

УДК 517.944+519.46

СИСТЕМЫ ЛИНЕЙНЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ, СИММЕТРИЧНЫЕ ОТНОСИТЕЛЬНО ПРЕОБРАЗОВАНИЙ, НЕЛИНЕЙНЫХ ПО ФУНКЦИИ

Ю. А. Чиркунов

Аннотация. Установлено, что если система линейных дифференциальных уравнений первого порядка с постоянными коэффициентами допускает оператор, координаты которого, отвечающие за преобразование независимых переменных, зависят от функций, то она допускает оператор, координаты которого, отвечающие за преобразование функций, нелинейно зависят от функций.

Ключевые слова: система линейных дифференциальных уравнений первого порядка с постоянными коэффициентами, преобразование эквивалентности, \mathbf{x} -автономный оператор, \mathbf{u} -нелинейный оператор, (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -пара, исключительная система, каноническая система.

Введение. Рассматривается система линейных дифференциальных уравнений первого порядка с постоянными коэффициентами:

$$\mathbf{u}_t = A^i \mathbf{u}_{x^i}, \quad (1)$$

где $\mathbf{x} = (x^1, \dots, x^n)^T \in C^n$, $\mathbf{u} = (u^1, \dots, u^m)^T \in C^m$, $t \in C$, $n \geq 1$, $m \geq 2$, $A^i = \|a_k^{ji}\|$ ($i = 1, \dots, n$) — любые постоянные комплексные матрицы такие, что матрицы E , A^1, \dots, A^n линейно независимы (E — единичная матрица). Здесь и далее происходит суммирование по повторяющемуся индексу.

Оператор, допускаемый системой (1), ищется в виде

$$\xi^0(t, \mathbf{x}, \mathbf{u})\partial_t + \xi^i(t, \mathbf{x}, \mathbf{u})\partial_{x^i} + \eta^k(t, \mathbf{x}, \mathbf{u})\partial_{u^k}. \quad (2)$$

Оператор (2) называется \mathbf{x} -автономным [1], если его координаты ξ^0 , $\xi = (\xi^1, \dots, \xi^n)^T$ удовлетворяют условиям $\xi_{\mathbf{u}}^0 = \mathbf{0}$, $\xi_{\mathbf{u}} = \mathbf{0}$, в противном случае оператор (2) будет называться не \mathbf{x} -автономным. Если $\eta_{\mathbf{u}\mathbf{u}} \neq 0$, то оператор (2) будет называться \mathbf{u} -нелинейным.

В работе [1] получены необходимые условия не \mathbf{x} -автономности основной алгебры Ли для квазилинейной системы первого порядка и, в частности, поставлена задача описания свойств систем дифференциальных уравнений, допускающих не \mathbf{x} -автономный оператор. В настоящей работе получены другие необходимые условия не \mathbf{x} -автономности основной алгебры Ли такой системы, более точные, чем в работе [1], что позволило исследовать для линейной системы (1) характер зависимости от функций координат допускаемого оператора,

Работа выполнена при финансовой поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (код проекта 07-01-00489).

отвечающих за преобразование функций, а именно показано, что если система (1) допускает не \mathbf{x} -автономный оператор, то она допускает \mathbf{u} -нелинейный оператор.

Преобразования эквивалентности, сохраняющие дифференциальную структуру системы (1), состоят из невырожденной линейной замены независимых переменных: $t' = \alpha t$, $\mathbf{x}' = \Phi \mathbf{x} + \beta t$, и невырожденной линейной замены функций: $\mathbf{u} = \Psi \mathbf{u}'$, где $\Phi = \|\Phi_j^i\|$, $\Psi = \|\Psi_\tau^k\|$ — произвольные постоянные невырожденные матрицы; $\Phi_j^i, \Psi_\tau^k \in C$; $\alpha \in C$ — произвольная ненулевая постоянная; $\beta = (\beta^1, \dots, \beta^n)^T \in C^n$ — произвольный постоянный вектор. При этом матрицы системы (1) преобразуются соответственно по формулам

$$A^i = \frac{1}{\alpha} (\Phi_j^i A^j - \beta^i E) \quad (i = 1, \dots, n), \quad (3)$$

