

Υπόθεση : Αν  $A \in M_n(\mathbb{K})$  είναι ένας πινάκας. Ποια είναι η  $m$ -οστή δύναμη  $A^m$ ;

Αν ο  $A$  είναι διαγωνιστικός, τότε υπάρχει αναστρέψιμος πινάκας  $P$ :  $P^{-1} \cdot A \cdot P = D$ : διαγώνιος  $\Rightarrow A = P \cdot D \cdot P^{-1}$

και τότε :  $A^m = P \cdot D^m \cdot P^{-1}$  όπως ο  $D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n \end{pmatrix}$

τότε  $D^m = \begin{pmatrix} \lambda_1^m & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n^m \end{pmatrix}$

Πρόβλημα : Ας υποθέσουμε ότι μας δίνεται η ακολουθία παραγωγικών αριθμικών  $(x_n)_{n \geq 0}$  έτσι ώστε:

$$x_{n+1} = a \cdot x_n + b \cdot x_{n-1}, \quad \forall n \geq 1, \text{ όπως } a, b \in \mathbb{R}.$$

Έστω ο πινάκας  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ . Τότε:  $A \cdot \begin{pmatrix} x_n \\ x_{n-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_n \\ x_{n-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ax_n + bx_{n-1} \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{n+1} \\ x_n \end{pmatrix}$

Τότε :  $\begin{pmatrix} x_{n+1} \\ x_n \end{pmatrix} = A \cdot \begin{pmatrix} x_n \\ x_{n-1} \end{pmatrix} = A \cdot A \begin{pmatrix} x_{n-1} \\ x_{n-2} \end{pmatrix} = A^2 \begin{pmatrix} x_{n-1} \\ x_{n-2} \end{pmatrix} = \dots = A^n \begin{pmatrix} x_1 \\ x_0 \end{pmatrix}$

↑  
όταν παίρνω το  $x_n$ .

Άρα, αν γνωρίζουμε τους όρους  $x_0, x_1$  και τον πινάκα  $A^n$ , τότε μπορούμε να βρούμε τον όρο  $x_n, \forall n \geq 0$ .

$$P_A(t) = \begin{vmatrix} a-t & b \\ 1 & -t \end{vmatrix} = -at + t^2 - b = t^2 - at - b$$

↑  
γιατί  $\det$  διαγώνιο

στοι βγίω να α το ~~καταπολέμηση~~ από.  $A$  διαγωνιστικός?

οι 2 πρώτοι όροι  $\Rightarrow$  2 διανευσμένοι πίτες τότε είναι διαγωνιστικός.

## Ελάχιστο Πολυώνυμο Πινάκων

Έστω  $A \in M_n(\mathbb{K})$  και έστω  $P(t) = a_0 t^0 + \dots + a_m t^m$ .

### Ορισμός

Ο πολυωνυμικός πίνακας  $P(A)$  ορίζεται να είναι ο πίνακας

$$P(A) = a_0 I_n + a_1 A + a_2 A^2 + \dots + a_m A^m$$

Πρόβλημα: Αν  $A \in M_n(\mathbb{K})$  υπάρχει μη-μηδενικό πολυώνυμο  $P(t)$  έτσι ώστε  $P(A) = 0$ ;

Θεωρούμε τους πίνακες  $A^0 = I_n, A, A^2, A^3, \dots, A^m, \dots$

οι οποίοι ανήκουν στα  $\mathbb{K}$ -δ.π.  $M_n(\mathbb{K})$ .

Οι πίνακες  $I_n, A, A^2, \dots, A^{m^2}$  είναι γραμμικά εξαρτημένα στοιχεία του  $\mathbb{K}$ -δ.π.  $M_n(\mathbb{K})$ , διότι:  $\dim_{\mathbb{K}} M_n(\mathbb{K}) = n^2$

Άρα, υπάρχουν στοιχεία  $a_0, a_1, \dots, a_{n^2} \in \mathbb{K}$ , όχι όλα ταυτόχρονα ίσα με το 0, έτσι ώστε  $a_0 I_n + a_1 A + \dots + a_{n^2} A^{n^2} = 0$ .

Θέτοντας  $P(t) = a_0 t^0 + \dots + a_{n^2} t^{n^2}$  έχουμε ένα μη μηδενικό πολυώνυμο  $P(t) : P(A) = 0$ .

