱۵۵
ـ توانی صوری ۱۵۵
ریشهٔ
ـ چندجمله‌ایها، ۱۶۸
ـ خانواده‌ای ازعملگرها، ۴۴۲
ـ دوم ← جذر
ـ راکد ← مقدارسرشت‌نما

زیرفضاها، ۴۸
پوچساز ـ ←
ـ ی پایا ۲۶۰، ۲۷۰، ۴۰۶
ـ ی پدیدآمده ۵۱
ـ ی T ـ مجاز ۳۰۳
ـ ی دوری ۲۹۷
ـ ی صفر ۴۹
ـ ی مکمل ۳۰۳
ـ ی مکمل متعامد ۳۶۹
ـ ی مجزا ← زیرفضاهای مستقل
ـ ی مستقل ۲۷۳
مجموع ـ ←
زیرماتریس ۲۱۳ (تمرین ۹)
زیرمجموعهٔ
پوچساز ـ ←
ـ پایا ۵۰۱
ـ سره ۴۹۶
زیرهیأت ۶

ژوردان، فرم ـ ماتریس ←

سازه‌های پایای ماتریس ۳۱۲، ۳۴۰
ستونی
اعمال ـ ←
رتبهٔ ـ ←
هم‌ارزی ـ ←
سرشت‌نما
بردار ـ ←
چندجمله‌ای ـ ←
فضای ـ ←
مقدار ـ ←
سرشت‌نمایی هیأت ۷
سطری
اعمال ـ ←
بردار ـ ←
رتبهٔ ـ ←
فضای ـ ←
هم‌ارزی ـ ←

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

شبه متعامد، گروه‌ـ ←
شرکت‌پذیری ۵
ـجمع برداری ۴۲
ـضرب ماتریسها ۲۸، ۱۲۰

صفر
تبدیل‌ـ ←
زیرفضاهای‌ـ ←
ـهای چندجمله‌ایها ۱۶۸
ماتریس‌ـ ←

ضرایب چندجمله‌ایها، ۱۵۶
ضرب، حاصل‌ضرب
ـتانسوری ۲۱۹
ـتبدیلهای خطی ۱۰۳
ـجایگشتها ۲۰۰
ـخارجی ۲۲۸، ۲۳۰
ـداخلی ۳۵۱
ـاستانده ۳۵۲، ۳۵۳
ـضرب گوه‌ای ←ضرب داخلی
ـماتریسها ۲۵، ۱۱۹
شرکت‌پذیری‌ـ ←
ـنقطه‌ای ←ضرب داخلی
فرم درجهٔ دوم‌ـداخلی ←
فضای‌ـداخلی ←
ماتریس‌ـداخلی ←

طیف، ۴۳۳
طیفی، ۴۳۳
تفکیک‌ـ ←
قضیهٔ‌ـ ←
نظریهٔ‌ـ ←

عادکردن ۱۶۸

عضو ←عنصر
علامت جایگشتها ۱۹۸
عمل ←اعمال
عملگر ۱۰۳
ـپوچ‌توان ۲۸۹
ـتحدیدی ۲۶۱
ـتصویر ۲۷۵
ـخارج‌قسمت ۵۰۶
ـخودالحاق ۳۸۶، ۴۰۶
ـخودتوان ←تصویرفضاهای برداری
ـقطری‌شدنی ۲۴۱
ـمثبت ۴۲۵
ـنامنفی ۴۲۵، ۴۳۹
ـنرمال ۴۰۳
ـنیم‌ساده ۳۴۳
ـیکانی ۳۹۱
مجموع مستقیم‌ـها ←
عنصرمجموعه ۴۹۶
عنصرهمانی ۱۵۴، ۱۸۴

فاصله ۳۷۴ (تمرین ۴)
فرآیند متعامدسازی گرام‌ـاشمیت ۳۶۳، ۳۷۲
فرد، جایگشتهای‌ـ ←
فرم
ـرخطی ۲۱۶
ـچندخطی ۲۱۶
ـخودالحاق ۴۱۷
ـدرجهٔ دوم ۳۵۵، ۴۷۲
ـدوخطی ۲۱۷، ۴۱۴، ۴۶۰
ـناتبهگون ۴۶۹
ـژردان ماتریس، ۳۲۲
ـگویای ماتریسها ۳۱۱
ـمتناوب ۲۲۰
ـمثبت ۴۲۰، ۴۲۳