$$A^i = \Psi^{-1} A^i \Psi \quad (i = 1, \dots, n). \quad (4)$$

Условия инвариантности многообразия (1) относительно оператора (2) приводят к системе определяющих уравнений, которая распадается на три группы уравнений:

$$\begin{aligned} & (a_k^{\sigma j} a_l^{\tau i} + a_l^{\sigma i} a_k^{\tau j}) \xi_{u^\tau}^0 + \delta_k^\sigma a_l^{\tau i} \xi_{u^\tau}^j + \delta_l^\sigma a_k^{\tau j} \xi_{u^\tau}^i \\ & = a_\tau^{\sigma i} a_k^{\tau j} \xi_{u^t}^0 + a_\tau^{\sigma j} a_k^{\tau i} \xi_{u^k}^0 + a_k^{\sigma i} \xi_{u^t}^j + a_l^{\sigma j} \xi_{u^k}^i \quad (i, j = 1, \dots, n; \sigma, k, l = 1, \dots, m); \end{aligned} \quad (5)$$

$$\begin{aligned} & a_k^{\tau i} \eta_{u^\tau}^\sigma - a_k^{\sigma i} \xi_{x^0}^0 - \delta_k^\sigma \xi_{x^0}^i = a_\tau^{\sigma i} \eta_{u^k}^\tau - a_\tau^{\sigma p} a_k^{\tau i} \xi_{x^p}^0 - a_k^{\sigma p} \xi_{x^p}^i \\ & (i = 1, \dots, n; \sigma, k = 1, \dots, m; x^0 = t); \end{aligned} \quad (6)$$

$$\eta_{x^0}^\sigma = A^i \eta_{x^i}^\sigma \quad (\sigma = 1, \dots, m). \quad (7)$$

1. Основная теорема. Справедлива следующая основная

Теорема 1. Система (1), допускающая не \mathbf{x} -автономный оператор, допускает \mathbf{u} -нелинейный оператор.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Для выделения нетривиальных систем (1), допускающих не \mathbf{x} -автономный оператор, вводится понятие исключительной (тривиальной) системы, а именно системы (1), эквивалентной системе

$$u_t^k = u_{x^k}^1 \quad (k = 1, \dots, n). \quad (8)$$

Из определяющих уравнений (5)–(7) следует, что система (8) допускает бесконечную группу Ли преобразований, порождаемую операторами (2), координаты которых определяются по формулам

$$\begin{aligned} \xi^0 &= -\varphi_{u^1} - \alpha(\mathbf{x}), \quad \xi^1 = \alpha(\mathbf{x}), \quad \xi^k = \psi^k(x^2, \dots, x^n), \\ \eta^1 &= \varphi_y + c u^1, \quad \eta^k = \varphi_{x^k} + c u^k - \sum_{i=2}^n u^i \psi_{x^k}^i + \theta^k(\mathbf{x}), \end{aligned}$$

где $\alpha(\mathbf{x}) = \alpha(x^1, \dots, x^n)$, $\varphi = \varphi(y, x^2, \dots, x^n, u^1)$, $\psi^k = \psi^k(x^2, \dots, x^n)$, $\theta^k(\mathbf{x}) = \theta^k(x^1, \dots, x^n)$ — произвольные функции своих аргументов; c — произвольная постоянная; $y = t + x^1$, $k = 2, \dots, n$. Тем самым для исключительной системы утверждение теоремы установлено.

Для описания неисклительных систем (1), допускающих не \mathbf{x} -автономный оператор, понадобится понятие (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -пары, а именно вектор-столбец $\mathbf{r} \neq \mathbf{0}$

и вектор-строка $\mathbf{l} \neq \mathbf{0}$ будут называться (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой множества квадратных матриц m -го порядка $\{A^1, \dots, A^n\}$, если для каждой матрицы A^k ($k = 1, \dots, n$) справедливы соотношения $A^k \mathbf{r} = \lambda(A^k) \mathbf{r}$, $\mathbf{l} A^k = \lambda(A^k) \mathbf{l}$, где $\lambda(A^k) \in C$ — собственное значение матрицы A^k . При этом матрицы $\{A^1, \dots, A^n\}$ будут называться *обладающими (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой*.