Από όλα τα πολυώνυμα  $P(t)$  τα οποία είναι μη-μηδενικά και  $P(A) = 0$  επιλέγουμε εκείνο με τον μικρότερο δυνατό βαθμό και το οποίο έχει ως συντελεστή τον μεγαλύτερο βαθμό όρου τον αριθμό 1. Το πολυώνυμο το οποίο ορίζεται με αυτόν τον τρόπο καλείται ελάχιστο πολυώνυμο του πίνακα A και συμβολίζεται με:  $Q_A(t)$

Παρατήρηση: <sup>Πότε ένα πολυώνυμο ονομάζεται με το ελάχιστο;</sup> Έστω  $Q(t) = a_0 t^0 + \dots + a_k t^k$  ένα πολυώνυμο. Τότε:

$$Q(t) = Q_A(t) \Leftrightarrow 1) Q(t) \neq 0$$

$$2) Q(A) = 0$$

$$3) a_k = 1$$

$$4) \text{ Αν } Q'(t) \text{ πολυώνυμο και } Q'(A) = 0 \text{ τότε } \deg Q(t) \leq \deg Q'(t)$$

π.χ. Έστω ότι  $A \in M_n(\mathbb{K})$  και έστω  $P(t) = 3 + 5t + 6t^2 - t^3$   
 και έστω ότι:  $P(A) = 0$ .

$$\begin{aligned} \text{Τότε } 3I_n + 5A + 6A^2 - A^3 &= 0 \\ \Rightarrow 5A + 6A^2 - A^3 &= -3I_n \\ \Rightarrow A(5I_n + 6A - A^2) &= -3I_n \\ \Rightarrow A \left( \frac{5I_n + 6A - A^2}{-3} \right) &= I_n \end{aligned}$$

Από εδώ βλέπουμε ότι  $A$  αντιστρέφεται  
 και  $A^{-1} = -\frac{1}{3}(5I_n + 6A - A^2)$ .

- Αν για το πολυώνυμο  $P(t)$  ισχύει ότι:  $P(A) = 0$   
 θα λέμε ότι ο πίνακας  $A$  μηδενίζει το πολυώνυμο  $P(t)$ .

### Ορισμός

Ένα πολυώνυμο  $P(t) = a_0 + a_1 t + \dots + a_k t^k$  καλείται κανονικό  
 αν και μόνο αν  $a_k = 1$ .

Αν  $P(t), Q(t)$  είναι πολυώνυμα υπέρνω του  $\mathbb{K}$ , τότε:  
 το  $Q(t)$  διαιρεί το  $P(t)$  και θα γράψουμε:  $Q(t) | P(t) \Leftrightarrow$   
 υπάρχει πολυώνυμο  $A(t): P(t) = Q(t) \cdot A(t)$ .

Ευκλείδεια Διαίρεση Πολυωνύμων: Αν  $P(t), Q(t)$  είναι πολυώνυμα  
 και  $Q(t) \neq 0$ , τότε υπάρχουν μοναδικά πολυώνυμα  $A(t), R(t)$ :  
 $P(t) = Q(t) \cdot A(t) + R(t)$ , όπου  $R(t) = 0$  ή  $\deg R(t) < \deg Q(t)$ .

### Πρόταση

Έστω  $A \in M_n(\mathbb{K})$  και έστω  $P(t)$  ένα πολυώνυμο έτσι ώστε  $P(A) = 0$   
 Τότε:  $Q_A(t) | P(t)$ .

### Απόδειξη

Από την ευκλείδεια διαίρεση του  $P(t)$  με το  $Q_A(t)$  ελάχιστο  
 πολυώνυμο του  $A$ ,  $P(t) = Q_A(t) \cdot H(t) + R(t)$  όπου είτε  $R(t) = 0$   
 είτε  $\deg R(t) < \deg Q_A(t)$ . Αν  $R(t) \neq 0$ , τότε:  $P(A) = Q_A(A) \cdot H(A) + R(A)$   
 είτεδη από υπόθεση  $P(A) = 0$  και αφού ορίζεται  $Q_A(A) = 0$   
 $\Rightarrow R(A) = 0$ .  $\Rightarrow$  ο  $A$  μηδενίζει το πολυώνυμο  $R(t)$ .

