

НЕЛИНЕЙНЫЕ ИНВАРИАНТЫ ЛИНЕЙНЫХ ЦИКЛОВ И СОБСТВЕННЫЕ ПОЛИНОМЫ ЛИНЕЙНЫХ ОПЕРАТОРОВ

Ключевые слова: статический анализ программ, полиномиальные инварианты циклов, собственные полиномы линейных операторов, задача автоматической генерации.

ВВЕДЕНИЕ

Проблема поиска инвариантов циклов в императивных программах была поставлена в работах Р. Флойда [1] и С. Хоара [2] как ключевая проблема процесса анализа свойств программ.

Существование и эффективность алгоритмов генерации программных инвариантов зависят от свойств алгебр данных, с которыми работает программа. Исследования задачи автоматической генерации программных инвариантов для различных алгебр данных выполнялись в Институте кибернетики имени В.М. Глушкова НАН Украины, начиная с 70-х годов прошлого века. Их основные результаты изложены в [3, 4]. В работе [5] описан общий алгоритм вычисления полиномиальных инвариантов в произвольной контрольной точке программы, основанный на итерационном методе [3] и методе вычисления полиномиальных инвариантов ограниченной степени.

В [6] описан алгоритм вычисления полиномиальных инвариантов ограниченной степени в программах с линейными циклами и рекурсивными вызовами процедур. В [7] предложен метод построения нелинейных и, вообще говоря, не-полиномиальных инвариантных соотношений для линейных циклов. Метод использует собственные значения и собственные векторы линейного оператора в теле цикла. В [8] изложены алгебраические основы задачи поиска полиномиальных инвариантов циклов. Основной результат этой работы — алгоритм вычисления всех полиномиальных инвариантов для циклов с так называемыми разрешимыми операторами присваивания. В частности, разрешимыми являются аффинные операторы с положительными вещественными собственными значениями. В [9] предложен алгоритм поиска инвариантов некоторых классов линейных циклов, основанный на построении системы рекуррентных соотношений от переменных цикла и параметра n — числа повторений цикла. Алгоритм ищет решение этой системы, зависящее от n . Алгоритм реализован в программной системе Теорема (Theorema System). В [10, 11] предложен новый метод построения нового класса полиномиальных инвариантов линейных циклов, так называемых L -инвариантов. Настоящая работа — прямое продолжение [10, 11].

1. L-ИНВАРИАНТЫ ЛИНЕЙНЫХ ОТОБРАЖЕНИЙ И ИНВАРИАНТЫ ЛИНЕЙНЫХ ЦИКЛОВ

В [10, 11] приведено определение L -инварианта линейного оператора A и установлена связь между L -инвариантами и программными инвариантами итерационных циклов, в теле которых выполняется оператор A . Повторим эти определения.

Определение 1. Пусть \underline{W} — n -мерное векторное пространство над полем рациональных чисел \mathcal{Q} и $\overline{\mathcal{Q}}$ — алгебраическое замыкание поля \mathcal{Q} . Пусть $X = (x_1, \dots, x_n)$ — n -мерный вектор переменных. Рациональная функция $p(X) \in \overline{\mathcal{Q}}(X)$ называется L -инвариантом линейного оператора $A: \underline{W} \rightarrow \underline{W}$, если для любого вектора $b \in \underline{W}$ имеет место соотношение

$$p(Ab) = p(b). \quad (1)$$

Определение 2. Пусть $X = (x_1, \dots, x_n)$, $b = (b_1, \dots, b_n)$ — два набора переменных. Линейным циклом мы называем фрагмент императивной программы вида

```
X := b;
While Q(X, b) do X := A*X
```

Замечание 1. Операторы $X := b$, $X := A*X$ интерпретируются как одновременные присвоения переменным левых частей значений правых частей. В дальнейшем условие $Q(X, b)$ будем игнорировать, считая линейный цикл бесконечным, а его выполнение — недетерминированным. Таким образом, мы рассматриваем циклы вида

```
X := b;
While True|False do X := A*X
```

Теорема 1. Если $p(X) = r(X)/q(X)$ — L -инвариант линейного оператора A , то многочлен $r(X)q(b) - q(X)r(b)$ — инвариант линейного цикла над полем \bar{Q} .

Такие инварианты циклов будем называть L -инвариантами (линейных циклов).

В [10, 11] изложены результаты, фактически связанные с собственными векторами оператора A^T . Сформулируем основной результат этой работы.

Теорема 2. Пусть $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ — собственные значения линейного оператора A и s_1, \dots, s_m — соответствующие им собственные векторы сопряженного оператора A^T . Предположим, что существуют такие целые числа k_1, \dots, k_m , что

$$\lambda_1^{k_1} \cdots \lambda_m^{k_m} = 1. \quad (2)$$

Тогда

$$p(X) = (s_1, X)^{k_1} \cdots (s_m, X)^{k_m} \quad (3)$$

— L -инвариант линейного оператора A .

Заметим, что в общем случае невырожденный линейный оператор A в подходящем базисе может быть представлен матрицей — жордановой формой [12, 13]:

$$A = \begin{bmatrix} J_1(\lambda_1) & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & J_2(\lambda_2) & \cdots & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & J_m(\lambda_m) \end{bmatrix}, \quad (4)$$

где $J_i(\lambda_i)$ — жордановы клетки разных размеров. Жорданова клетка имеет вид

$$J(\lambda) = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda & \cdots & 0 \\ 0 & \cdots & \lambda & 1 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda \end{bmatrix}. \quad (5)$$

Таким образом, теорема 2 относится только к тем строкам матрицы линейного оператора A , которые соответствуют собственным векторам A , т.е. к совокупности последних строк жордановых клеток $J_i(\lambda_i)$, $i=1, \dots, m$. Ниже распространим эту теорему на произвольные невырожденные линейные операторы, введя в рассмотрение жордановы клетки в целом.

2. СОБСТВЕННЫЕ ПОЛИНОМЫ ЖОРДАНОВЫХ КЛЕТОК

Для анализа линейных циклов линейный оператор A следует рассматривать как линейное преобразование $X \leftarrow AX$ переменных $X = (x_1, \dots, x_n)$ линейного пространства $Q^d[|X|]$ однородных полиномов некоторой степени d . Преобра-

зование $X \leftarrow AX$ определяет линейное преобразование пространства $\mathcal{Q}^d[|X|]$ в себя (гомоморфизм) $T_A : \mathcal{Q}^d[|X|] \rightarrow \mathcal{Q}^d[|X|]$. Для $p(X) \in \mathcal{Q}^d[|X|]$ оно задано формулой

$$T_A(p(X)) = p(AX).$$

Определение 3. Полином $p(X) \in \mathcal{Q}^d[|X|]$ называется собственным полиномом линейного оператора A с собственным числом $\mu \in \bar{\mathbb{Q}}$, если $p(X)$ — собственный вектор T_A , т.е. $T_A(p(X)) = \mu p(X)$. Таким образом, собственный полином определяется формулой

$$p(AX) = \mu p(X). \quad (6)$$

Замечание 2. Понятия собственного многочлена и L -инварианта линейного оператора — некоторые аналоги основных понятий геометрической теории инвариантов, а именно понятий относительного и абсолютного инвариантов группы G преобразований векторного пространства в том случае, когда эта группа определена как циклическая с образующим элементом A : $G_A = \{\dots, A^{-2}, A^{-1}, E, A, A^2, \dots\}$ [14, 15].

