

Λύσεις των ασκήσεων του Φυλλαδίου 2 Γραμμική Άλγεβρα και Εφαρμογές (Σ.Ε.Μ.Φ.Ε)

1. (i) Είναι

$$\left. \begin{array}{l} V_1 \subseteq V_1 + V_2 \\ V_2 \subseteq V_1 + V_2 \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} (V_1 + V_2)^\perp \subseteq V_1^\perp \\ (V_1 + V_2)^\perp \subseteq V_2^\perp \end{array} \right\} \Rightarrow (V_1 + V_2)^\perp \subseteq V_1^\perp \cap V_2^\perp \quad (1)$$

Αντιστρόφως, αν $x \in V_1^\perp \cap V_2^\perp \Rightarrow x \in V_1^\perp, x \in V_2^\perp \Rightarrow x \perp V_1, x \perp V_2 \Rightarrow x \perp (V_1 + V_2) \Rightarrow x \in (V_1 + V_2)^\perp$ και άρα $V_1^\perp \cap V_2^\perp \subseteq (V_1 + V_2)^\perp$ (2).

Απ'ο (1),(2) έπεται $(V_1 + V_2)^\perp = V_1^\perp \cap V_2^\perp$.

(ii) Θέτοντας στην (i) τα $V_1^\perp, V_2^\perp$ στη θέση των V_1, V_2 αντίστοιχα έχουμε:

$$(V_1^\perp + V_2^\perp)^\perp = V_1^{\perp\perp} \cap V_2^{\perp\perp} = V_1 \cap V_2 \Rightarrow (V_1^\perp + V_2^\perp)^{\perp\perp} = (V_1 \cap V_2)^\perp \Rightarrow V_1^\perp + V_2^\perp = (V_1 \cap V_2)^\perp.$$

2. Έστω $\mathbf{u} = \{u_1, u_2, u_3\}$ η ορθοκανονική βάση ως προς την οποία είναι γραμμένα τα $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3$ είναι:

$$\left. \begin{array}{l} \varepsilon_1 = u_1 + 2u_2 + u_3 \\ \varepsilon_2 = u_1 + u_2 + 2u_3 \\ \varepsilon_3 = u_1 + u_2 \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} u_1 = -\varepsilon_1 + \frac{1}{2}\varepsilon_2 + \frac{3}{2}\varepsilon_3 \\ u_2 = -\varepsilon_1 - \frac{1}{2}\varepsilon_2 - \frac{1}{2}\varepsilon_3 \\ u_3 = \frac{1}{2}\varepsilon_2 - \frac{1}{2}\varepsilon_3 \end{array} \right\},$$

οπότε ο πίνακας αλλαγής βάσης από την ε στην $\mathbf{u}$ είναι ο $P = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{3}{2} & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$ με αντίστροφο

τον $P^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{bmatrix}$ (που είναι ο πίνακας αλλαγής βάσης από την $\mathbf{u}$ στην ε). Άρα ο πίνακας

του T ως προς την $\mathbf{u}$ είναι ο $[T]_{\mathbf{u}} = P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 2 & -3 & 7 \\ 6 & -4 & 6 \\ 6 & -5 & 5 \end{bmatrix}$, οπότε ο πίνακας του T^* ως

προς την $\mathbf{u}$ είναι ο $[T^*]_{\mathbf{u}} = [T]_{\mathbf{u}}^T = \begin{bmatrix} 2 & 6 & 6 \\ -3 & -4 & -5 \\ 7 & 6 & 5 \end{bmatrix}$. Επομένως ο πίνακας του T^* ως προς

την ε θα είναι ο $[T^*]_{\varepsilon} = P[T^*]_{\mathbf{u}}P^{-1} = \begin{bmatrix} -36 & -37 & -15 \\ 30 & 30 & 14 \\ 26 & 27 & 9 \end{bmatrix}$.

3. (i) Έστω $y \in T^*(M^\perp)$. τότε υπάρχει $x \in M^\perp$ τέτοιο ώστε $y = T^*x$. Για $z \in M$ είναι $\langle y, z \rangle = \langle T^*x, z \rangle = \langle x, Tz \rangle = 0$ διότι $Tz \in M$ (αφού από υπόθεση είναι $T(M) \subseteq M$). Επομένως $y \perp M \Rightarrow y \in M^\perp \Rightarrow T^*(M^\perp) \subseteq M^\perp$.

