

ESERCIZI TUTORATO 16/01/2025

[1]

Soluzione Facciamo qualche osservazione preliminare.

- 1) Se μ è autovettore per A , lo è anche $\bar{\mu}$, e hanno le stesse molteplicità algebriche. Questo è dovuto al fatto che P_A ha coefficienti reali.
- 2) Se λ è un autovettore reale per A , consideriamo l'auto spazio generalizzato $V_\lambda' \subseteq \mathbb{C}^n$. Allora, una base di Jordan per V_λ' si trova prendendo basi opportune nella successione di sottospazi $\text{Ker}(A - \lambda I) \subseteq \text{Ker}(A - \lambda I)^2 \subseteq \dots$.
- 3) Se μ è un autovettore non reale di A , e sia $\{z_1, \dots, z_k\}$ una base di Jordan per V_μ' . Allora, $\{\bar{z}_1, \dots, \bar{z}_k\}$ è base di Jordan per $V_{\bar{\mu}}'$.

Infatti, dato che $\overline{\text{Ker}(A - \bar{\mu} I)} = \overline{\text{Ker}(A - \mu I)}$ i vettori $\bar{z}_1, \dots, \bar{z}_k$ sono vettori di V_μ' . Questi sono anche indipendenti (verificatelo!), e $\dim V_\mu' = \dim V_{\bar{\mu}}'$,

dato che μ e $\bar{\mu}$ hanno le stesse molteplicità algebriche. Mostriamo che sono una base di Jordan.

$$\text{Per ogni } 1 \leq i \leq k, A z_i = \begin{cases} \mu z_i \\ \mu z_i + z_{i-1} \end{cases}. \quad \text{Allora, } A \bar{z}_i = \bar{A} z_i = \begin{cases} \bar{\mu} \bar{z}_i \\ \bar{\mu} \bar{z}_i + \bar{z}_{i-1} \end{cases}.$$

Tutto questo ci dice che i blocchi di Jordan relativi a μ e quelli relativi a $\bar{\mu}$ sono in una corrispondenza biunivoca che conserva le tasse.

- 4) Se μ è un autovettore non reale di A , esiste una base di $V_\mu' \oplus V_{\bar{\mu}}'$ formata da vettori reali. Sia infatti $\{z_1, \dots, z_k\}$ base di Jordan di V_μ' . Allora, $\{\bar{z}_1, \dots, \bar{z}_k\}$ è una base di Jordan per $V_{\bar{\mu}}'$, de cui $\dim(V_\mu' \oplus V_{\bar{\mu}}') = 2k$. Mostriamo che i vettori $\{\text{Re } z_1, \dots, \text{Re } z_k, \text{Im } z_k, \dots, \text{Im } z_1\}$ formano una base di $V_\mu' \oplus V_{\bar{\mu}}'$.

Siano $x_j = \text{Re } z_j$, $y_j = \text{Im } z_j$. Dato che $z_j = \underbrace{z_j + \bar{z}_j}_{2} / 2$, $y_j = \frac{z_j - \bar{z}_j}{2i}$,

i vettori sono un sistema di generatori di $V_\mu' \oplus V_{\bar{\mu}}'$. Essendo esattamente $2k$,

sono una base.

L'ultima cosa che resta da fare è scrivere la matrice $A|V_\mu^1 \oplus V_\mu^1$ nelle basi trovate.

Se $Az_j = \mu z_j$, allora

$$Ax_j = A\left(\frac{z_j + \bar{z}_j}{2}\right) = \frac{\mu z_j + \bar{\mu} \bar{z}_j}{2} = \operatorname{Re}(\mu z_j) = (\operatorname{Re}_\mu) x_j - (\operatorname{Im}_\mu) y_j$$

$$Ay_j = A\left(\frac{z_j - \bar{z}_j}{2}\right) = \frac{\mu z_j - \bar{\mu} \bar{z}_j}{2} = \operatorname{Im}(\mu z_j) = (\operatorname{Im}_\mu) x_j + (\operatorname{Re}_\mu) y_j.$$

Se invece $Az_j = \mu z_j + z_{j-1}$, allora

$$Ax_j = A\left(\frac{z_j + \bar{z}_j}{2}\right) = \frac{\mu z_j + z_{j-1} + \bar{\mu} \bar{z}_j + \bar{z}_{j-1}}{2} = \operatorname{Re}(\mu z_j) + \operatorname{Re}(z_{j-1}) = \\ = (\operatorname{Re}_\mu) x_j - (\operatorname{Im}_\mu) y_j + x_{j-1};$$

$$Ay_j = A\left(\frac{z_j - \bar{z}_j}{2}\right) = \frac{\mu z_j + z_{j-1} - \bar{\mu} \bar{z}_j - \bar{z}_{j-1}}{2} = \operatorname{Im}(\mu z_j) + \operatorname{Im}(z_{j-1}) = \\ = (\operatorname{Im}_\mu) x_j + (\operatorname{Re}_\mu) y_j + y_{j-1}.$$