Пример 1. Пусть $\bar{s} = (s_1, \dots, s_n)$ — собственный вектор оператора A^T и λ — его собственное значение. Тогда $(\bar{s}, X) = s_1 x_1 + \dots + s_n x_n$ — собственный полином оператора A с собственным числом λ .

Предположим, что линейный оператор A состоит из одной жордановой клетки вида (5), которую обозначим $J_n(\lambda)$. Если размеры клетки и ее собственное значение в данном контексте не играют роли, их обозначения будем игнорировать, обозначая оператор через J . Приведем решение задачи построения всех собственных полиномов жордановой клетки $J_n(\lambda)$.

Рассмотрим векторное пространство $U = \mathcal{Q}(\lambda)^d[|y, z|]$ однородных многочленов степени d от двух переменных (y и z) над полем $\mathcal{Q}(\lambda)$ рациональных функций от переменной λ , для краткости обозначенное U . Это пространство имеет размерность $d+1$ над полем $\mathcal{Q}(\lambda)$. В самом деле, один из базисов этого пространства — система мономов $(y^d, y^{d-1}z, \dots, yz^{d-1}, z^d)$. Пусть

$$U = (y^d, y^{d-1}z, \dots, yz^{d-1}, z^d). \quad (7)$$

Введем следующие обозначения:

$$U_0 = (z^d), U_1 = (yz^{d-1}, z^d), \dots, U_k = (y^k z^{d-k}, \dots, z^d), \dots, U_d = U. \quad (8)$$

Пусть T_J — линейное преобразование пространства U , действующее на базисе (7) следующим образом:

$$T_J(y^d) = (\lambda y + z)^d, \dots, T_J(y^k z^{d-k}) = (\lambda y + z)^k (\lambda z)^{d-k}, \dots, T_J(z^d) = \lambda^d z^d.$$

Обозначим $S = T_J - \lambda^d E$. Очевидно, каждое из подпространств U_k , $0 \leq k \leq d$, инвариантно относительно линейного преобразования S .

Лемма 1. Для любого k , $0 \leq k \leq d-1$, справедливы следующие утверждения:

1) подпространство U_k является образом подпространства U_{k+1} под действием преобразования S , т.е. $\forall f (f \in U_{k+1} \Leftrightarrow S(f) \in U_k)$;

2) ядром преобразования S является подпространство U_0 , т.е. $\forall f (f \in U_0 \Leftrightarrow S(f) = 0)$.

Доказательство. Первое утверждение леммы докажем индукцией по k . Непосредственно из определения S следует, что $S(z^d) = 0$. Кроме того,

$$S(yz^{d-1}) = (\lambda y + z)(\lambda z)^{d-1} - \lambda^d yz^{d-1} = \lambda^d yz^{d-1} + \lambda^{d-1} z^d - \lambda^d yz^{d-1} = \lambda^{d-1} z^d.$$

Отсюда следует $S(U_1) = U_0$. Таким образом, при $k=0$ первое утверждение леммы выполняется. Предположим по индукции, что это утверждение справедливо при некотором k , $k \leq d-2$. Рассмотрим подпространство U_{k+1} . По предположению индукции $S(U_{k+1}) = U_k$. Так как $U_{k+1} \subset U_{k+2}$, то $U_k \subset S(U_{k+2})$. Кроме того,

$$\begin{aligned} S(y^{k+2}z^{d-k-2}) &= (\lambda y + z)^{k+2}(\lambda z)^{d-k-2} - \lambda^d y^{k+2}z^{d-k-2} = \\ &= C_{k+2}^1 \lambda^{d-1} y^{k+1} z^{d-k+1} + w, \end{aligned}$$

где $w = C_{k+2}^2 \lambda^{d-2} y^k z^{d-k} + \dots + C_{k+2}^j \lambda^{d-j} y^{k+2-j} z^{d-k+j-2} + \dots + \lambda^{d-k-2} z^d$. Очевидно, что $w \in U_k \subset S(U_{k+2})$. Отсюда следует, что $C_{k+2}^1 \lambda^{d-1} y^{k+1} z^{d-k+1} = S(y^{k+2}z^{d-k-2}) - w \in S(U_{k+2})$. Поэтому $y^{k+1} z^{d-k+1} \in S(U_{k+2})$. Таким образом, $S(U_{k+2}) \supseteq (U_k, y^{k+1} z^{d-k+1}) = U_{k+1}$. Обратное включение $U_{k+1} \supseteq S(U_{k+2})$ очевидно. Следовательно, $S(U_{k+2}) = U_{k+1}$. Предположение индукции оправдано, первое утверждение леммы доказано.

Так как $S(U) = U_{d-1}$, ранг S равен d , а значит, дефект S равен 1. Поскольку $S(z^d) = 0$, то $\text{Ker}(S) = (z^d)$.

Лемма доказана.

Следствие. Не существует собственных полиномов от двух переменных: y, z .

Доказательство. $S(U_{k+1}) = U_k \neq (0)$ для любого k .

Рассмотрим однородные многочлены степени $d+1$ от переменных (x_1, \dots, x_d, y, z) . Пусть $U = U_0, U_1, \dots, U_d$ — последовательность подпространств, определенная в (8).

Теорема 3. Существуют системы многочленов $q_j(y, z) \in U_j$, $j = 1, 2, \dots, d-1$, степени d и многочлен $q_{d+1}(y, z)$ степени $d+1$ такие, что многочлен

$$\begin{aligned} p &= x_1 z^d + x_2 q_1(y, z) + \dots \\ &\quad + x_j q_{j-1}(y, z) + \dots + x_d q_{d-1}(y, z) + y q_d(y, z) + q_{d+1}(y, z) \end{aligned} \tag{9}$$

является собственным многочленом оператора T_J .

Доказательство. Запишем выражение для многочлена $T_J(p) = p(JX)$:

$$\begin{aligned} (p(JX)) &= (\lambda x_1 + x_2) \lambda^d z^d + (\lambda x_2 + x_3) T(q_1(y, z)) + \dots + (\lambda x_j + x_{j+1}) T(q_{j-1}(y, z)) + \dots \\ &\quad + (\lambda x^d + y) T(q_{d-1}(y, z)) + (\lambda y + z) T_d(y, z) + T(q_{d+1}(y, z)). \end{aligned}$$

В полученном выражении раскроем скобки и перегруппируем слагаемые:

$$\begin{aligned} T(p) &= [\lambda x_1 \lambda^d z^d + \lambda^d x_2 z^d] + [\lambda x_2 T(q_1(y, z)) + x_3 T(q_1(y, z))] + \dots \\ &\quad + [\lambda x_j T(q_{j-1}(y, z)) + x_{j+1} T(q_{j-1}(y, z))] + \dots + [\lambda x_d T(q_{d-1}(y, z)) + \\ &\quad + y T(q_{d-1}(y, z))] + \lambda y T(q_d(y, z)) + z T(q_d(y, z)) + T(q_{d+1}(y, z)) = G + H, \end{aligned}$$