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ـ ناتبهگون ۴۱۹ (تمرین ۶)
نامنفرد ← فرم ناتبهگون
ـ نامنفی ۴۲۵
ـ نرمال ۳۳۶، ۳۴۰
ـ هرمیتی ← فرم خودالحاق
ـ یك‌ونیم‌خطی ۴۱۴
ماتریس ـ ←
فرم دوخطی ۲۱۷، ۴۱۴، ۴۶۰
رتبهٔ ـ ←
ـ متقارن ۴۷۱
ـ متقارن کج ۴۸۲
ـ معین مثبت ۴۷۹
ـ ناتبهگون ۴۶۹
ـ نامنفرد ← فرم دوخطی ناتبهگون
قطری‌سازی ـ ←
گروه حافظ ـ ←
ماتریس ـ ←
نشان ـ ←
فرمول
ـ بعد، ۶۳
ـ تیلور ۱۶۹، ۳۴۶
ـ درون‌یابی لاگرانژ ۱۶۲
فضاها
ـ ی F^n ۴۲
ـ ی $F^{m\times n}$ ۴۳
ـ ی اقلیدسی ۳۶۰
ـ ی برداری ۴۱
ـ ی پوچ ۹۶
ـ ی جواب ۵۰
ـ ی خارج قسمت ۵۰۵
ـ ی دوگان ۱۳۱
ـ ی سرشت‌نما ۲۳۹
ـ ی سطری ۵۴
ـ ی ضرب داخلی ۳۵۹
ـ ی یکانی ۳۶۰
فضاهای برداری
بعد ـ ←
پایهٔ ـ ←
تصویر ـ ←
خارج قسمت ـ ←
زیرفضاهای ـ ←
ـ nتاییها ۴۱
ـ با بعد متناهی ۴۲
ـ توابع چندجمله‌ای ۴۴
ـ جواب دستگاه معادلات خطی ۵۰
یکریختی ـ ←

قاعدهٔ کرامر ۲۱۰
قانون متوازی‌الاضلاع ۳۵۸ (تمرین ۹)
قضیهٔ
ـ اساسی جبر ۱۸۰
ـ تجزیهٔ اولیه ۲۸۶
ـ تجزیهٔ دوری ۳۰۴
ـ طیفی ۴۳۳
ـ کیلی ـ همیلتون ۲۵۴، ۳۰۹
ـ محور اصلی ۴۱۸
قطبی
تجزیهٔ ـ تبدیل خطی ←
قطری‌شدنی
جزء ـ تبدیل خطی ←
عملگر ـ ←
قطری‌کردن ۲۶۶، ۲۶۹، ۲۸۱
ـ فرم دوخطی ۴۷۳
ـ فرم دوخطی متقارن ۴۷۴
ـ فرم هرمیتی ۴۱۸
ـ ماتریس (عملگر) خودالحاقی ۴۰۹
ـ ماتریس (عملگر) نرمال ۴۰۹
ـ همزمان ۲۶۹

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

ـیکانی ۴۰۹

کرونکر، دلتای ـ ←
کلاسیك، الحاقی ـ ←
کهادهای اصلی ماتریس ۴۲۲

گروه ۱۱۰
ـجابجایی ۱۱۰
ـحافظ فرم ۴۸۷
ـخطی عمومی ۳۹۷
ـشبه متعامد ۴۸۹
ـلورنتز ۴۸۹
ـمتعامد ۴۸۸
ـمتقارن ۲۰۰
گویا
اعداد ـ ←
فرم ـ ی ماتریسها ←

لورنتز
گروه ـ ←
تبدیل ـ ←

ماتریس ۱۰
ترانهادهٔ ـ ←
ترانهادهٔ مزدوج ـ ←
تشابه ـ ها ←
چندجمله ایهای مینیمال ـ ها ←
رتبهٔ ـ ←
رتبه ستونی ـ ←
رتبهٔ سطری ـ ←
رد ـ ←
سازه‌های پایای ـ ←
ضرب ـ ها ←
فرم ژوردان ـ ←
فرم گویای ـ ←
کهادهای اصلی ـ ←
ـافزوده ۲۱
ـالحاقی کلاسیك ۱۹۴ (تمرین ۳)، ۲۰۸
ـبالامثلثی ۳۹ (تمرین ۹)
ـپوچ توان ۳۱۹
ـتبدیلهای خطی ۱۱۶، ۱۱۷
ـدرپایهٔ متعامد یکه ۳۸۰
تحویل شدهٔ سطری ۱۵
ـ ـ ۱۸، ۷۶
ـخودالحاقی ـ ماتریس هرمیتی
ـصفر ۱۹
ـضرایب ۱۱
ـضرب داخلی ۳۵۶
ـفرم یك‌ونیم خطی ۴۱۶
ـفرم دوخطی ۴۶۴
ـمتعامد ۲۱۲ (تمرین ۴)، ۴۸۸
ـمتقارن ۴۹، ۲۷۵
ـمتقارن کج ۲۱۲ (تمرین ۳)، ۲۷۵
ـمثبت ۴۲۵
ـمثلثی ۲۰۲ (تمرین ۷)
ـشونده ۲۶۴، ۴۰۸
ـمختصات ۶۹
ـمعکوس‌پذیر ۳۲، ۲۰۹
ـمقدماتی ۲۹، ۳۳۰
ـژوردان ۳۲۰
ـنرمال ۴۰۸
ـوندرموند ۱۶۳
ـهرمیتی ۵۰، ۴۰۶
ـهمانی ۱۵
ـهمدم ۳۰۰
همسازه‌های ـ ←
ـیکانی ۲۱۲ (تمرین ۵)، ۳۹۲
مجموع مستقیم ـ ها ←