Множество матриц $\{A^1, \dots, A^n\}$ обладает (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой тогда и только тогда, когда существует матрица ранга 1, коммутирующая с каждой матрицей A^k ($k = 1, \dots, n$). В самом деле, если множество матриц $\{A^1, \dots, A^n\}$ обладает (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой, то $B = \mathbf{r} \otimes \mathbf{l}$ — искомая матрица ранга 1, коммутирующая с каждой матрицей этого множества. Обратно, если $B = \mathbf{r} \otimes \mathbf{l}$ — матрица ранга 1, коммутирующая с каждой матрицей A^k ($k = 1, \dots, n$), то вектор-столбец $\mathbf{r} \neq \mathbf{0}$ и вектор-строка $\mathbf{l} \neq \mathbf{0}$ являются (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой множества матриц $\{A^1, \dots, A^n\}$.

Если множество матриц $\{A^1, \dots, A^n\}$ обладает (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой, то множество матриц $\{A^1, \dots, A^n\}$, полученных в результате преобразований эквивалентности (3) или (4), обладает (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой или $(\Psi^{-1} \mathbf{r}, \mathbf{l} \Psi)$ -парой соответственно.

Дальнейшее доказательство основано на следующем утверждении.

Теорема 2. *Множество матриц неисклнучительной системы (1), допускающей не \mathbf{x} -автономный оператор, обладает (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой. Множество матриц исклнучительной системы не обладает ни одной (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой.*

Доказательство этой теоремы будет приведено ниже.

Теорема 2 справедлива и для квазилинейной системы $\mathbf{u}_t = A^i(t, \mathbf{x}, \mathbf{u}) \mathbf{u}_{x^i} + \mathbf{b}(t, \mathbf{x}, \mathbf{u})$ и дает более точные, чем в работе [1], необходимые условия не \mathbf{x} -автономности основной алгебры Ли этой системы.

Если множество матриц $\{A^1, \dots, A^n\}$ системы (1) обладает (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой, то, как следует из определяющих уравнений (5)–(7), система (1) допускает \mathbf{u} -линейный оператор частного вида $\boldsymbol{\eta} \cdot \partial_{\mathbf{u}}$, где $\boldsymbol{\eta} = \boldsymbol{\eta}(\mathbf{u})$ — решение совместной системы уравнений $\boldsymbol{\eta}_{\mathbf{u}} = H(\mathbf{l} \cdot \mathbf{u}) \mathbf{r} \otimes \mathbf{l}$ с произвольной скалярной функцией H , удовлетворяющей условию $H' \neq 0$. Справедливость основной теоремы установлена. Для завершения доказательства осталось доказать теорему 2.

2. Вспомогательные утверждения. Уравнения (5) составляют алгебраическую систему линейных уравнений относительно $\xi_k^0 = \xi_{u^k}^0$, $\xi_k^i = \xi_{u^k}^i$ ($k = 1, \dots, m$; $i = 1, \dots, n$), которая допускает преобразования эквивалентности, задаваемые формулами (3), (4).

Лемма 1. *Система (1) допускает не \mathbf{x} -автономный оператор (2) тогда и только тогда, когда соответствующая ей алгебраическая система (5) имеет ненулевое решение.*

Доказательство. Необходимость очевидна. Достаточность вытекает из того, что если алгебраическая система (5) имеет ненулевое решение $\{\xi_k^0, \xi_k^i\}$, то система (1) допускает оператор $\xi_k^0 u^k \partial_t + \xi_k^i u^k \partial_{x^i}$.

Алгебраическая система (5) имеет следующую структуру: 1) при $i = j$ в уравнения (5) входят элементы только одной матрицы A^i системы (1); 2) при $i \neq j$ в уравнения (5) входят элементы только двух матриц A^i и A^j системы (1). Таким образом, алгебраическая система (5) является при $n \geq 2$ объединением алгебраических систем (5) для всевозможных одномерных $\mathbf{u}_t = A^i \mathbf{u}_{x^i}$ ($i = 1, \dots, n$) и двумерных $\mathbf{u}_t = A^i \mathbf{u}_{x^i} + A^j \mathbf{u}_{x^j}$ ($i, j = 1, \dots, n$; $i \neq j$) систем дифференциальных уравнений вида (1).