где

$$\begin{aligned} G &= \lambda^{d+1} x_1 z^d + \dots + \lambda x_j T(q_{j-1}(y, z)) + \dots \\ &\quad + \lambda x_d T(q_{d-1}(y, z)) + \lambda y T(q_d(y, z)) + T(q_{d+1}(y, z)), \end{aligned} \tag{10}$$

$$H = \lambda^d x_2 z^d + \dots + x_{j+1} T(q_{j-1}(y, z)) + \dots + y T(q_{d-1}(y, z)) + z T(q_d(y, z)). \tag{11}$$

В правой части формулы (10) преобразуем выражение $T(q_k(y, z))$ для $k = 1, 2, \dots, d$:

$$T(q_k(y, z)) = S(q_k(y, z)) + \lambda^d q_k(y, z). \tag{12}$$

Подставим выражение $T(q_k(y, z))$ из (12) в формулу (10):

$$\begin{aligned} G = & \lambda^{d+1}x_1z^d + \lambda^{d+1}x_2q_1(y, z) + \dots + \lambda^{d+1}x_jq_{j-1}(y, z) + \dots + \lambda^{d+1}x_dq_{d-1}(y, z) + \\ & + \lambda^{d+1}yq_d(y, z) + q_{d+1}(y, z) + \lambda x_2S(q_1(y, z)) + \dots + \lambda x_jS(q_{j-1}(y, z)) + \dots \\ & \dots + \lambda x_dS(q_{d-1}(y, z)) + \lambda yS(q_d(y, z)) + S(q_{d+1}(y, z)). \end{aligned}$$

Так как

$$\begin{aligned} & \lambda^{d+1}x_1z^d + \lambda^{d+1}x_2q_1(y, z) + \dots \\ & \dots + \lambda^{d+1}x_dq_{d-1}(y, z) + \lambda^{d+1}yq_d(y, z) + \lambda^{d+1}q_{d+1}(y, z) = \lambda^{d+1}p, \end{aligned}$$

то

$$\begin{aligned} G = & \lambda^{d+1}p + \lambda x_2S(q_1(y, z)) + \dots \\ & \dots + \lambda x_dS(q_{d-1}(y, z)) + \lambda yS(q_d(y, z)) + S(q_{d+1}(y, z)). \end{aligned} \quad (13)$$

Из формул (10), (11) и (13) получим

$$\begin{aligned} T(p) = & \lambda^{d+1}p + \lambda x_2S(q_1(y, z)) + \dots \\ & \dots + \lambda x_jS(q_{j-1}(y, z)) + \dots + \lambda x_dS(q_{d-1}(y, z)) + \lambda yS(q_d(y, z)) + \\ & + S(q_{d+1}(y, z)) + \lambda^d x_2z^d + x_3T(q_1(y, z)) + \dots \\ & \dots + x_{j+1}T(q_{j-1}(y, z)) + \dots + yT(q_{d-1}(y, z)) + z \cdot T(q_d(y, z)) = \\ & = \lambda^{d+1}p + \lambda x_2(S(q_1) + \lambda^{d-1}z^d) + \\ & + x_3(\lambda S(q_2) + T(q_1)) + \dots + x_j(\lambda S(q_{j-1}) + T(q_{j-2})) + \dots \\ & \dots + x_d(\lambda S(q_{d-1}) + T(q_{d-2})) + y(\lambda S(q_d) + T(q_{d-1})) + zT(q_d) + S(q_{d+1}). \end{aligned}$$

Итак,

$$\begin{aligned} T(p) = & \lambda^{d+1}p + x_2(\lambda S(q_1) + T(z^d)) + \\ & + x_3(\lambda S(q_2) + T(q_1)) + \dots + x_j(\lambda S(q_{j-1}) + T(q_{j-2})) + \dots \\ & \dots + x_d(\lambda S(q_{d-1}) + T(q_{d-2})) + y(\lambda S(q_d) + T(q_{d-1})) + zT(q_d) + S(q_{d+1}). \end{aligned} \quad (14)$$

По лемме 1 $S(U_1) = U_0$; поскольку $T(z^d) \in U_0$, то в пространстве U_1 существует многочлен q_1 такой, что $S(q_1) = -\frac{T(z^d)}{\lambda}$. При таком выборе многочлена q_1 получим, что $\lambda S(q_1) + T(z^d) = 0$. Так как $T(q_1) \in U_1$, $q_2 \in U_2$, то по лемме 1 в подпространстве U_2 существует такой многочлен q_2 , что $S(q_2) = -\frac{T(q_1)}{\lambda}$, поэтому $\lambda S(q_2) + T(q_1) = 0$. Продолжая процесс построения многочленов q_k , можно точно так же доказать существование такого многочлена q_j , что выполняется равенство $\lambda S(q_j) + T(q_{j-1}) = 0$, $j = 3, 4, \dots, d$. Наконец, многочлен $zq_d \in U_d = = (y^d z, y^{d-1}z^2, \dots, yz^d, z^{d+1})$. По лемме 1 если $U_{d+1} = (y^{d+1}, y^d z, \dots, yz^d, z^{d+1})$, то $S(U_{d+1}) = U_d$. Поэтому в пространстве U_{d+1} существует такой многочлен $q_{d+1}(y, z)$, что $S(q_{d+1}(y, z)) = -zq_d(y, z)$. Следовательно, $zT(q_d) + S(q_{d+1}) = 0$.

Итак, если выбирать указанным способом многочлены $q_j(y, z) \in U_j$, $j = 1, 2, \dots, d$, и $q_{d+1}(y, z)$, то в правой части формулы (14) все слагаемые, кроме первого, обращаются в 0.

Следовательно, $T(p) = \lambda^{d+1}p$, т.е. многочлен p является собственным многочленом оператора T_J .

Теорема доказана.

Пример 2. Приведем последовательность собственных полиномов жордановой клетки $J_5(\lambda)$ в пространстве $W_5(v, w, x, y, z)$:

$$\begin{aligned}\mu_1 &= \lambda, \quad p_1 = z, \\ \mu_2 &= \lambda^2, \quad p_2 = \left(x + \frac{1}{2\lambda} y \right) z - \frac{1}{2} y^2, \\ \mu_3 &= \lambda^3, \quad p_3 = \left(w - \frac{1}{3\lambda^2} y \right) z^2 - (x)yz + \frac{1}{3} y^3, \\ \mu_4 &= \lambda^4, \quad p_4 = \left(v + \frac{1}{4\lambda^3} y \right) z^3 + \left(-w + \frac{1}{2\lambda} x + \frac{1}{8\lambda^2} y \right) yz^2 + \left(\frac{1}{2} x - \frac{1}{4\lambda} y \right) y^2 z - \frac{1}{8} y^4.\end{aligned}$$

Теорема 4. Для жордановой клетки $J_n(\lambda)$ существует набор B_n , состоящий из $n-1$ собственного полинома вида (9): $B_n = \langle p_1, p_2, \dots, p_{n-1} \rangle$,

$$p_1 = z, \quad p_2 \in Q(\lambda)[z, y, x_{n-2}], \dots, \quad p_{n-1} \in Q(\lambda)[z, y, x_1, \dots, x_{n-2}].$$

Любой собственный полином $q(X)$ жордановой клетки $J_n(\lambda)$ можно представить в виде

$$q(X) = \frac{1}{z^k} F(p_1, p_2, \dots, p_{n-1}), \quad (15)$$

где F — многочлен от $n-1$ переменной с коэффициентами из $Q(\lambda)$.