Di conseguenza, se le matrici associate a $A|V_\mu^1$ rispetto alle basi $\{z_1, \dots, z_k\}$ sono delle forme $\begin{pmatrix} S_1 & \\ & S_S \end{pmatrix}$, quelle associate ad $A|V_\mu^1 \oplus V_\mu^1$ rispetto alle basi

$\{x_1, y_1, \dots, x_k, y_k\}$ è delle forme $\begin{pmatrix} \tilde{S}_1 & \\ & \tilde{S}_S \end{pmatrix}$, dove $\tilde{S}_i = \begin{pmatrix} H_\mu I & \\ & \begin{smallmatrix} I & \\ & H_\mu \end{smallmatrix} \end{pmatrix}$, con I 2×2 , e $H_\mu = \begin{pmatrix} \operatorname{Re}_\mu & -\operatorname{Im}_\mu \\ \operatorname{Im}_\mu & \operatorname{Re}_\mu \end{pmatrix}$.

Mettendo insieme quanto detto finora con le teorie di Jordan complesse, abbiamo la decomposizione in somme dirette $\mathbb{C}^n = V_{\lambda_1}^1 \oplus \dots \oplus V_{\lambda_m}^1 \oplus V_{\mu_1}^1 \oplus \dots \oplus V_{\mu_k}^1 \oplus V_{\bar{\mu}_1}^1 \oplus \dots \oplus V_{\bar{\mu}_l}^1$, con $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}$, $\mu_1, \dots, \mu_k \notin \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$. Se gli λ_i sono reali come detto sopra, le A assumono le forme volute.

Assumendo senza perdite di generalità che $\operatorname{Im}(\mu) > 0$, si ha anche l'unicità e meno di permutazione dei blocchi, come nel caso complesso.

[2]

Gli autovetori λ di A soddisfano $\lambda^6 = 1$, dunque sono radici del polinomio $x^6 - 1$. Dividiamo in casi:

- Gli autovetori sono tutti reali: Le uniche due possibilità per λ_1 e λ_2 sono 1 e -1.
Se $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$, l'unica forma di Jordan possibile è $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$, dato che $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}^6 \neq I$.

Se $\lambda_1 = \lambda_2 = -1$, l'unica forma di Jordan possibile è $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$.

Se $\lambda_1 = 1$, $\lambda_2 = -1$, l'unica forma di Jordan possibile è $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$.

Osserviamo che in generale, se A ha tutti autovetori reali ed ha ordine finito in $GL(n, \mathbb{R})$, allora A è degenerabile.

- A ha almeno un'autovettore complesso: Osserviamo subito che gli autovettori sono autovalori complessi, e sono coniugati. Allora, A non può essere simile ad una matrice di Jordan in $M(2, \mathbb{R})$. Troviamo dunque le possibili forme di Jordan reale.

Se μ l'autovettore con $\operatorname{Im}(\mu) > 0$. La forma di Jordan reale di A sarà

$$\begin{pmatrix} \operatorname{Re}\mu & -\operatorname{Im}\mu \\ \operatorname{Im}\mu & \operatorname{Re}\mu \end{pmatrix}. \text{ Ci sono due casi: } \bullet \mu = \bar{z}_6 = \frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2}, \bar{\mu} = \bar{\bar{z}}_6 = \frac{1}{2} - i\frac{\sqrt{3}}{2};$$

in questo caso, la forma di Jordan reale è $\begin{pmatrix} 1/2 & -\sqrt{3}/2 \\ \sqrt{3}/2 & 1/2 \end{pmatrix}$. (Chi è?)

$\bullet \mu = \bar{z}_6^2 = -\frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2}, \bar{\mu} = \bar{z}_6^4 = \bar{z}_6 = -\frac{1}{2} - i\frac{\sqrt{3}}{2}$. Allora, la forma di Jordan reale è $\begin{pmatrix} -1/2 & -\sqrt{3}/2 \\ \sqrt{3}/2 & -1/2 \end{pmatrix}$ (Chi è?)

Facciamo qualche considerazione sul polinomio minimo di A .

Dato che $A^6 - I = 0$, $\mu_A(t) | t^6 - 1 = (t-1)(t+1)(t^2+t+1)(t^2-t+1)$.

Ora, $\deg \mu_A(t) \leq 2$, dunque ci sono 5 possibilità: $\mu_A = t-1$, $\mu_A = t+1$, $\mu_A = (t+1)(t-1)$, $\mu_A = (t^2-t+1)$, $\mu_A = (t^2+t+1)$, che corrispondono alle forme canoniche trovate. Osserviamo dunque che nel nostro caso, μ_A classifica.