

## FORMA DE JORDAN (caso nilpotente)

Bloque de Jordan  
nilpotente

$$[f]_B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} f(v_1) &= v_2 \\ f(v_2) &= v_3 \\ &\vdots \\ f(v_{n-1}) &= v_n \\ f(v_n) &= 0 \end{aligned}$$

$$v_1 \rightarrow v_2 \rightarrow v_3 \rightarrow \dots \rightarrow v_{n-1} \rightarrow v_n \rightarrow 0$$

$$v_1 \in \text{Nu}(f^n) \setminus \text{Nu}(f^{n-1}), \quad v_2 \in \text{Nu}(f^{n-1}) \setminus \text{Nu}(f^{n-2}), \dots$$

### Forma de Jordan (nilpotente)

Es una matriz de la forma

$$\begin{pmatrix} J_1 & & \\ & J_2 & \\ & & \ddots \\ & & & J_r \end{pmatrix}$$

donde cada  $J_i$  es un bloque de Jordan nilpotente de tamaño  $n_i$ , y  $n_1 \geq n_2 \geq \dots \geq n_r$ .

**TEOREMA:**  $A \in K^{n \times n}$  nilpotente  $\Rightarrow$  existe una única forma de Jordan nilpotente  $J$  tal que  $A \sim J$ .

Otra manera de pensarlo:  $f: K^n \rightarrow K^n$  nilpotente  $\Rightarrow$  existe una base  $B$  de  $K^n$  tal que  $[f]_B$  es una forma de Jordan.

① Hallar la forma y una base de Jordan para la matriz nilpotente

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{6 \times 6}$$

$$A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Considero la t.l.  $f: \mathbb{C}^6 \rightarrow \mathbb{C}^6$   $A = [f]_e$ .  $e_1 \rightarrow e_1 + e_3 \rightarrow e_3 + e_5$

$$\text{Nu}(f) = \langle e_3, e_5, e_4 - e_6 \rangle$$

$$\text{Nu}(f^2) = \text{Nu}(f) \oplus \langle e_1, e_2 \rangle$$

$$\mathbb{C}^6 = \text{Nu}(f^3) = \text{Nu}(f^2) \oplus \langle e_4 \rangle$$

$$\text{Nu}(f^3) \neq \text{Nu}(f^2) \neq \text{Nu}(f) \neq \{0\}$$

$$\begin{aligned} e_4 &\rightarrow e_1 + e_3 \rightarrow e_3 + e_5 \rightarrow 0 \\ e_2 &\rightarrow e_5 \rightarrow 0 \\ e_1 - e_6 &\rightarrow 0 \end{aligned}$$

$$\text{Base de Jordan: } B = \{e_4, e_1 + e_3, e_3 + e_5, e_2, e_5, e_4 - e_6\}$$

$$\text{Forma de Jordan: } [f]_B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

### ⚠️ ALGUNAS OBSERVACIONES GENERALES

- Si  $f$  nilpotente de índice  $k \Rightarrow$  el bloque más grande en la forma de Jordan es de tamaño  $k$ .
- $\dim \text{Nu}(f) = \# \text{ bloques en la forma de Jordan}$

② Probar que la siguiente matriz nilpotente es semejante a  $A$  del ej anterior:

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$\langle e_1, e_3, e_5, e_4 \rangle$  y  $\langle e_5, e_6 \rangle$  son subespacios invariantes por  $B$

$\rightarrow$  Basta probar que  $B$  tiene la misma forma de Jordan de  $A$ !

$$e_1 \rightarrow e_1 + e_2 + e_3 + e_4 \rightarrow e_4 \rightarrow 0$$

Esto ya nos dice que el índice de nilpotencia de ese primer bloque es por lo menos 3.

Si es 3, la única opción para la forma de Jordan es tener un bloque de tamaño 3 y un bloque de tamaño 1.

Si es 4, la forma de Jordan será un solo bloque de tamaño 4. Como tenemos 2 vectores LI en el núcleo, que son  $e_4$  y  $e_1 + e_2$ , el segundo caso queda descartado.

$$e_6 \rightarrow e_5 \rightarrow 0$$

Para el segundo bloque vemos que el índice de nilpotencia es 2, luego hay un bloque de tamaño 2 y como la matriz es de  $2 \times 2$  ese bloque será el único.

$$\Rightarrow B \sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 3 \times 3 & & \\ & 2 \times 2 & \\ & & 1 \times 1 \end{pmatrix} \sim A$$