Доказательство. Рассмотрим систему равенств

$$u_1 = p_1 = z, \quad u_2 = p_2(z, y, x_{n-2}), \dots, \quad u_{n-1} = p_{n-1}(z, y, x_1, \dots, x_{n-2}),$$

где $U = (u_1, \dots, u_{n-1})$ — набор переменных. Любое равенство этой системы можно преобразовать к виду

$$x_j = \frac{1}{z^{n-j-1}} f_j(y, u_j, x_{j+1}, \dots, x_{n-2}). \quad (16)$$

Пусть $q(z, y, x_1, \dots, x_{n-2})$ — произвольный собственный полином. Подставляя в $q(z, y, x_1, \dots, x_{n-2})$ последовательно значения x_j , $j = 1, \dots, n-1$, из (16) и приводя к общему знаменателю результаты, получаем

$$q(y, U) = \frac{1}{z^k} F(y, u_1, \dots, u_{n-1}).$$

Легко доказать по индукции, что $q(y, U)$ — взвешенно однородный полином, если собственные числа переменных u_j определить как $\mu_j = \lambda^j$, а переменной y — как λ . Покажем, что полином F не зависит от y . Разложим для этого F по степеням y . Получим $F = Q_0 y^d + \dots + Q_{k-1} y + Q_k$. Заметим, что все коэффициенты F — собственные полиномы. Вычисление оператора $S = T_J - \lambda^d E$ на полиноме F показывает, что $S(F)$ — полином степени $d-1$ по переменной y : $\deg_y(S(F)) = d-1$. Следовательно, предположение $n \neq 0$ противоречит условию теоремы. Итак, $d = 0$.

Теорема доказана.

Замечание 3. Отметим, что формулы (16) определяют изоморфное отображение векторного пространства однородных полиномов $Q^{(d)}[z, y, x_1, \dots, x_{n-2}]$ степени d в векторное пространство собственных полиномов $Q_P(y, u_1, \dots, u_{n-1})$, элементы которого имеют вид $\frac{1}{z^k} F(y, u_1, u_2, \dots, u_{n-1})$, где $F(y, u_1, u_2, \dots, u_{n-1})$ — взвешено-однородный полином с весами переменных

$$\text{weight}(y) = 1, \quad \text{weight}(u_1) = 1, \dots, \quad \text{weight}(u_{n-1}) = n-1.$$

Система образующих P пространства $Q_P(y, u_1, \dots, u_{n-1})$ состоит из собственных полиномов и переменной y :

$$P = \langle y, p_1, p_2, \dots, p_{n-1} \rangle.$$

В системе образующих P матрица A_P оператора A имеет вид

$$A_P = \begin{bmatrix} \lambda^n & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & \cdots & \lambda^2 & 0 & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda & 1 \\ 0 & \cdots & 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix}.$$

Пример 3. Для системы образующих примера 2 формулы обратных преобразований имеют вид:

$$\begin{aligned} x &= \frac{1}{z} \left[p_2 - \frac{1}{2\lambda} yz + \frac{1}{2} y^2 \right], \\ w &= \frac{1}{z^2} \left[p_3 + p_2 y + \frac{1}{3\lambda^2} yz^2 - \frac{1}{2\lambda} y^2 z + \frac{1}{6} y^3 \right], \\ v &= \frac{1}{z^3} \left[p_4 + p_3 y - \frac{1}{2\lambda} p_2 yz + \frac{1}{2} p_2 y^2 - \frac{1}{4\lambda^3} yz^3 + \frac{11}{24\lambda^2} y^2 z^2 - \frac{1}{4\lambda} y^3 z + \frac{1}{24} y^4 \right]. \end{aligned}$$

В качестве примера этих преобразований рассмотрим задачу выражения собственного полинома второй степени G от переменных v, w, x, y, z через систему образующих z, p_2, p_3, p_4, \dots . Пусть

$$G = vz - wy + \frac{3}{2\lambda} wz + \frac{1}{2} x^2 - \frac{1}{2\lambda} xy + \frac{1}{4\lambda^2} y^2 - \frac{1}{4\lambda^3} yz.$$

Вычислим преобразования каждого из мономов G . Получим:

$$\begin{aligned} vz &= \frac{1}{z^2} \left[p_4 + p_3 y - \frac{1}{2\lambda} p_2 yz + \frac{1}{2} p_2 y^2 - \frac{1}{4\lambda^3} yz^3 + \frac{11}{24\lambda^2} y^2 z^2 - \frac{1}{4\lambda} y^3 z + \frac{1}{24} y^4 \right], \\ -wy &= \frac{1}{z^2} \left[-p_3 y - p_2 y^2 - \frac{1}{3\lambda^2} y^2 z^2 + \frac{1}{2\lambda} y^3 z - \frac{1}{6} y^4 \right], \\ \frac{3}{2\lambda} wz &= \frac{1}{z^2} \left[\frac{3}{2\lambda} p_3 z + \frac{3}{2\lambda} p_2 yz + \frac{1}{2\lambda^3} yz^3 - \frac{3}{4\lambda^2} y^2 z^2 + \frac{1}{4\lambda} y^3 z \right], \\ \frac{1}{2} x^2 &= \frac{1}{z^2} \left[\frac{1}{2} p_2^2 - \frac{1}{2\lambda} p_2 yz + \frac{1}{2} p_2 y^2 + \frac{1}{8\lambda^2} y^2 z^2 + \frac{1}{8} y^4 - \frac{1}{4\lambda} y^3 z \right], \\ -\frac{1}{2\lambda} xy &= z^{-2} \left[-\frac{1}{2\lambda} p_2 yz + \frac{1}{4\lambda^2} y^2 z^2 - \frac{1}{4\lambda} y^3 z \right], \\ d &= z^{-2} \left[\frac{1}{4\lambda^2} y^2 z^2 - \frac{1}{4\lambda^3} yz^3 \right]. \end{aligned}$$

Просуммируем полученные равенства и выделим полином, не зависящий от y :

$$G = z^{-2} \left[p_4 + \frac{3}{2\lambda} p_3 z + \frac{1}{2} p_2^2 \right].$$

Это и есть представление G в системе собственных образующих $P = (z, p_2, p_3, p_4, \dots)$. Осталось проверить, что все коэффициенты при мономах, зависящих от y , равны 0.

3. МАТРИЧНАЯ ФОРМУЛИРОВКА ЗАДАЧИ И АЛГОРИТМ ВЫЧИСЛЕНИЯ СОБСТВЕННЫХ ПОЛИНОМОВ

Введем необходимые матричные обозначения. Пусть

$$J(\lambda) = J = \begin{bmatrix} \lambda & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & \cdots & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & \lambda \end{bmatrix}, \quad \bar{J}(\lambda) = \bar{J} = \begin{bmatrix} \lambda & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & \cdots & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda & 1 \end{bmatrix},$$

$$U = [z^{n-1}, z^{n-2}y, \dots, y^{n-1}z, y^{n-1}],$$

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ \cdots \\ x_{n-1} \\ y \\ z \end{bmatrix}, \quad \bar{X} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \cdots \\ x_{n-1} \\ y \\ z \end{bmatrix}, \quad Q = \begin{bmatrix} q_{11} & q_{12} & \cdots & q_{1n} \\ 0 & q_{22} & \cdots & q_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & q_{nn} \end{bmatrix},$$

$$M = \begin{bmatrix} \lambda^{n-1} & \lambda^{n-2} & \cdots & \lambda & 1 \\ 0 & C_1^1 \lambda^{n-1} & \cdots & C_{n-2}^1 \lambda^2 & C_{n-1}^1 \lambda \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & C_{n-2}^{n-2} \lambda^{n-1} & C_{n-1}^{n-2} \lambda^{n-2} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & \lambda^{n-1} \end{bmatrix}, \quad m_{ij} = C_{j-1}^{i-1} \lambda^{n-i+j-1}.$$

Матрицу M представим в виде $M = \lambda^{n-1}E + M_1$, где M_1 — верхняя треугольная матрица с нулями на главной диагонали (наддиагональная матрица). Основное определение собственного многочлена жордановой клетки имеет вид $p(JX) = \lambda^n p(X)$.