(ii) Θεωρούμε τον πίνακα A^T , ο οποίος έχει ιδιοδιάνυσμα το $(3, -3, 1)$ και άρα αναλλοίωτο υπόχωρο τον ιδιόχωρο $M = [(3, -3, 1)]$, οπότε, σύμφωνα με το (i), ο A θα έχει αναλλοίωτο υπόχωρο τον $M^\perp = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : 3x - 3y + z = 0\}$, δηλαδή το επίπεδο (π) με εξίσωση

$$3x - 3y + z = 0.$$

4. (i) Για κάθε $x, y \in V$ είναι

$$\langle T^{**}x, y \rangle = \langle x, T^*y \rangle = \langle Tx, y \rangle \Rightarrow \langle T^{**}x - Tx, y \rangle = 0 \text{ για κάθε } y \in V \Rightarrow T^{**}x - Tx = 0 \text{ για } \\ \text{κάθε } x \in V \Rightarrow T^{**} = T.$$

$$(ii) \text{ Για κάθε } x, y \in V \text{ είναι } \langle (TS)^*x, y \rangle = \langle x, (TS)y \rangle = \langle T^*x, Sy \rangle = \langle S^*T^*x, y \rangle \Rightarrow (TS)^* = S^*T^*.$$

(iii) Προφανώς $\mathcal{N}(T) \subseteq \mathcal{N}(T^*T)$ (1). Έστω $x \in \mathcal{N}(T^*T) \Rightarrow T^*Tx = 0 \Rightarrow \langle T^*Tx, x \rangle = 0 \Rightarrow \langle Tx, Tx \rangle = 0 \Rightarrow \|Tx\|^2 = 0 \Rightarrow Tx = 0 \Rightarrow x \in \mathcal{N}(T) \Rightarrow \mathcal{N}(T^*T) \subseteq \mathcal{N}(T)$ (2). Από (1),(2) προκύπτει το ζητούμενο.

(iv) Έστω $y \in \mathcal{R}(T^*)^\perp \Rightarrow y \perp T^*x$ για κάθε $x \in V \Rightarrow 0 = \langle y, T^*x \rangle = \langle Ty, x \rangle$ για κάθε $x \in V \Rightarrow Ty = 0 \Rightarrow y \in \mathcal{N}(T) \Rightarrow \mathcal{R}(T^*)^\perp \subseteq \mathcal{N}(T)$ (3). Για κάθε $x \in \mathcal{N}(T)$ είναι $Tx = 0$, οπότε για κάθε $y \in V \Rightarrow 0 = \langle Tx, y \rangle = \langle x, T^*y \rangle \Rightarrow x \perp \mathcal{R}(T^*) \Rightarrow x \in \mathcal{R}(T^*)^\perp \Rightarrow \mathcal{N}(T) \subseteq \mathcal{R}(T^*)^\perp$ (4). Από (3),(4) προκύπτει $\mathcal{R}(T^*)^\perp = \mathcal{N}(T)$.

(v) Παίρνοντας ορθογώνια συμπληρώματα στην (iv) έχουμε: $\mathcal{R}(T^*)^{\perp\perp} = \mathcal{N}(T)^\perp \Rightarrow \mathcal{R}(T^*) = \mathcal{N}(T)^\perp$.

$$5. |A - \lambda I| = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & \frac{-i}{\sqrt{2}} & -1 \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & -\lambda & \frac{i}{\sqrt{2}} \\ 1 & \frac{-i}{\sqrt{2}} & 1 - \lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \dots (2 - \lambda)(\lambda - 1)(\lambda + 1) = 0 \Rightarrow \\ \lambda_1 = 2, \lambda_2 = 1, \lambda_3 = -1.$$

$$\bullet \lambda = 2: (A - 2I)X = \mathbb{O} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} -x_1 - \frac{i}{\sqrt{2}}x_2 - x_3 = 0 \\ \frac{i}{\sqrt{2}}x_1 - 2x_2 + \frac{i}{\sqrt{2}}x_3 = 0 \\ -x_1 - \frac{i}{\sqrt{2}}x_2 - x_3 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} -x_1 + \frac{i}{\sqrt{2}}x_2 + x_3 = 0 \\ -x_1 - 2i\sqrt{2}x_2 - x_3 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \\ \left. \begin{array}{l} x_2 = 0 \\ x_1 = -x_3 \end{array} \right\} \Rightarrow X = \begin{bmatrix} x_1 \\ 0 \\ -x_1 \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \Rightarrow X_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