Лемма 2. *Алгебраическая система (5) при $n = 1$ имеет ненулевое решение тогда и только тогда, когда матрица A^1 удовлетворяет квадратному уравнению.*

Если $(A^1)^2 + \alpha_1 A^1 + \alpha_0 E = 0$, то общее решение алгебраической системы (5) определяется по формуле

$$\xi_{\mathbf{u}}^1 = \xi_{\mathbf{u}}^0(A^1 + \alpha_1 E). \quad (9)$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Необходимость установлена в работе [1]. Если матрица A^1 удовлетворяет квадратному уравнению, то в силу преобразований эквивалентности (3), (4) можно считать, что либо $(A^1)^2 = 0$, либо $(A^1)^2 = \alpha A^1$ ($\alpha \neq 0$). В обоих случаях непосредственные вычисления показывают, что общее решение алгебраической системы (5) задается формулой (9). Общий случай сводится к этим двум сдвигом на скалярную матрицу.

Следствием лемм 1, 2 является

Предложение 1. Если система (1) допускает не \mathbf{x} -автономный оператор (2), то для каждого $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_n) \in C^n$ характеристическая матрица $A(\mathbf{z}) = A^i z_i$ системы (1) удовлетворяет квадратному уравнению.

Пусть для любого $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_n) \in C^n$ характеристическая матрица системы (1) удовлетворяет квадратному уравнению $A^2 + 2b(\mathbf{z})A + c(\mathbf{z})E = 0$ с дискриминантом $\Delta(\mathbf{z}) = b^2(\mathbf{z}) - c(\mathbf{z})$. Система (1), для которой $\Delta(\mathbf{z}) = 0$ при всех $\mathbf{z} \in C^n$, будет называться *системой типа 1*. Система (1), для которой найдутся $\mathbf{z} \in C^n$ такие, что $\Delta(\mathbf{z}) \neq 0$, будет называться *системой типа 2*.

Тип системы (1) инвариантен относительно преобразований эквивалентности (3), (4).

Система типа 1 в результате преобразований эквивалентности (3) приводится к системе (1), матрицы которой удовлетворяют соотношениям

$$A^i A^j + A^j A^i = 0 \quad (i, j = 1, \dots, n). \quad (10)$$

Такая система будет называться *канонической системой типа 1*.

Система типа 2, допускающая не \mathbf{x} -автономный оператор, в результате преобразований эквивалентности (3) приводится к системе (1), матрицы которой удовлетворяют соотношениям

$$A^1 = P, \quad P^2 = P, \quad A^i P + P A^i = A^i, \quad A^i A^j + A^j A^i = 0 \quad (i, j = 2, \dots, n). \quad (11)$$

Такая система будет называться *канонической системой типа 2*. Исключительная система (8) является канонической системой типа 2.

Лемма 3. Если система (1) допускает не \mathbf{x} -автономный оператор, то матрицы A^1, \dots, A^n этой системы имеют общий левый и общий правый собственные векторы.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Система (1) преобразованием эквивалентности (3) приводится к канонической системе типа 1 или типа 2. Ввиду линейности преобразований (3) это означает, что каждая матрица A^i ($i = 1, \dots, n$) является линейной комбинацией единичной матрицы и канонических матриц, удовлетворяющих условиям (10) или (11) в зависимости от типа системы. Поэтому достаточно доказать утверждение для канонических систем.

Для канонических систем обоих типов матрицы A^1, A^2, \dots, A^n попарно антикоммутируют, а матрицы A^2, \dots, A^n нильпотентны. Методом математической индукции аналогично тому, как это делается для попарно перестановочных матриц [2], устанавливается, что матрицы A^1, A^2, \dots, A^n имеют общий левый и общий правый собственные векторы.

В дальнейшем понадобится следующая алгебраическая

Лемма 4. Система линейных уравнений

$$a_k^i y_j = a_j^i y_k \quad (i = 1, \dots, p; k = 1, \dots, q)$$

с матрицей $A = \|a_k^i\|$ имеет ненулевое решение тогда и только тогда, когда $\text{rang}(A) \leq 1$. Если $\text{rang}(A) = 1$, то решение одномерно и порождается ненулевой строкой матрицы A .