Будем искать собственный многочлен в виде $p(X) = (U, Q\bar{X})$, т.е.

$$(J(U), Q \cdot J(\bar{X})) = \lambda^n (U, Q\bar{X}).$$

В матричных обозначениях это равенство перепишется в виде $(UM, Q\bar{J}X) = \lambda^n (U, Q\bar{X})$ или

$$U(MQ\bar{J}X - \lambda^n Q\bar{X}) = 0. \quad (17)$$

Пусть $E_0 = [E, \bar{0}], E_1 = [\bar{0}, E]$:

$$E_0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad E_1 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Тогда $\bar{J} = \lambda E_0 + E_1$, $QE_0 = [Q, \bar{0}]$, $QE_1 = [\bar{0}, Q]$, $Q\bar{J} = [\lambda Q, \bar{0}] + [\bar{0}, Q]$,

$$MQ\bar{J} = [\lambda MQ, \bar{0}] + [\bar{0}, MQ] = [(\lambda^n E + \lambda M_1)Q, \bar{0}] + [\bar{0}, MQ],$$

$$MQ\bar{J} = [\lambda^n Q, \bar{0}] + [\lambda M_1 Q, \bar{0}] + [\bar{0}, MQ], \quad \Delta = [\lambda M_1 Q, \bar{0}] + [\bar{0}, MQ].$$

Матрица $M_1 Q$, как и матрица M_1 , — наддиагональная матрица. Пусть $MQ = (r_{ij})_{i,j=1}^n$. Положим $r'_{ij} = r_{ij} - \lambda^{n-1} q_{ij}$, тогда

$$[\lambda M_1 Q, \bar{0}] = \begin{bmatrix} 0 & r'_{12} & r'_{13} & \cdots & r'_{1n} & 0 \\ 0 & 0 & r'_{23} & \cdots & r'_{2n} & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & r'_{n-1,n} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad [\bar{0}, MQ] = \begin{bmatrix} 0 & r_{11} & r_{12} & \cdots & r_{1n} \\ 0 & 0 & r_{22} & \cdots & r_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & r_{n-1,n-1} & r_{n-1,n} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & r_{nn} \end{bmatrix}.$$

Пусть Δ — матрица в разности $MQ\bar{J}X - \lambda^n Q\bar{X}$:

$$\Delta X = \begin{bmatrix} 0 & r'_{12} + r_{11} & r'_{13} + r_{12} & \cdots & r'_{1n} + r_{1,n-1} & r_{1n} \\ 0 & 0 & r'_{23} + r_{22} & \cdots & r'_{2n} + r_{2,n-1} & r_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & r'_{n-1,n} + r_{n-1,n-1} & r_{n-1,n} \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & r_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \cdots \\ x_{n-1} \\ y \\ z \end{bmatrix}.$$

Обозначим для краткости через d_{ij} элементы матрицы Δ . Рассмотрим скалярное произведение $(U, \Delta X)$, где $U = (z^{n-1}, z^{n-2}y, \dots, y^{n-1}z, y^{n-1})$:

$$\begin{aligned} & \left(\sum_{j=2}^{n-1} d_{1j}x_j + d_{1n}y + d_{1n+1}z \right) z^{n-1} + \left(\sum_{j=3}^{n-1} d_{2j}x_j + d_{2n}y + d_{2n+1}z \right) yz^{n-2} + \dots \\ & \dots + \left(\sum_{j=n-1}^{n-1} d_{nj}x_j + d_{nn}y + d_{nn+1}z \right) y^{n-1} \equiv 0. \end{aligned}$$

Во-первых, сумма в левой части тождества не зависит от x_1 . Во-вторых, выражения — коэффициенты при каждой из переменных x_2, \dots, x_{n-1} — тождественно равны нулю. Поскольку каждое из этих выражений — однородный полином от переменных y, z с коэффициентами из множества $D = \{d_{ij} : i = 1, \dots, n-1; j = 1, \dots, n-1\}$, все коэффициенты из D равны нулю. В-третьих, это означает, что

$$\begin{aligned} & (d_{1n}y + d_{1n+1}z)z^{n-1} + (d_{2n}y + d_{2n+1}z)yz^{n-2} + \dots + (d_{nn}y + d_{n,n+1}z)y^{n-1} \equiv 0, \\ & d_{1n+1}z^n + (d_{1n} + d_{2,n+1})yz^{n-1} + (d_{2n} + d_{3,n+1})y^2z^{n-2} + \dots + (d_{n-1,n} + d_{n,n+1})y^n \equiv 0. \end{aligned}$$

Отсюда

$$d_{1n+1} = 0, \quad d_{1n} + d_{2,n+1} = 0, \quad d_{2n} + d_{3,n+1} = 0, \dots, \quad d_{n-1,n} + d_{n,n+1} = 0.$$

Итак, матрица Δ определяет следующие подсистемы однородных линейных уравнений относительно переменных q_{ij} .

Подсистема 1:

$$d_{12} = 0, d_{13} = 0, \dots, d_{1n-1} = 0;$$

$$d_{23} = 0, \dots, d_{2n-1} = 0;$$

...

$$d_{n-2,n-1} = 0.$$

Подсистема 2:

$$d_{1n+1} = 0,$$

$$d_{1n} + d_{2,n+1} = 0, \quad d_{2n} + d_{3,n+1} = 0, \dots, \quad d_{n-1,n} + d_{n,n+1} = 0.$$

Система содержит $\frac{(n-2)(n-1)}{2} + n$ уравнений и $\frac{n(n+1)}{2}$ переменных. Для

того чтобы получить систему ее фундаментальных решений, можно положить

$$(q_{11}, \dots, q_{1n-1}) = (1, 0, \dots, 0), \quad (q_{11}, \dots, q_{1n-1}) = (0, 1, \dots, 0), \dots, \quad (q_{11}, \dots, q_{1n-1}) = (0, 0, \dots, 1).$$

Каждое фундаментальное решение представляет соответствующий собственный полином из набора $\langle p_2, \dots, p_n \rangle$ (см. пример 2).

Система уравнений в этом случае состоит из двух подсистем, а эффективный метод заключается в том, что решается сначала подсистема 1, а затем ее решение подставляется в подсистему 2.

