

Forma Canónica de Jordan

21 de mayo de 2019

1. Forma Canónica de Jordan para Operadores Nilpotentes

Definición 1.1 (Operadores Lineales Nilpotentes) El operador $T : V \rightarrow V$ es nilpotente si $T^p = 0$, para algun $p \in \mathbb{N}$. Además se dice que $k \in \mathbb{N}$, es el índice de nilpotencia de T si:

$$T^{k-1} \neq 0 \wedge T^k = 0$$

Teorema 1 Sea $T : V \rightarrow V$, V un \mathbb{C} espacio vectorial, $\dim V = n$, T nilpotente de índice q . Luego para $v \in V/T^{q-1}v \neq 0$, tenemos:

1. El conjunto $\{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, Tv, v\}$ es LI.
2. $S = \langle \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, Tv, v\} \rangle$ es invariante por T .
3. Existe un subespacio U de V , invariante por T /

$$V = S \oplus U$$

Prueba

1.

$$a_0v + a_1Tv + a_2T^2v + \dots + a_{q-1}T^{q-1}v = 0 \quad (1)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow T^{q-1}(a_0v + a_1Tv + a_2T^2v + \dots + a_{q-1}T^{q-1}v) &= 0 \\ a_0T^{q-1}v &= 0 \\ a_0 &= 0 \end{aligned}$$

De (1)

$$\begin{aligned} a_1Tv + a_2T^2v + \dots + a_{q-1}T^{q-1}v &= 0 \\ \Rightarrow T^{q-2}(a_1Tv + a_2T^2v + \dots + a_{q-1}T^{q-1}v) &= 0 \\ a_1T^{q-1}v &= 0 \\ a_1 &= 0 \end{aligned}$$

De forma similar , luego tenemos:

$$\begin{aligned} a_0 &= a_1 = a_2 = \dots = a_{q-1} = 0 \\ \therefore \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, Tv, v\}, &\text{ son LI} \end{aligned}$$

2. Sea $u \in S$

$$\begin{aligned} \Rightarrow u &= \sum_{k=0}^{q-1} a_k T^k v \\ \Rightarrow Tu &= \sum_{k=0}^{q-1} a_k T^{k+1} v = \sum_{k=0}^{q-2} a_k T^{k+1} v \in S \\ \therefore T(S) &\subset S \end{aligned}$$

3. VER

Corolario 1 Del teorema (1)

$$S = \langle \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, Tv, v\} \rangle \\ \Rightarrow \dim(S) = q$$

Luego

$$T(S) = \langle \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, T^2v, Tv\} \rangle \\ \Rightarrow \dim T(S) = q - 1$$

$$T^2(S) = \langle \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, T^3v, T^2v\} \rangle \\ \Rightarrow \dim T^2(S) = q - 2$$

Inductivamente

$$T^r(S) = \langle \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, T^{r+1}v, T^rv\} \rangle \\ \Rightarrow \dim T^r(S) = q - r$$

Nota 1 Como $S = S_1$ es invariante por T , podemos definir el operador T sobre S_1 , es decir, $T : S_1 \rightarrow S_1$ cuyo indice de nilpotencia es $q_1 = q$. Del teorema (1), $\beta_1 = \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, Tv, v\}$ es base de S_1 . Así

$$[T]_{\beta_1} = [[T(T^{q_1-1}v)], [T(T^{q_1-2}v)], [T(T^{q_1-3}v)], \dots, [T(Tv)], [T(v)]]$$

$$[T]_{\beta_1} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix} = [T|_{S_1}]_{\beta_1}$$

Además como $U = U_1$ invariante por T , podemos definir T sobre U_1 , $T : U_1 \rightarrow U_1$, y volver a aplicar el teorema(1), es decir existe S_2 y U_2 subespacios de U_1 , invariantes por T /

$$U_1 = S_2 \oplus U_2$$

Repitiendo lo anterior pero con $S = S_2, \exists u \in V/T^{q_2-1}u \neq 0$, donde q_2 es el indice de nilpotencia de $T|_S = T : S \rightarrow S$, así:

$$\beta_2 = \{T^{q_2-1}u, T^{q_2-2}u, \dots, Tu, u\}$$

$$[T]_{\beta_2} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix} = [T|_{S_2}]_{\beta_2}$$

Podemos continuar descomponiendo los U_k , por el teorema anterior, hasta obtener:

$$V = S_1 \oplus S_2 \oplus \dots \oplus S_k$$

De esto $\beta = \bigcup_{i=1}^k \beta_i$ es base de v , donde β_i es base de S_i . Además

$$\begin{bmatrix} [T|_{S_1}]_{\beta_1} & O & \dots & O \\ O & [T|_{S_2}]_{\beta_2} & \dots & O \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ O & O & \dots & [T|_{S_k}]_{\beta_k} \end{bmatrix}$$

Note que el bloque $[T|_{S_k}]_{\beta_k}$ es más grande (o igual) que el bloque $[T|_{S_m}]_{\beta_m}$, para $k > m$, pues $q_k \geq q_m$.

