

13/11

Υπενθύμιση:

$\det(A - \lambda I) = 0 \Rightarrow$  δίνει χαρακτηριστική εξίσωση  
 $\Rightarrow$  ρίζες  $\rightarrow$  ιδιοτιμές

Το  $\lambda$  είναι ιδιοτιμή  $\Leftrightarrow \lambda A = \lambda x$

Το  $x$  λέγεται αντίστοιχο ιδιοδιάνυσμα\* για την ιδιοτιμή  $\lambda$ .

$$Ax - \lambda x \Leftrightarrow (A - \lambda I)x = 0$$

πλ:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 3 \end{pmatrix}, \text{ Να βρεθούν ιδιοτιμές, ιδιοδιανύσματα και ιδιοχώροι.}$$

$$\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} -\lambda & 0 & -2 \\ 1 & 2-\lambda & 1 \\ 1 & 0 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (\lambda-2) \begin{vmatrix} -\lambda & -2 \\ 1 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (\lambda-2) [-\lambda(3-\lambda) + 2] = (\lambda-2)(\lambda^2 - 3\lambda + 2) = -(\lambda-2)(\lambda-2)(\lambda-1) = -(\lambda-2)^2(\lambda-1)$$

Ιδιοτιμές είναι:  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 2$ .

$$\boxed{\lambda_1 = 1} \quad (A - \lambda_1 I)x = 0 \Leftrightarrow (A - I)x = 0$$

$$A - I = \begin{pmatrix} -1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

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

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2x_3 \\ x_3 \\ x_3 \end{pmatrix} = x_3 \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Ιδιοδιανύσματα: } \left\{ x_3 \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \mid x_3 \in \mathbb{R}, x_3 \neq 0 \right\}$$

$$\text{Ιδιοχώροι: } \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\boxed{\lambda_2 = 2} \quad (A - 2I)x = 0 \Leftrightarrow (A - 2I)^x = 0$$

$$(A - 2I) = \begin{pmatrix} -2 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Ιδιοτιμές:  $x_1 + x_3 = 0 \Rightarrow x_1 = -x_3$ .

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Ιδιοδιανύσματα:  $\left\{ x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \mid x_2, x_3 \in \mathbb{R} - \{0\} \right\}$

Ιδιοχώροι:  $\text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

Σημείωση:

$$x \neq 0 : Ax = \lambda x \Leftrightarrow (A - \lambda I)x = 0$$

$$Ax = \lambda x$$

$$A(kx) = k(Ax) = k(\lambda x)$$

Θεώρημα:

Ένας τετραγωνικός πίνακας είναι αντιστρέψιμος αν και μόνο αν το  $\lambda = 0$  είναι ιδιοτιμή του  $A$ .

Απόδειξη: Έστω  $\det(A - \lambda I) = (-1)^n (a_0 \lambda^n + a_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + a_1 \lambda + a_0)$

Αν το  $\lambda = 0$  είναι ιδιοτιμή, είναι ρίζα του παραπάνω πολυωνύμου.

$$\text{Άρα } \det(A - 0I) = (-1)^n a_0 = 0 \\ \Rightarrow \det A = 0.$$

### Θεώρημα:

Αν  $v_1, \dots, v_r$  είναι ιδιοδιανύσματα που αντιστοιχούν σε διακριτές ιδιοτιμές, τότε το  $\{v_1, \dots, v_r\}$  είναι γρ. ανεξάρτητο διαφορετικές μεταξύ τους.

Απόδειξη: με αναγωγή σε αζωπο

- Έστω  $\{v_1, v_2, \dots, v_r\}$  γρ. εξαρτημένο

$$\left[ \begin{array}{l} \exists \text{ υπάρχουν } k_1, k_2, \dots, k_r \in \mathbb{R}, \text{ όχι όλα } = 0 \text{ ώστε} \\ k_1 v_1 + k_2 v_2 + \dots + k_r v_r = 0 \end{array} \right]$$

$\Leftrightarrow$  υπάρχει κάποιο  $v_p$  ώστε να είναι γραμμικός συνδιασμός των άλλων.

- Υπάρχει  $p \leq r$  ώστε το  $v_p$  να γράφεται σαν γραμμικός συνδιασμός των  $v_1, v_2, \dots, v_{p-1}$

Διαλέγουμε το ελάχιστο με αυτήν την ιδιότητα.

- Υπάρχουν  $k_1, k_2, \dots, k_{p-1} \in \mathbb{R}$ , όχι όλα  $= 0$  ώστε  $k_1 v_1 + k_2 v_2 + \dots + k_{p-1} v_{p-1} = v_p$

Αν ο  $A$  ο πίνακας στον οποίο αναφέρεται το θεώρημα.

$$A(k_1 v_1 + k_2 v_2 + \dots + k_{p-1} v_{p-1}) = A v_p$$

$$\Rightarrow A(k_1 v_1) + A(k_2 v_2) + \dots + A(k_{p-1} v_{p-1}) = A v_p$$

$$\Rightarrow k_1 (A v_1) + k_2 (A v_2) + \dots + k_{p-1} (A v_{p-1}) = A v_p$$

$$\Rightarrow k_1 (\lambda_1 v_1) + k_2 (\lambda_2 v_2) + \dots + k_{p-1} (\lambda_{p-1} v_{p-1}) = \lambda_p v_p$$

όπου  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_p$  ιδιοτιμές που αντιστοιχούν στα  $v_1, v_2, \dots, v_p$ .

$$\Rightarrow (k_1 \lambda_1) v_1 + (k_2 \lambda_2) v_2 + \dots + (k_{p-1} \lambda_{p-1}) v_{p-1} = \lambda_p (k_1 v_1 + \dots + k_{p-1} v_{p-1})$$

$$\Rightarrow (k_1 \lambda_1) v_1 + \dots + (k_{p-1} \lambda_{p-1}) v_{p-1} - \lambda_p (k_1 v_1 + \dots + k_{p-1} v_{p-1}) = 0$$

$$\Rightarrow (k_1 \lambda_1) v_1 + \dots + (k_{p-1} \lambda_{p-1}) v_{p-1} - [\lambda_p k_1 v_1 + \dots + \lambda_p k_{p-1} v_{p-1}] = 0$$

$$\Rightarrow (k_1 \lambda_1 - \lambda_p k_1) v_1 + \dots + (k_{p-1} \lambda_{p-1} - \lambda_p k_{p-1}) v_{p-1} = 0$$

Δηλ. τα  $v_1, \dots, v_{p-1}$  είναι γραμμικά εξαρτημένα.

Αζωπο γιατί υποθέσαμε ότι το  $p$  είναι ελάχιστο ώστε  $v_1, v_2, \dots, v_p$  γρ. εξαρτημένο.