Пример 4. Вычисление собственного полинома $p_5(u, v, w, x, y, z)$:

$$J = \begin{bmatrix} \lambda & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix}, X = \begin{bmatrix} u \\ v \\ w \\ x \\ y \\ z \end{bmatrix}, M = \begin{bmatrix} \lambda^4 & \lambda^3 & \lambda^2 & \lambda & 1 \\ 0 & \lambda^4 & 2\lambda^3 & 3\lambda^2 & 4\lambda \\ 0 & 0 & \lambda^4 & 3\lambda^3 & 6\lambda^2 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda^4 & 4\lambda^3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda^4 \end{bmatrix},$$

$$Q = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & q_{15} \\ 0 & q_{22} & q_{23} & q_{24} & q_{25} \\ 0 & 0 & q_{33} & q_{34} & q_{35} \\ 0 & 0 & 0 & q_{44} & q_{45} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & q_{55} \end{bmatrix},$$

$$MQ = \begin{bmatrix} \lambda^4 & \lambda^3 q_{22} & \lambda^3 q_{23} + \lambda^2 q_{33} & \sum_{i=2}^4 \lambda^{5-i} q_{i4} & \sum_{i=1}^5 \lambda^{5-i} q_{i5} \\ 0 & \lambda^4 q_{22} & \lambda^4 q_{23} + 2\lambda^3 q_{33} & \sum_{i=1}^3 i \lambda^{5-i} q_{i+1,4} & \sum_{i=1}^4 i \lambda^{5-i} q_{i+1,5} \\ 0 & 0 & \lambda^4 q_{33} & \lambda^4 q_{34} + 3\lambda^3 q_{44} & \lambda^4 q_{35} + 3\lambda^3 q_{45} + 6\lambda^2 q_{55} \\ 0 & 0 & 0 & \lambda^4 q_{44} & \lambda^4 q_{45} + 4\lambda^3 q_{55} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda^4 q_{55} \end{bmatrix},$$

$$[\lambda M_1 Q, 0] = \begin{bmatrix} 0 & \lambda^4 q_{22} & \lambda^4 q_{23} + \lambda^3 q_{33} & \sum_{i=2}^4 \lambda^{6-i} q_{i4} & \sum_{i=2}^5 \lambda^{6-i} q_{i5} & 0 \\ 0 & 0 & 2\lambda^4 q_{33} & \sum_{i=2}^3 i \lambda^{6-i} q_{i+1,4} & \sum_{i=2}^4 i \lambda^{6-i} q_{i+1,5} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3\lambda^4 q_{44} & 3\lambda^4 q_{45} + 6\lambda^3 q_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 4\lambda^4 q_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

$$[\bar{0}, MQ] = \begin{bmatrix} 0 & \lambda^4 & \lambda^3 q_{22} & \lambda^3 q_{23} + \lambda^2 q_{33} & \sum_{i=2}^4 \lambda^{5-i} q_{i4} & \sum_{i=1}^5 \lambda^{5-i} q_{i5} \\ 0 & 0 & \lambda^4 q_{22} & \lambda^4 q_{23} + 2\lambda^3 q_{33} & \sum_{i=1}^3 i \lambda^{5-i} q_{i+1,4} & \sum_{i=1}^4 i \lambda^{5-i} q_{i+1,5} \\ 0 & 0 & 0 & \lambda^4 q_{33} & \lambda^4 q_{34} + 3\lambda^3 q_{44} & \lambda^4 q_{35} + 3\lambda^3 q_{45} + 6\lambda^2 q_{55} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda^4 q_{44} & \lambda^4 q_{45} + 4\lambda^3 q_{55} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda^4 q_{55} \end{bmatrix}.$$

Подсистема 1 имеет вид

$$\begin{aligned} d_{12}: \lambda^4 q_{22} + \lambda^4 &= 0, \\ d_{13}: \lambda^4 q_{23} + \lambda^3 q_{33} + \lambda^3 q_{22} &= 0, \\ d_{14}: \lambda^4 q_{24} + \lambda^3 q_{34} + \lambda^2 q_{44} + \lambda^3 q_{23} + \lambda^2 q_{33} &= 0, \\ d_{23}: 2\lambda^4 q_{33} + \lambda^4 q_{22} &= 0, \\ d_{24}: 2\lambda^4 q_{34} + 3\lambda^3 q_{44} + \lambda^4 q_{23} + 2\lambda^3 q_{33} &= 0, \\ d_{34}: 3\lambda^4 q_{44} + \lambda^4 q_{33} &= 0. \end{aligned}$$

Упрощение этой подсистемы приводит к системе

$$\begin{aligned} d_{12}: q_{22} + 1 &= 0, \\ d_{13}: \lambda q_{23} + q_{33} + q_{22} &= 0, \\ d_{14}: \lambda^2 q_{24} + \lambda q_{34} + q_{44} + \lambda q_{23} + q_{33} &= 0, \\ d_{23}: 2q_{33} + q_{22} &= 0, \\ d_{24}: 2\lambda q_{34} + 3q_{44} + \lambda q_{23} + 2q_{33} &= 0, \\ d_{34}: 3q_{44} + q_{33} &= 0. \end{aligned}$$

Решение:

$$\begin{aligned} d_{12}: q_{22} = -1, \quad d_{13}: q_{23} = \frac{1}{2\lambda}, \quad d_{14}: q_{24} = -\frac{1}{3\lambda^2}, \\ d_{23}: q_{33} = \frac{1}{2}, \quad d_{24}: q_{34} = -\frac{1}{2\lambda}, \quad d_{34}: q_{44} = -\frac{1}{6}. \end{aligned}$$

Подсистема 2 имеет вид

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^5 \lambda^{5-i} q_{i5} &= 0, \\ \left(\sum_{i=2}^5 \lambda^{6-i} q_{i5} \right) + \left(\sum_{i=2}^4 \lambda^{5-i} q_{i4} \right) + \left(\sum_{i=1}^4 i\lambda^{5-i} q_{i+1,5} \right) &= 0, \\ \left(\sum_{i=2}^4 i\lambda^{6-i} q_{i+1,5} \right) + \left(\sum_{i=1}^3 i\lambda^{5-i} q_{i+1,4} \right) + (\lambda^4 q_{35} + 3\lambda^3 q_{45} + 6\lambda^2 q_{55}) &= 0, \\ (3\lambda^4 q_{45} + 6\lambda^3 q_{55}) + (\lambda^4 q_{34} + 3\lambda^3 q_{44}) + (\lambda^4 q_{45} + 4\lambda^3 q_{55}) &= 0, \\ (4\lambda^4 q_{55}) + (\lambda^4 q_{44}) + (\lambda^4 q_{55}) &= 0. \end{aligned}$$

Упрощение этой подсистемы приводит к системе

$$\begin{aligned} \lambda^4 q_{15} + \lambda^3 q_{25} + \lambda^2 q_{35} + \lambda q_{45} + q_{55} &= 0, \\ (2\lambda^4 q_{25} + 3\lambda^3 q_{35} + 4\lambda^2 q_{45} + 5\lambda q_{55}) + (-\lambda) &= 0, \\ (3\lambda^4 q_{35} + 6\lambda^3 q_{45} + 10\lambda^2 q_{55}) + \left(-\frac{11}{6} \lambda^2 \right) &= 0, \\ (4\lambda^4 q_{45} + 10\lambda^3 q_{55}) + (-\lambda^3) &= 0, \quad (5\lambda^4 q_{55}) + \left(-\frac{1}{6} \lambda^4 \right) &= 0. \end{aligned}$$