Teorema 2 (Estructura de la matriz de un Operador Lineal) Sea $T : V \rightarrow V, \dim V = n$, up operador lineal nilpotente de indice q , entonces:

$$1. \exists q_1 = q, q_2, q_3, \dots, q_r \in \mathbb{N} / \quad q_1 \geq q_2 \geq q_3 \geq \dots \geq q_r$$

2.

3.

$$T_{q_1} v_1 = T^{q_2} v_2 = \dots = T^{q_r} v_r = 0$$

Ejemplo 1 Hallar la forma canónica de Jordan de la matriz nilpotente.

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

Solución

Sea $V = \mathbb{R}^{4 \times 1}$, definiendo $T : V \rightarrow V$ como:

$$\begin{aligned} T : V &\rightarrow V \\ X &\mapsto TX = AX \end{aligned}$$

Luego $[T]_\beta = A$, β base canónica de $\mathbb{R}^{4 \times 1}$ Hallando el indice de nilpotencia de T (que es igual a hallar el indice de nilpotencia de A)

$$A^2 = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad A^3 = 0$$

Por lo tanto el indice de nilpotencia es $q_1 = q = 3$. Hallando $v_1 \in \mathbb{R}^{4 \times 1} / T^{q_1-1} v_1 \neq 0$

$$\text{Tomando } v_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \text{ tenemos } T^{q_1-1} v_1 = T^2 v_1 = A^2 v_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix} \neq 0$$

Asi

$$\begin{aligned} S_1 &= \langle \{T^2 v_1, T v_1, v_1\} \rangle \\ &= \left\langle \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\} \right\rangle \end{aligned}$$

Luego por *teorema*(1), $\exists U_1 \subset V = \mathbb{R}^{4 \times 1}$ subespacio invariante por T

$$\mathbb{R}^{4 \times 1} = V = S_1 \oplus U_1$$

Por lo que $\dim U_1 = 1$, asi $S_2 = U_1$, con indice de nilpotencia $q_2 = 1$.

Hallando $v_2 \in V / T^{q_2} v_2 = 0$

$$\text{Resolviendo } Av = 0, \text{ tenemos } v = t \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + s \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Tomando } v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \text{ pues } \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \in S_1$$

Finalmente $\beta = \{T^2 v_1, T v_1, v_1, v_2\}$ es una base para V y

$$[T]_\beta = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

2. Forma Canónica de Jordan (general)

Teorema 3 sea $T : V \rightarrow V$ un operador lineal, $\dim V = n$. Entonces $\exists U, W \subset V$ subespacios invariantes por T /

1. $V = U \oplus W$
2. $T|_U : U \rightarrow U$ es nilpotente y $T|_W : W \rightarrow W$ es inversible.

Demostración

■ Casos triviales

- T inversible, simplemente tomamos $W = V$ y $U = 0$.
- T nilpotente, tomamos $W = 0$ y $U = V$.

■ Si T no es inversible.

$$\Rightarrow N(T) \neq 0 \Rightarrow N(T^p) \neq 0, \quad p \in \mathbb{N}$$

Por otro lado se cumple:

$$\begin{aligned} N(I) &\subseteq N(T) \subseteq N(T^2) \subseteq \dots \subseteq N(T^q) \subseteq N(T^{q+1}) \subseteq \dots \subseteq V \\ V &\supseteq \text{Im}(I) \supseteq \text{Im}(T) \supseteq \text{Im}(T^2) \supseteq \dots \supseteq \text{Im}(T^q) \supseteq \text{Im}(T^{q+1}) \supseteq \dots \end{aligned}$$

Sea $q \in \mathbb{N}$ el menor que cumple $N(T^q) = N(T^{q+1})$

Sea afirma que

$$N(T^q) = N(T^{q+k}), \quad \forall k \in \mathbb{N} \quad (2)$$

Primero demostrando

$$N(T^{q+1}) = N(T^{q+2})$$

(\subseteq) Directo

(\supseteq) Sea $u \in N(T^{q+2})$

$$\begin{aligned} T^{q+2}u &= 0 \\ T^{q+1}(Tu) &= 0 \\ Tu &\in N(T^{q+1}) = N(T^q) \\ T^q(Tu) &= 0 \\ T^{q+1}u &= 0 \\ \Rightarrow u &\in N(T^{q+1}) \end{aligned}$$

Probnado (2) por inducción matemática.

- $k = 1$ Cumple
 - Suponiendo valido para k ($N(T^q) = N(T^{q+k})$)
 - Para $k + 1$, debemos probar $N(T^q) = N(T^{q+k+1})$
- (\subseteq) Directo
 (\supseteq) Sea $u \in N(T^{q+k+1})$

$$\begin{aligned} T^{q+k+1}u &= 0 \\ T^{q+k}(Tu) &= 0 \\ Tu &\in N(T^{q+k}) = N(T^q) \\ T^q(Tu) &= T^{q+1}u = 0 \\ u &\in N(T^{q+1}) = N(T^q) \end{aligned}$$

CONTINUA ...