3. Доказательство теоремы 2. Для системы (1) типа 1 справедливость утверждения теоремы 2 сразу следует из леммы 3.

Система (1) типа 2 преобразованием эквивалентности (3) приводится к каноническому виду. Ввиду линейности этого преобразования достаточно доказать существование (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -пары для канонической системы типа 2, не совпадающей с исключительной канонической системой (8).

Для канонической системы типа 2 рассматриваются следующие матрицы: 1) $Q = E - P$; 2) матрица S — строка из матриц A^2, \dots, A^n ; 3) матрица T — столбец из матриц A^2, \dots, A^n ; 4) матрица M — столбец из матриц TA^2, \dots, TA^n . С помощью этих матриц система (5) для канонической системы типа 2 в силу лемм 1, 2 и формулы (9) записывается в виде

$$\begin{aligned} \xi_{\mathbf{u}}^0 &= \alpha + \beta, \quad \alpha = \xi_{\mathbf{u}}^0 P \in \text{Im } P, \quad \beta = \xi_{\mathbf{u}}^0 Q \in \text{Im } Q, \quad \xi_{\mathbf{u}}^i = \mathbf{0}, \\ \xi_{\mathbf{u}}^0 S &= \mathbf{0}, \quad (M)_k^\sigma \xi_l^0 = (M)_l^\sigma \xi_k^0, \quad \alpha S = \mathbf{0}, \quad (TP)_k^\sigma \alpha_l = (TP)_l^\sigma \alpha_k, \\ \beta S &= \mathbf{0}, \quad (TQ)_k^\sigma \beta_l = (TQ)_l^\sigma \beta_k \quad (i, j = 2, \dots, n; \sigma, k, l = 1, \dots, m). \end{aligned} \quad (12)$$

Если система (1) допускает не \mathbf{x} -автономный оператор (2), то применение леммы 4 к уравнениям (12) дает следующие соотношения:

$$\{\text{rang}(M) \leq 1\} \quad \text{и} \quad \{\text{rang}(TP) \leq 1 \text{ или } \text{rang}(TQ) \leq 1\}. \quad (13)$$

Утверждение теоремы 2 для канонической системы типа 2 равносильно ненулевой разрешимости каждого уравнения хотя бы одной пары уравнений:

$$\mathbf{l}S = \mathbf{0}, \quad \mathbf{l} \in \text{Im } P_l; \quad T\mathbf{r} = \mathbf{0}, \quad \mathbf{r} \in \text{Im } P_l \quad (14)$$

либо

$$\mathbf{l}S = \mathbf{0}, \quad \mathbf{l} \in \text{Im } Q_l; \quad T\mathbf{r} = \mathbf{0}, \quad \mathbf{r} \in \text{Im } Q_r. \quad (15)$$

Действие линейных операторов P_l, P_r, Q_l, Q_r определяется для любой строки \mathbf{l} и любого столбца \mathbf{r} по формулам $P_l \langle \mathbf{l} \rangle = \mathbf{l}P$, $Q_l = I - P_l$, $P_r \langle \mathbf{r} \rangle = \mathbf{r}P$, $Q_r = I - P$ (I — тождественный оператор).

1. Пусть $M = 0$. В этом случае справедливы равенства

$$TPS = TQS = 0. \quad (16)$$

Множество матриц $P; Q; A^2, \dots, A^n$, удовлетворяющих условиям (13), состоит из объединения следующих множеств: 1) $\text{rang}(TP) = 1$; 2) $TP = 0$ и $\text{rang}(S) < \text{rang}(P)$; 3) $\text{rang}(TQ) = 1$; 4) $TQ = 0$ и $\text{rang}(S) < \text{rang}(Q)$. Ввиду симметричности достаточно ограничиться только первым и вторым случаями.

1.1. Пусть $\text{rang}(TP) = 1$. Тогда $\text{rang}(P) \geq 1$.