Решение:

$$\lambda^4 q_{15} = -\frac{1}{5}, \quad \lambda^3 q_{25} = -\frac{1}{6}, \quad \lambda^2 q_{35} = \frac{1}{6}, \quad \lambda q_{45} = \frac{1}{6}, \quad q_{55} = \frac{1}{30}.$$

Собственный полином $P_5(u, v, w, x, y, z)$:

$$\begin{aligned} P_5 = & \left(u - \frac{1}{5\lambda^4} y \right) z^4 + \left(-v + \frac{1}{2\lambda} w - \frac{1}{3\lambda^2} x - \frac{1}{6\lambda^3} y \right) yz^3 + \left(\frac{1}{2} w - \frac{1}{2\lambda} x + \frac{1}{6\lambda^2} y \right) y^2 z^2 + \\ & + \left(-\frac{1}{6} x + \frac{1}{6\lambda} y \right) y^3 z + \left(\frac{1}{30} y \right) y^4. \end{aligned}$$

4. СОБСТВЕННЫЕ ПОЛИНОМЫ И L-ИНВАРИАНТЫ ЛИНЕЙНЫХ ОПЕРАТОРОВ

Пусть A — произвольный невырожденный линейный оператор, действующий на векторном пространстве $Q^{(d)}[X]$ однородных многочленов как линейное преобразование переменных $f(X) \rightarrow f(AX)$, d — натуральное число и $X' \subseteq X$. Множество собственных полиномов степени d от переменных из X' образует конечномерное векторное подпространство, которое обозначим $W(A, d, X')$. Базис этого подпространства состоит из конечного числа полиномов (q_1, \dots, q_M) .

Отметим, что для операторов — жордановых клеток — теорема 4 дает описание этого базиса через полиномы набора (p_1, \dots, p_{n-1}) , а именно

$$q_j(X) = \frac{1}{p_1^k} F_j(p_1, p_2, \dots, p_{n-1}),$$

$F_j(u_1, \dots, u_{n-1}) = a_{1j} M_{1j} + \dots + a_{K_j j} M_{K_j j}$, $a_{ij} \in Q(\lambda)$, M_{ij} — мономы от переменных (u_1, \dots, u_{n-1}) .

Пусть $M = u_1^{k_1} \dots u_{n-1}^{k_{n-1}}$ — такой моном. Тогда $d = k_{n-1}(n-1) + k_{n-2}(n-2) + \dots + k_1 - k$. Отметим, что базис подпространства $W(A, d, X')$ можно вычислить методом неопределенных коэффициентов, однако вычислительная сложность этого алгоритма — полином от $(d+1)^{n-1}$. Поэтому задачу эффективного конструктивного описания базиса $W(A, d, X')$ следует считать открытой.

В частности, один из вопросов можно сформулировать так: пусть множество базисных мономов задано формулой

$$B(J, d, X) = \{M \mid M = u_1^{k_1} \cdot \dots \cdot u_{n-1}^{k_{n-1}}, d = k_{n-1}(n-1) + k_{n-2}(n-2) + \dots + k_1\}.$$

Очевидно, $B(J, d, X) \subset W(J, d, X)$. Является ли это множество базисом $W(J, d, X)$? Например, является ли множество

$$p_5, zp_4, z^2 p_3, z^3 p_2, z^5, p_3 p_2, z p_2^2$$

(примеры 2, 3) базисом подпространства $W(J_5, 5, \{u, v, w, x, y, z\})$?

Для каждой жордановой клетки $J_k(\lambda_k)$ жордановой формы оператора A определена своя последовательность подпространств собственных полиномов. Пусть J — одна такая клетка. Тогда в обозначениях, используемых выше при рассмотрении операторов — жордановых клеток, эта последовательность имеет вид

$$W(J, 1, (z)) \subset W(J, 3, (x_{n-1}, y, z)) \subset \dots \subset W(J, n, (x_1, \dots, x_{n-1}, y, z)).$$

Собственным числом подпространства $W(J(\lambda), d, X')$ назовем число λ^d . Последовательность собственных чисел рассматриваемых подпространств имеет вид $(\lambda, \lambda^3, \dots, \lambda^n)$. Если жорданова форма оператора A состоит из нескольких клеток, в определении подпространств собственных полиномов A , очевидно, имеет смысл рассматривать только подмножества переменных вида $X' = \bigcup_J X_i^{(J)}$, где $X_i^{(J)} \stackrel{\text{df}}{=} \{x_i^{(J)}, \dots, x_{n_J-1}^{(J)}, y^{(J)}, z^{(J)}\}$, $i \geq 1$, — подмножества переменных, соответствующих данной жордановой клетке оператора A , а объединение берется по всем жордановым клеткам оператора A .

Рассмотрим линейный оператор, образованный двумя жордановыми клетками: $J_{n_1}(\lambda_1), J_{n_2}(\lambda_2)$. Любое подпространство собственных полиномов оператора A в этом случае является прямым произведением подпространств жордановых клеток:

$$W(J_{n_1}, d_1, X_1) \times W(J_{n_2}, d_2, X_2) = W(A, d_1 + d_2, X_1 \cup X_2).$$

Обозначим $\text{Base}(W)$ базис подпространства W . Тогда

$$\begin{aligned} \text{Base}(W(J_{n_1}, d_1, X_1) \times W(J_{n_2}, d_2, X_2)) &= \\ &= \text{Base}(W(J_{n_1}, d_1, X_1)) \times \text{Base}(W(J_{n_2}, d_2, X_2)). \end{aligned}$$

Если

$$\text{Base}(W(J_{n_1}, d_1, X_1)) = (q_{11}(X_1), \dots, q_{1k_1}(X_1)),$$

$$\text{Base}(W(J_{n_2}, d_2, X_2)) = (q_{21}(X_2), \dots, q_{2k_2}(X_2)),$$

то

$$\text{Base}(W(J_{n_1}, d_1, X_1) \times W(J_{n_2}, d_2, X_2)) = \{q_{1i}(X_1)q_{2j}(X_2), i=1\dots k_1, j=1\dots k_2\},$$

а собственное число этого подпространства равно $\lambda_1^{d_1}\lambda_2^{d_2}$. Эта конструкция непосредственно распространяется на операторы, содержащие произвольное количество жордановых клеток произвольных размеров.

Если жорданова форма линейного оператора A состоит из жордановых клеток $J(\lambda_1, n_1, X_1), \dots, J(\lambda_m, n_m, X_m)$, т.е.

$$A = J(\lambda_1, n_1, X_1) \times \dots \times J(\lambda_m, n_m, X_m),$$

для оператора A можно выделить систему подпространств собственных полиномов, каждое из которых характеризуется собственным числом $\lambda_1^{d_1}\lambda_2^{d_2}\dots\lambda_m^{d_m}$, $d_j \leq n_j, j=1, \dots, m$.

Теорема 5. Если собственные числа двух подпространств собственных полиномов линейного оператора A равны, их сумма также образует подпространство собственных полиномов:

$$\lambda_1^{k_1}\lambda_2^{k_2}\dots\lambda_m^{k_m} = \lambda_1^{l_1}\lambda_2^{l_2}\dots\lambda_m^{l_m} = \mu \Rightarrow W(\mu, X_1) + W(\mu, X_2) = W(\mu, X_1 \cup X_2).$$

Доказательство очевидно.