$$\bullet \lambda = 1: (A - I)X = \mathbb{O} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} -\frac{i}{\sqrt{2}}x_2 - x_3 = 0 \\ \frac{i}{\sqrt{2}}x_1 - x_2 + \frac{i}{\sqrt{2}}x_3 = 0 \\ -x_1 - \frac{i}{\sqrt{2}}x_2 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} x_3 = -\frac{i}{\sqrt{2}}x_2 \\ x_1 = -\frac{i}{\sqrt{2}}x_2 \end{array} \right\} \Rightarrow X = \\ \begin{bmatrix} -\frac{i}{\sqrt{2}}x_2 \\ x_2 \\ -\frac{i}{\sqrt{2}}x_2 \end{bmatrix} = x_2 \begin{bmatrix} -\frac{i}{\sqrt{2}} \\ 1 \\ -\frac{i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \Rightarrow X_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ i\sqrt{2} \\ 1 \end{bmatrix}.$$

$$\bullet \lambda = -1: (A + I)X = \mathbb{O} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} 2x_1 - \frac{i}{\sqrt{2}}x_2 - x_3 = 0 \\ \frac{i}{\sqrt{2}}x_1 + x_2 + \frac{i}{\sqrt{2}}x_3 = 0 \\ -x_1 - \frac{i}{\sqrt{2}}x_2 + 2x_3 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} 3x_1 - 3x_3 = 0 \\ 2\frac{i}{\sqrt{2}}x_1 + x_2 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \\ \left. \begin{array}{l} x_1 = x_3 \\ x_2 = -i\sqrt{2}x_1 \end{array} \right\} \Rightarrow X = \begin{bmatrix} x_1 \\ -i\sqrt{2}x_1 \\ x_1 \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -i\sqrt{2} \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow X_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -i\sqrt{2} \\ 1 \end{bmatrix}. \text{ Επειδή οι}$$

ιδιοτιμές είναι διαφορετικές τα αντίστοιχα ιδιοδιανύσματα θα είναι κάθετα μεταξύ τους. Επο-

μένως μόνο τα κανονικοποιούμε: $\widetilde{X}_1 = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$, $\widetilde{X}_2 = \begin{bmatrix} 1/2 \\ i\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{bmatrix}$, $\widetilde{X}_3 = \begin{bmatrix} 1/2 \\ -i\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{bmatrix}$,

οπότε έχουμε: $Q = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/2 & 1/2 \\ 0 & i\sqrt{2}/2 & -i\sqrt{2}/2 \\ -1/\sqrt{2} & 1/2 & 1/2 \end{bmatrix}$, $\Delta = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$.

6. Αφού ο πίνακας A είναι πραγματικός συμμετρικός με αρνητικές όλες τις ιδιοτιμές του, θα υπάρχει πραγματικός ορθογώνιος πίνακας U ($U \cdot U^T = U^T \cdot U = I$) τέτοιος ώστε

$$\begin{aligned} A &= U \cdot D \cdot U^T = U \cdot \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_\nu \end{bmatrix} \cdot U^T = U \cdot \begin{bmatrix} -|\lambda_1| & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & -|\lambda_2| & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & -|\lambda_\nu| \end{bmatrix} \cdot U^T = \\ &= -U \cdot \begin{bmatrix} \sqrt{|\lambda_1|} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sqrt{|\lambda_2|} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \sqrt{|\lambda_\nu|} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \sqrt{|\lambda_1|} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sqrt{|\lambda_2|} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \sqrt{|\lambda_\nu|} \end{bmatrix} \cdot U^T = \\ &= - \left(U \cdot \begin{bmatrix} \sqrt{|\lambda_1|} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sqrt{|\lambda_2|} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \sqrt{|\lambda_\nu|} \end{bmatrix} \right) \cdot \left(U \cdot \begin{bmatrix} \sqrt{|\lambda_1|} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sqrt{|\lambda_2|} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \sqrt{|\lambda_\nu|} \end{bmatrix} \right)^T \\ &= -M \cdot M^T, \end{aligned}$$

όπου ο πίνακας $M = U \cdot \text{diag} \left\{ \sqrt{|\lambda_1|}, \sqrt{|\lambda_2|}, \dots, \sqrt{|\lambda_\nu|} \right\}$ είναι προφανώς αντιστρέψιμος.

7. Αρχικά υπολογίζουμε το χαρακτηριστικό πολυώνυμο

$$\begin{aligned} \chi_A(\lambda) &= |I\lambda - A| = \begin{vmatrix} \lambda+1 & -a+4 & -4+a \\ 3 & \lambda-1+a & -1-a \\ 3 & 2 & \lambda-4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \lambda+1 & -a+4 & 0 \\ 3 & \lambda-1+a & \lambda-2 \\ 3 & 2 & \lambda-2 \end{vmatrix} \\ &= (\lambda-2) \begin{vmatrix} \lambda+1 & -a+4 & 0 \\ 3 & \lambda-1+a & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{vmatrix} = (\lambda-2) \begin{vmatrix} \lambda+1 & -a+4 & 0 \\ 0 & \lambda-3+a & 0 \\ 3 & 2 & 1 \end{vmatrix} \\ &= (\lambda-2)(\lambda-(3-a))(\lambda+1). \end{aligned}$$

