## Forma Canónica de Jordan

### 21 de mayo de 2019

# 1. Forma Canónica de Jordan para Operadores Nilpotentes

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

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

**Teorema 1** Sea  $T:V\to V,\ V$  un  $\mathbb C$  espacio vectorial,  $\dim V=n,\ T$  nilpotente de indice 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.

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

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

$$a_0T^{q-1}v = 0$$

$$a_0 = 0$$
(1)

De (1) 
$$a_1 T v + a_2 T^v + \dots + a_{q-1} T^{q-1} v = 0$$
 
$$\Rightarrow T^{q-2} \left( a_1 T v + a_2 T^v + \dots + a_{q-1} T^{q-1} v \right) = 0$$
 
$$a_1 T^{q-1} v = 0$$
 
$$a_1 = 0$$

De forma similar, luego tenemos:

$$a_0 = a_1 = a_2 = \dots = a_{q-1} = 0$$
  
  $\therefore \{T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, Tv, v\}, \quad sonLI$ 

2. Sea  $u \in S$ 

$$\Rightarrow u = \sum_{k=0}^{q-1} a_k T^k v$$

$$\Rightarrow Tu = \sum_{k=0}^{q-1} a_k T^{k+1} v = \sum_{k=0}^{q-2} a_k T^{k+1} v \in S$$

$$\therefore T(S) \subset S$$

3. VER

Corolario 1 Del teorema (1)

$$S = \left\langle \left\{ T^{q-1}v, T^{q-2}v, \dots, Tv, v \right\} \right\rangle$$
  

$$\Rightarrow \dim(S) = q$$

Luego

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

$$\Rightarrow \dim T(S) = q - 1$$

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

Inductivamente

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

$$\Rightarrow \dim T^{r}(S) = q - r$$

Nota 1 Como  $S = S_1$  es invariante por T, podemos definir el operador T sobre  $S_1$ , es decir,  $T: S_1 \to S_1$  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

$$[T]_{\beta_{1}} = \left[ \left[ T\left(T^{q_{1}-1}v\right) \right], \left[ T\left(T^{q_{1}-2}v\right) \right], \left[ T\left(T^{q_{1}-3}v\right) \right], \dots, \left[ T\left(Tv\right) \right], \left[ T\left(v\right) \right] \right]$$

$$[T]_{\beta_1} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix} = [T_{|S1}]_{\beta_1}$$

Además como  $U=U_1$  invariante por T, podemos definir T sobre  $U_1$ ,  $T:U_1\to U_1$ , 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  $T_{|S|} = T$ :  $S \to S$ , asi:

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

$$[T]_{\beta_2} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix} = [T_{|S2}]_{\beta_2}$$

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

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

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

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

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

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

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

2. HERE SEE, WHAT HAPPEN WITH ALIGN ENVIROMENT

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  $T : V \to V$  como:

$$T: V \to V$$
$$X \mapsto TX = AX$$

Luego  $[T]_{\beta} = A$ ,  $\beta$  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)

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

Por lo tanto el indice de nilpotencia es 
$$q_1=q=3$$
. Hallando  $v_1\in\mathbb{R}^{4\times 1}/T^{q_1-1}v_1\neq 0$   
Tomando  $v_1=\begin{bmatrix}0\\1\\1\\1\end{bmatrix}$ , tenemos  $T^{q_1-1}v_1=T^2v_1=A^2v_1=\begin{bmatrix}-2\\0\\-2\\0\end{bmatrix}\neq 0$ 

Asi

$$S_{1} = \left\langle \left\{ T^{2}v_{1}, Tv_{1}, v_{1} \right\} \right\rangle$$

$$= \left\langle \left\{ \begin{bmatrix} -2\\0\\-2\\0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0\\-1\\0\\1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0\\1\\1\\1 \end{bmatrix} \right\} \right\rangle$$

Luego por teorema(1),  $\exists U_1 \subset V = \mathbb{R}^{4\times 1}$  subspacio 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  $v_2 \in V/T^{q_2}v_2 = 0$ 

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

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

Finalmente  $\beta = \{T^2v_1, Tv_1, v_1, v_2\}$  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  $T:V\to V$  un operador lineal,  $\dim V=n$ . Entonces  $\exists~U,W\subset V$  subspacios invariantes por T/

- 1.  $V = U \oplus W$
- 2.  $T_{|U}: U \to U$  es nilpotente y  $T_{|W}: W \to W$  es inversible.

#### Demostración

- Casos triviales
  - T inversible, simplemente tomamos W = V y U = 0.
  - T nilpotente, tomamos W = 0 y U = V.
- $\blacksquare$  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:

$$N(I) \subseteq N(T) \subseteq N(T^2) \subseteq \ldots \subseteq N(T^q) \subseteq N(T^{q+1}) \subseteq \ldots \subseteq V$$
  
 $V \supseteq Im(I) \supseteq Im(T) \supseteq Im(T^2) \supseteq \ldots \supseteq Im(T^q) \supseteq Im(T^{q+1}) \supseteq \ldots$ 

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

Sea afirma que

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

Primero demostrando

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

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

$$T^{q+2}u = 0$$

$$T^{q+1}(Tu) = 0$$

$$Tu \in N(T^{q+1}) = N(T^q)$$

$$T^q(Tu) = 0$$

$$T^{q+1}u = 0$$

$$\Rightarrow u \in N(T^{q+1})$$

Probando (2) por inducción matemática.