Ниже покажем, что определение подпространств собственных полиномов — одна из наиболее важных задач теории программных инвариантов линейных операторов.

Рассмотрим теперь задачу построения L -инвариантов линейных операторов (см. определение 1). Пусть оператор A состоит из одной жордановой клетки и $q(X)$ — собственный полином A с собственным числом λ^d . Тогда рациональное выражение

$$r(X) = \frac{q(X)}{z^d}$$

— L -инвариант A . Таким образом, для жордановой клетки размера d существует по крайней мере $d-2$ L -инварианта

$$r_3(X) = \frac{p_3(X)}{z^3}, \dots, r_n(X) = \frac{p_d(X)}{z^d}. \quad (18)$$

Эти инварианты будем называть внутреклеточными.

Замечание 4. Система L -инвариантов (18), определяемая через собственные многочлены, задает так называемую орбиту линейного оператора A в пространстве W . В самом деле, если вектор $b^{(0)} = (b_1^{(0)}, \dots, b_n^{(0)})$ выбран как начальный, последовательность векторов, заданная рекуррентным соотношением $b^{(j+1)} = Ab^{(j)}$, лежит в двумерном алгебраическом многообразии, заданном системой уравнений

$$[r_3(X) = r_3(b^{(0)})] \& \dots \& [r_n(X) = r_n(b^{(0)})]. \quad (19)$$

Можно ожидать, что орбита A , как бесконечная последовательность, лежит в одномерном многообразии, причем недостающим членом системы (19) должно быть уравнение, задаваемое L -инвариантом, зависящим от y, z . Следствие к лемме 1 показывает, что таких инвариантов не существует. Однако легко проверить,

что неалгебраическая функция

$$p_{yz} = y - \frac{1}{\lambda \ln(\lambda)} z \ln(z)$$

удовлетворяет соотношению (6): $p_{yz}(AX) = \lambda P_{yz}(X)$. Поэтому к алгебраической системе (19) можно добавить неалгебраическое уравнение, получив описание одномерного многообразия, содержащего орбиту A :

$$[b_n^{(0)} p_{yz}(y, z) = z p_{yz}(b_{n-1}^{(0)}, b_n^{(0)})] \& [r_3(X) = r_3(b^{(0)})] \& \dots \& [r_n(X) = r_n(b^{(0)})].$$

Теорема 5. определяет так называемые межклеточные инварианты. Именно, пусть пространство собственных полиномов произвольного линейного оператора содержит два различных подпространства: W_1, W_2 , с равными собственными значениями (т.е. удовлетворяют теореме 5), $q_1(X_1) \in W_1$, $q_2(X_2) \in W_2$. При этом $r(X_1 \cup X_2) = \frac{q_1(X_1)}{q_2(X_2)}$ — L -инвариант оператора A .

Теорема 6. Пусть $r(X) = \frac{q(X)}{s(X)}$ — L -инвариант линейного оператора A . Тогда $q(X), s(X)$ — собственные полиномы A с равными собственными числами.

Доказательство. Будем считать, что дробь $\frac{q(X)}{s(X)}$ несократима:

$$r(AX) = \frac{q(AX)}{s(AX)} = r(X) = \frac{q(X)}{s(X)}.$$

Поскольку несократимые дроби в поле рациональных выражений $Q(X)$ представляются в виде отношения целых выражений единственным образом с точностью до числового множителя,

$$q(AX) = \mu q(X), s(AX) = \mu s(X).$$

Теорема доказана.

В заключение сформулируем основную теорему об L -инвариантах линейных операторов.

Теорема 7. Пусть q_1, \dots, q_m — множество всех базисных полиномов всех жордановых клеток линейного оператора A и μ_1, \dots, μ_m — совокупность их собственных чисел. Предположим, что существуют такие целые числа k_1, \dots, k_m , что

$$\mu_1^{k_1} \cdots \mu_m^{k_m} = 1. \quad (20)$$

Тогда $r(X) = q_1^{k_1} \cdots q_m^{k_m}$ — L -инвариант линейного оператора A .

Доказательство очевидно.

Таким образом, проблема описания L -инвариантов линейного оператора A сводится к проблеме описания всех соотношений (20). В [10, 11] доказано, что это множество имеет конечный базис.

Если все собственные числа линейного оператора A — рациональные числа, проблема построения этого базиса алгоритмически разрешима с помощью теоретико-числового алгоритма.

В случае, когда λ_j — алгебраические числа, проблема построения базиса множества соотношений (2) остается открытой.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Floyd R. W. Assigning Meanings to Programs // Proceedings of Symposium on Appl. Mathemat. — 1967. — 19. — P. 19–32.
2. Hoare C. A. R. An Axiomatic Basis for Computer Programming // Commun of the ACM. — 1969. — № 12(10). — P. 576–580.

3. Letichevsky A.A. About one approach to program analysis // Cybernetics. — 1979. — N 6. — P. 1–8.
4. Godlevsky A.B., Kapitonova Y.V., Krivoy S.L., Letichevsky A.A. Iterative methods of program analysis // Ibid. — 1989. — N 2. — P. 9–19.
5. Letichevsky A., Lvov M. Discovery of invariant equalities in programs over data fields // Appl. Algebra in Engineer., Communic. and Comput. — 1993. — N 4. — P. 21–29.
6. Müller-Olm M., Seidl H. Precise interprocedural analysis through linear algebra // Proc. of Symposium on Principles of Programming Languages. — Venice, Italy, January 14–16, 2004. ACM: New York, NY, USA, 2004. — P. 330–341.
7. Caplain M. Finding invariant assertions for proving programs // Proc. of the Intern. Conf. on Reliable Software. — Los Angeles, California, April 21–23 1975. ACM: New York, NY, USA – 1975. — P. 165–171.
8. Rodriguez-Carbonell E., Kapur D. Automatic generation of polynomial loop invariants: algebraic foundations // Proc. of Intern. Symp. on Symbolic and Algebraic Comput. — Santander, Spain, July 4–7, 2004. — ACM: New York, NY, USA, 2004. — P. 266–273.
9. Kovács L. I., Jebelean T. An algorithm for automated generation of invariants for loops with conditionals // Proc. of Intern. Symp. on Symbolic and Numeric Algorithms for Scientific Comput. — Timisoara, Romania, 25–29 Sept. 2005. IEEE Comput. Soc., 2005. — P. 245–249.
10. Львов М.С. Полиномиальные инварианты линейных циклов // Кибернетика и системный анализ. — 2010. — № 4. — С. 159–168.
11. Lvov M.S. Polynomial invariants for linear loops // Cybernetics and Systems Analysis. — 2010. — **46**, N 4. — P. 660–668.
12. Ван дер Варден Б.Л. Алгебра. Изд. 2-е. — М.: ГРФМЛ, 1979. — 624 с.
13. Ходж В., Пидо Д. Методы алгебраической геометрии. Т. 1. — М.: Изд-во иностр. лит., 1954. — 462 с.
14. Львов М.С. Инвариантные равенства малых степеней в программах, определенных над полем // Кибернетика, 1988. — № 1. — С. 108–110.
15. Дьюдонне Ж., Керрол Дж., Мамфорд Д. Геометрическая теория инвариантов. — М.: Мир, 1974. — 280 с.

Поступила 16.11.2010