Άρα έχουμε τις ιδιοτιμές $\lambda_1 = -1, \lambda_2 = 2$ και $\lambda_3 = 3 - a$. Προκειμένου να μην διαγωνοποιείται ο πίνακας A αρκεί να εξετάσουμε τις δύο περιπτώσεις $3 - a = -1 \Leftrightarrow a = 4$ και $3 - a = 2 \Leftrightarrow a = 1$. Για $a = 4$, έχουμε $\chi_A(\lambda) = (\lambda-2)(\lambda+1)^2$ και (προκειμένου να μην διαγωνοποιείται ο πίνακας A) θα θέλαμε το ελάχιστο πολυώνυμο να είναι $m_A(\lambda) = (\lambda-2)(\lambda+1)^2$ ή ισοδύναμα, να ισχύει

$\left(\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ -3 & -3 & 5 \\ -3 & -2 & 4 \end{bmatrix} - 2I \right) \left(\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ -3 & -3 & 5 \\ -3 & -2 & 4 \end{bmatrix} + I \right) \neq \mathbb{O}$ το οποίο επαληθεύεται με απλές πράξεις ότι **δεν** ισχύει.

Για $\alpha = 1$, έχουμε $\chi_A(\lambda) = (\lambda - 2)^2(\lambda + 1)$ και (προκειμένου να μην διαγωνοποιείται ο πίνακας A) θα θέλαμε το ελάχιστο πολυώνυμο να είναι $m_A(\lambda) = (\lambda - 2)^2(\lambda + 1)$ ή ισοδύναμα να ισχύει

$\left(\begin{bmatrix} -1 & -3 & 3 \\ -3 & 0 & 2 \\ -3 & -2 & 4 \end{bmatrix} - 2I \right) \left(\begin{bmatrix} -1 & -3 & 3 \\ -3 & 0 & 2 \\ -3 & -2 & 4 \end{bmatrix} + I \right) \neq \mathbb{O}$ το οποίο επαληθεύεται με απλές πράξεις ότι ισχύει. Άρα ο πίνακας A δεν διαγωνοποιείται μόνο για την τιμή $\alpha = 1$.

Για την τιμή αυτή, κατασκευάζουμε στη συνέχεια την κανονική μορφή Jordan του A και τον αντίστοιχο πίνακα ομοιότητας. Έχουμε τον πίνακα $A = \begin{bmatrix} -1 & -3 & 3 \\ -3 & 0 & 2 \\ -3 & -2 & 4 \end{bmatrix}$ με ιδιοτιμές $\lambda_1 = \lambda_2 = 2$ (διπλή) και $\lambda_3 = -1$ (απλή).

Για $\lambda_1 = \lambda_2 = 2$, $(A - 2I)X = \mathbb{O} \Rightarrow \begin{bmatrix} -3 & -3 & 3 \\ -3 & -2 & 2 \\ -3 & -2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -x - y + z = 0 \\ -\frac{3}{2}x - y + z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = z \end{cases}$ και επιλέγουμε ως ιδιοδιάνυσμα το $x_1 = [0, 1, 1]^T$. Για να βρούμε το ένα γενικευμένο

ιδιοδιάνυσμα που χρειαζόμαστε, λύνουμε το σύστημα $(A - 2I)X = x_1 \Rightarrow \begin{bmatrix} -3 & -3 & 3 \\ -3 & -2 & 2 \\ -3 & -2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -x - y + z = 0 \\ -\frac{3}{2}x - y + z = \frac{1}{2} \\ z = -4/3 \end{cases}$

$\hat{x}_2 = [-1, -1/3, -4/3]^T$. Για $\lambda_3 = -1$, $(A + I)X = \mathbb{O} \Rightarrow \begin{bmatrix} 0 & -3 & 3 \\ -3 & 1 & 2 \\ -3 & -2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} y = z \\ -3x + 3y = 0 \end{cases} \Rightarrow x = y = z$ και επιλέγουμε ως ιδιοδιάνυσμα το $x_3 = [1, 1, 1]^T$.

Τελικά η κανονική μορφή Jordan του πίνακα A είναι $A = \begin{bmatrix} -1 & -3 & 3 \\ -3 & 0 & 2 \\ -3 & -2 & 4 \end{bmatrix} = M \cdot J_A \cdot M^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & -1/3 & 1 \\ 1 & -4/3 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & -1/3 & 1 \\ 1 & -4/3 & 1 \end{bmatrix}^{-1}$.