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

$$T^{q+k+1}u = 0$$

$$T^{q+k}(Tu) = 0$$

$$Tu \in N(T^{q+k}) = N(T^q)$$

$$T^q(Tu) = T^{q+1}u = 0$$

$$u \in N(T^{q+1}) = N(T^q)$$

Ahora tomamos  $U = N(T^q) \wedge W = Im(T^q) = T^qV$ 

 $\bullet$  *U* invariante por *T* 

$$T(U)\subseteq N(T^{q+1})=N(T^q)=U$$

• W invariante por T Sea  $u \in W = T^qV$ 

$$\Rightarrow \exists v \in V/T^q v = u$$

$$\Rightarrow Tu = T(T^q v) = T^q(Tu) \in T^q V = W$$

$$\therefore T(W) \subseteq W$$

Afirmamos que la suma U+W es suma directa, pues si  $v \in U \cap W$ , entonces:

$$\Rightarrow v \in N(T^q) \quad \land \quad v \in T^q V = W$$

$$\Rightarrow T^q v = 0 \quad \land \quad \exists w \in V/v = T^q w$$

$$T^{2q} w = T^q v = 0$$

$$\Rightarrow w \in N(T^{2q}) = N(T^q)$$

$$\Rightarrow T^q w = 0 = v$$

Por el teorema de la dimensión en  $T^q: V \to V$ , tenemos:

$$\dim V = \dim T^q V + \dim N(T^q) = \dim(T^q V \oplus N(T^q)) = \dim(U \oplus W)$$

Por lo que  $V = T^q V \oplus N(T^q) = U \oplus W$ .

Finalmente probemos que  $T_{|U}:U\to U$  es nilpotente y  $T_{|W}:W\to W$  es inversible.

•  $T_{|U}: U \to U$  nilpotente. Como  $q \in \mathbb{N}$ , es el mínimo tal que  $N(T^q) = N(T^{q+1})$ Entonces  $N(T^{q-1}) \neq 0$ , pues si  $N(T^{q-1}) = 0$  implicaria que  $N(T^q) = 0$ . Para probar esto supongamos que  $N(T^q) \neq 0$ .

$$\exists v \in N(T^q), v \neq 0 / T^q v = 0$$

$$T^{q-1}(Tv) = 0$$
 
$$Tv \in N(T^{q-1}) = \{0\}$$
 
$$Tv = 0$$
 
$$v \in N(T) \subseteq N(T^{q-1})$$
 
$$v \in N(T^{q-1})$$

Contradice que  $N(T^{q-1}) = 0$ , por lo que  $N(T^q) = 0$ 

$$\Rightarrow N(T^{q-1}) = N(T^q) \tag{3}$$

Pero (3), contradice la minimalidad de  $q \in \mathbb{N}$ 

$$\therefore N(T^{q-1}) \neq 0$$

Así tenemos  $T^q v = 0$ ,  $\forall v \in U \land \exists u \in U / T^{q-1} u \neq 0$ 

$$\Rightarrow T_{|U}^{q-1} \neq 0 \quad \land \quad T_{|U}^{q} = 0$$

 $T_{|U}$  es nilpotente de indice q.

•  $T_{|W}: W \to W$  inversible. Sea  $v \in N(T_{|W}) \subseteq W = T^qV$ 

$$\Rightarrow Tv = 0$$

$$pero \ v \in T^q(V)$$

$$\Rightarrow \exists u \in V / \quad T^q u = v$$

$$T^{q+1}u = 0$$

$$\Rightarrow u \in N(T^{q+1}) = N(T^q)$$

$$\Rightarrow T^q u = 0 = v$$

Por lo que  $N(T_{|W}) = 0$ , asi  $T_{|W}$  es inversible.

Teorema 4 (Unicidad de la decomposicion de T) La descompocisión de T es una nilpotente y en una inversible es única.

## Prueba(pendiente)

**Teorema 5 (Forma Canónica de Jordan)** Sea V un  $\mathbb{C}$  espacio vectorial,  $\dim V = n, T: V \to V$  un operador lineal  $y \ \lambda_1, \lambda_2, \ldots, \lambda_k \in \wedge(T)$   $y \ n_1, n_2, \ldots, n_k$  las multiplicidades algebraicas de los valores propios(respectivamenete), entonces:

Existen subespacios  $V_1, V_2, \dots, v_k$  invariantes por T  $(T(V_i) \subseteq V_i)$  /

- 1.  $V = V_1 \oplus V_2 \oplus \ldots \oplus V_k$
- 2. dim  $V_i n_i$ , i = 1 k
- 3. El operador  $T \lambda_i I : V_i \to V_i$  es nilpotenete, i = 1 k.