Если $\text{rang}(P) > 1$, то в качестве \mathbf{l} можно взять ненулевую строку матрицы TP . Тогда $\mathbf{l} \in \text{Im } P_l$ и первое уравнение в (14) выполнено тождественно. Второе уравнение в (14) тоже имеет ненулевое решение, так как $\text{rang}(T|_{\text{Im } P_l}) = \text{rang}(TP) = 1 < \text{rang}(P)$. Если $\text{rang}(P) = 1$, то второе уравнение в (14) имеет только нулевое решение. Поэтому надо решать уравнения (15). Пусть $\mathbf{r} —$

ненулевой столбец матрицы QS . Тогда $\mathbf{r} \in \text{Im } Q_r$ и в силу (16) \mathbf{r} удовлетворяет второму уравнению в (15). Если $TQ \neq 0$, то в качестве \mathbf{l} можно взять ненулевую строку матрицы TQ . Тогда $\mathbf{l} \in \text{Im } Q_l$ и в силу (16) первое уравнение в (15) обращается в тождество. Если $TQ = 0$, то $QS = S$. Поэтому $\text{rang}(S|_{\text{Im } Q_l}) = \text{rang}(QS) = \text{rang}(S)$. Следовательно, первое уравнение в (15) имеет ненулевое решение тогда и только тогда, когда выполнено неравенство

$$\text{rang}(S) < \text{rang}(Q) = m - 1. \quad (17)$$

Преобразованием эквивалентности (4) идемпотентная матрица приводится к каноническому виду:

$$P = \begin{pmatrix} 1, & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \oplus O. \quad (18)$$

Система (1) при этом остается канонической системой типа 2. Так как $PS = 0$, первая строка матрицы S нулевая. Поэтому $\text{rang}(S) \leq m - 1$. Из равенства $TP = T$ следует, что все столбцы матрицы T , кроме первого, нулевые. Ввиду линейной независимости матриц A^2, \dots, A^n их первые столбцы тоже линейно независимы. Поэтому $\text{rang}(S) = n - 1$. Следовательно, $\text{rang}(S) = n - 1 \leq m - 1$.

Таким образом, условие (17) не выполняется только при $n = m$. Из (18) следует, что рассматриваемая каноническая система (1) при $n = m$ есть не что иное, как исключительная каноническая система. Для нее ни одна из пар уравнений (14) или (15) не имеет ненулевого решения: $\mathbf{l} \neq 0$ и $\mathbf{r} \neq \mathbf{0}$. Поэтому семейство матриц исключительной системы не обладает (\mathbf{r}, \mathbf{l}) -парой. Для всех остальных канонических систем типа 2, удовлетворяющих указанным выше условиям, первое уравнение в (15) тоже имеет ненулевое решение.

1.2. Пусть $TP = 0$ и $\text{rang}(S) < \text{rang}(P)$. Достаточно взять в качестве \mathbf{r} ненулевой столбец из $\text{Im } P_r$. Тогда второе уравнение в (14) выполнено тождественно. Так как $\text{rang}(S|_{\text{Im } P_l}) \leq \text{rang}(S) < \text{rang}(P)$, первое уравнение в (14) тоже имеет ненулевое решение.

2. Пусть $\text{rang}(M) = 1$. Ввиду уравнений (12) и леммы 4 можно считать, что $\xi_{\mathbf{u}}^0$ — ненулевая строка матрицы M . Так как $M = MP + MQ$ и $(MP)Q = (MQ)P = 0$, то α и β — компоненты разложения $\xi_{\mathbf{u}}^0 = \alpha + \beta$ ($\alpha \in \text{Im } P$, $\beta \in \text{Im } Q$) — являются строками матриц MP и MQ соответственно.

Если $MP \neq 0$, то $\alpha = \xi_{\mathbf{u}}^0 P \neq \mathbf{0}$. В силу леммы 4 $\text{rang}(TP) \leq 1$. Поскольку соотношение $MP \neq 0$ влечет за собой соотношение $TP \neq 0$, то $\text{rang}(TP) = 1$.

Если $MQ \neq 0$, то аналогично (заменой P на Q , α на β) устанавливается, что $\text{rang}(TQ) = 1$.

Имеют место равенства

$$MPS = MQS = 0. \quad (19)$$

Поскольку $M \neq 0$, то хотя бы одна из матриц MP или MQ отлична от нулевой. Не ограничивая общности, можно считать, что $MP \neq 0$. Тогда $\text{rang}(TP) = 1$ и $\text{rang}(P) \geq 1$.