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

معکوس ـ ←
متعامد
بردارهای ـ ←
تبدیل خطی ـ ←
تصویر ـ ←
گروه ـ ←
ماتریس ـ ←
مجموعهٔ ـ ←
مکمل ـ ←
هم‌ارزی ـ ماتریسها ←
متعامدسازی ۳۶۳
متعامد یکه
پایهٔ ـ ←
مجموعهٔ ـ ←
متقارن
فرم دوخطی ـ ←
گروه ـ ←
ماتریس ـ ←
متقارن کج
فرم دوخطی ـ ←
ماتریس ـ ←
متناوب، فرم ـ ←
مثبت
اعداد صحیح ـ ←
عملگر ـ ←
فرم ـ ←
ماتریس ـ ←
مثلث‌بندی ۲۶۵، ۲۶۶، ۲۶۹، ۳۳۱
ـ همزمان ۲۶۹
مثلثی، ماتریس ـ ←
مثلثی‌شونده، ماتریس ـ ←
مجاز، زیرفضاهای ـ ←
مجموع زیرفضاها ۵۲
مجموع مستقیم ۲۷۴
ـ پایا ۲۷۸
ـ عمگرها ۲۷۹
ـ ماتریسها ۲۷۹
مجموعه
عنصر ـ ←
ـ تهی ۴۹۶
ـ متعامد ۳۶۱
ـ یکه ۳۶۱
مختصات
ـ بردار ۶۷
ماتریس ـ ←
مختلط، اعداد ـ ←
مدول ۲۱۴
پایه برای ـ ←
رتبهٔ ـ ←
ـ آزاد ۲۱۵
ـ به‌طورمتناهی تولیدشده ۲۱۵
ـ دوگان ۲۱۶
مزدوج
ترانهادهٔ ـ ماتریس ←
مستقل
زیرفضاهای ـ ←
ـ خطی ۵۶، ۶۴
مشتق چندجمله‌ایها ۱۶۸، ۱۶۹، ۳۴۶
مضرب بودن ۱۶۸
معادلات خطی ۷
معادلات دیفرانسیل ۲۲۴ (مثال ۸)، ۲۹۱ (مثال ۱۴)
معکوس
ـ تابع ۴۹۹
ـ چپ ۳۲
ـ دوطرفه ۳۲
ـ راست ۳۲
ـ ماتریس ۳۲، ۲۰۹

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

معکوس‌پذیر
تابع ← ←
تبدیل خطی ← ←
ماتریس ← ←
معین مثبت ۴۷۲
مقدار سرشت‌نما ۲۳۸، ۲۳۹
مقدار طیفی ← مقدار سرشت‌نما
مقدار ویژه ← مقدار سرشت‌نما
مقدماتی
اعمال ستونی ← ←
اعمال سطری ← ←
ماتریس ← ←
ـ ژوردان ← ←
مکمل ۳۰۳
ـ متعامد ۳۶۹
مینیمال، چندجمله‌ایهای ← ←

ناتبهگون
فرم دوخطی ← ←
فرم ← ←
نامساوی
ـ بسل ۳۷۲
ـ کوشی ـ شوارتز ۳۶۱
نامنفرد
تبدیل خطی ← ←
فرم ← ← فرم ناتبهگون
نامنفی
عملگر ← ←
فرم ← ←
نرم ۳۵۵
نرمال
عملگر ← ←
فرم ← ←
ماتریس ← ←

نشان فرم دوخطی متقارن ۴۷۷
نظریهٔ طیفی ۴۳۳
نیم‌ساده، عملگر ← ←
وابستگی خطی ۵۶، ۶۴
وجود تابع دترمینان ۱۹۱

هادی ۲۶۳، ۲۶۴، ۳۰۴
هرمیتی ← خودالحاق
هم‌ارزی
رابطهٔ ← ←
ـ ستونی ۳۳۴
ـ سطری ۱۲، ۷۸، ۳۳۰
ـ متعامد ماتریسها ۳۹۸
ـ یکانی تبدیلهای خطی ۴۵۷
ـ یکانی ماتریسها ۳۹۸
همانی
تابع ← ←
تفکیک ← ←
عنصر ← ←
ماتریس ← ←
همدم، ماتریس ← ←
همسازه‌های ماتریس ۲۰۷
هم‌مجموعه ۲۳۰، ۵۰۵
همنهشتی ۱۸۱، ۵۰۲، ۵۰۵
ـ به‌پیمانهٔ n ۵۰۵
هیأت ۶
زیر ← ←
سرشت‌نمایی ← ←
ـ بستهٔ جبری ۱۸۰

یکتایی تابع دترمینان ۱۹۹
یکریختی
ـ فضاهای برداری ۱۱۲
ـ فضاهای ضرب داخلی ۳۸۸

controlengineers.ir

اختصاصی مهندسی کنترل
controlengineers.ir
@controlengineers

یکانی
تبدیل ← ۱۰۱
تبدیلهای خطی ← ۱۰۱
عملگر ← ۱۰۱
فضای ← ۱۰۱
قطری کردن ← ۱۰۱
ماتریس ← ۱۰۱
هم‌ارزی ← تبدیلهای خطی ← ۱۰۱
هم‌ارزی ← ماتریسها ← ۱۰۱

controlengineers.ir