και από επειδή υποθέσαμε ότι  $R(t) \neq 0$  έπεται ότι  $\deg R(t) \geq \deg Q_A(t)$   
αλλά

γιατί  $\deg R(t) < \deg Q_A(t)$ . Στο άτοπο καταλήγουμε υποθέττας ότι το  
 $R(t) \neq 0$ . Άρα,  $R(t) = 0$ . Τότε  $P(t) = Q_A(t) \cdot H(t) \Rightarrow Q_A(t) | P(t)$

### Πρόταση

Έστω ότι  $Q(t)$  είναι ένα πολυώνυμο έτσι ώστε :

α) Το  $Q(t)$  είναι κανονικό και  $Q(A) = 0$ .

β) Αν  $P(t)$  είναι ένα πολυώνυμο έτσι ώστε  $P(A) = 0$ , τότε  $Q(t) \mid P(t)$

Τότε :  $Q_A(t) = Q(t)$ .

### Απόδειξη

Το ελάχιστο πολυώνυμο  $Q_A(t)$  ικανοποιεί τη συνθήκη β) της υπόθεσης. Άρα, από την υπόθεση:  $Q(t) \mid Q_A(t)$  (1)

Από το α) έχουμε ότι  $Q(A) = 0$  και τότε από την προηγούμενη πρόταση έχουμε ότι  $Q_A(t) = Q(t)$  (2)

Άρα, από (1), (2)  $\Rightarrow Q_A(t) \mid Q(t)$  και  $Q(t) \mid Q_A(t) \Rightarrow$   
 $\Rightarrow \deg Q_A(t) = \deg Q(t)$

Επειδή :  $Q_A(t) = H(t) \cdot Q(t) \Rightarrow$  το  $H(t)$  είναι ένα σταθερό μη-μηδενικό πολυώνυμο. Επειδή τα πολυώνυμα  $Q_A(t)$  και  $Q(t)$  είναι κανονικά, έπεται ότι  $H(t) = 1$ .

Άρα,  $Q_A(t) = Q(t)$ .

### Παράδειγμα

1) Έστω  $A = \begin{pmatrix} -2 & 3 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$  Τότε :  $P_A(t) = \begin{vmatrix} -2-t & 3 \\ -1 & 2-t \end{vmatrix} = -4 + 2t - 2t + t^2 + 3 = t^2 - 1$

Άρα,  $P_A(t) = t^2 - 1$

Αν  $\deg Q_A(t) = 1$  τότε :  $Q_A(t) = t + k, k \in \mathbb{K}$

Τότε :  $Q_A(A) = A + kI_2 = \begin{pmatrix} -2 & 3 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & k \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2+k & 3 \\ -1 & 2+k \end{pmatrix} \neq 0$  (3)

Άρα, έπεται άμεσα, υποθέτοντας ότι  $\deg Q_A(t) = 1$ .

Άρα,  $\deg Q_A(t) \neq 1$ .

$P_A(A) = A^2 - I_2 = \begin{pmatrix} -2 & 3 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & 3 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

$= I_2 - I_2 = 0$  Άρα  $P_A(A) = 0$ .

Άρα,  $P_A(t) = Q_A(t)$ .

## Θεώρημα Cayley-Hamilton

Για κάθε τετραγωνικό πίνακα  $A \in M_n(K)$  ισχύει ότι:  $P_A(A) = 0$ .

$$P_A(t) = |A - tI_n|$$

↑

όταν  $t = A$   
τότε ο πίνακας  
πινάκας  
 $P_A(A) \in M_n(K)$

←  $t = A$  τότε  
ο πίνακας  
είναι  $|A - A| = 0 \in K$ .

Παραγωγή: Αν  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ \gamma & \delta \end{pmatrix} \in M_2(K)$  τότε  $P_A(t) = |A - tI_2| =$   
 $= t^2 - \underbrace{(a+\delta)}_{\text{tr}(A)} t + \underbrace{(a\delta - b\gamma)}_{\text{ορίζουσα}}$   
Τότε  $P_A(A) = 0 = A^2 - (a+\delta)A + (a\delta - b\gamma)I_2 = t^2 - \text{Tr}(A) \cdot t + |A|$