2.1. Если $\text{rang}(P) > 1$, то в качестве \mathbf{l} можно взять ненулевую строку матрицы MP . Тогда $\mathbf{l} \in \text{Im } P_l$ и \mathbf{l} удовлетворяет первому уравнению в (14). Второе уравнение в (14) тоже имеет ненулевое решение, так как

$$\text{rang}(T|_{\text{Im } P_l}) = \text{rang}(TP) = 1 < \text{rang}(P).$$

2.2. Если $\text{rang}(P) = 1$, то второе уравнение в (14) имеет только нулевое решение. Поэтому нужно рассматривать уравнения (15).

Сначала доказывается вспомогательное утверждение.

Лемма 5. Если выполнены следующие условия:

$$\text{rang}(M) = \text{rang}(TP) = \text{rang}(P) = 1,$$

то $\text{rang}(Q) = m - 1 > 1$.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Из условий $\text{rang}(TP) = \text{rang}(P) = 1$ следует, что $\text{rang}(Q) = m - 1 \geq 1$.

Осталось доказать, что $m - 1 \neq 1$. Докажем от противного: пусть $m = 2$. Матрица P преобразованием эквивалентности (4) приводится к каноническому виду:

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Матрицы E, P, A^2, \dots, A^n канонической системы (1) типа 2 линейно не зависимы, поэтому $n = 3$. Матрицы A^2, A^3 удовлетворяют соотношениям

$$PA^i = A^iQ, \quad A^iA^j + A^jA^i = 0 \quad (i, j = 2, 3). \quad (20)$$

Система матричных уравнений

$$XPX = 0, \quad X^2 = 0$$

имеет два линейно независимых решения:

$$X_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad X_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix},$$

Поскольку $X_1X_2 + X_2X_1 = E$, последнее уравнение в системе (20) не выполняется. Таким образом, при $m = 2$ не существует канонической системы (1) типа 2, удовлетворяющей условиям леммы. Следовательно, $m > 2$. Лемма доказана.

Для завершения доказательства теоремы нужно показать, что оба уравнения в (15) имеют ненулевое решение.

Если $MQ \neq 0$, то $\text{rang}(TQ) = 1$. Пусть \mathbf{l} — ненулевая строка матрицы MQ . Тогда $\mathbf{l} \in \text{Im } Q_l$ и в силу (19) \mathbf{l} является решением первого уравнения в (15). Поскольку в силу леммы 5 $\text{rang}(Q) > 1$, то $\text{rang}(T|_{\text{Im } Q_r}) = \text{rang}(TQ) = 1 < \text{rang}(Q)$. Следовательно, второе уравнение в (15) имеет ненулевое решение.

Осталось доказать, что $MQ \neq 0$. Докажем от противного: пусть $MQ = 0$, т. е.

$$T(A^iQ) = 0 \quad (i = 2, \dots, n). \quad (21)$$

Так как $A^iQ = PA^i$, столбцы матрицы A^iQ принадлежат пространству $\text{Im } P_r$ для всех $i = 2, \dots, n$. Поскольку $\text{rang}(T|_{\text{Im } P_r}) = \text{rang}(TP) = 1 = \text{rang}(P)$, уравнения (21) имеют только нулевое решение: $A^iQ = 0$ ($i = 2, \dots, n$). Отсюда следует, что $A^i = QA^i$ ($i = 2, \dots, n$). Поэтому $TA^i = (TQ)A^i = 0$ ($i = 2, \dots, n$), т. е. $M = 0$, что противоречит условию: $\text{rang}(M) = 1$. Значит, $MQ \neq 0$. Теорема доказана.

ЛИТЕРАТУРА

1. Овсянников Л. В. О свойстве x -автономии // Докл. РАН. 1993. Т. 330, № 5. С. 559–561.
2. Гельфанд И. М. Лекции по линейной алгебре. М.: Наука, 1971.

Статья поступила 15 ноября 2008 г.

Чиркунов Юрий Александрович
Новосибирский гос. университет экономики и управления,
ул. Каменская, 56, Новосибирск 630099
chr01@rambler.ru