

Cuando T no es diag

$$T = D + N$$

¿Cómo estudio N ? Quiero encontrar
una forma elemental para N



Jordan



forma racional

Repro vector cíclico U -es $T: U \rightarrow U$

$\in U$ es vector cíclico $\Leftrightarrow \langle v, Tv, \dots \rangle = U$

como encuentro vectores LI en \uparrow

Rta $\{v, Tv, \dots, T^{n-1}v\}$ es base

con $n = \dim U$

Cuando $\exists v$ cíclico $\Leftrightarrow \chi_T = p_T$

✓ En genl cualquier $v \in U$ genera un

subespacio cíclico $Z(T, v) = \langle v, T^2 v, \dots \rangle$
 ¿cuál es la dim de $Z(T, v)$?

1- Busco anulador $\mu_{v, T}$ (= dim de Σ más chico de μ_T que anula $\geq v$)

2- $\dim Z(v, T) = \text{gr } \mu_{v, T} = k$

3- $\{v, Tv, \dots, T^{k-1}(v)\}$ es base de $Z(v, T)$
 "B

obs $W = Z(v, T)$ es T -invar

$$\gamma \quad P_{T|_W} = \mu_{T|_W} = \mu_{v, T}$$

$$[T]_B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & & & \\ 1 & 0 & & & \\ & 1 & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & 1 & -2u_{k-1} \end{pmatrix}$$

$$\text{Si } \mu_{v, T} = z_0 + z_1 X + \dots + X^k$$

$$\begin{aligned} 0 &= \mu_{v, T}(T) = z_0 + z_1 T + \dots + T^k \\ \Rightarrow T^k &= -z_0 - z_1 T - \dots - z_{k-1} T^{k-1} \\ T^k v &= -z_0 v - z_1 T v - \dots - z_{k-1} T^{k-1} v \end{aligned}$$

obs Si T nilpotente (de gr k)

$$X^k = 0$$

$$(z_0 = \dots \quad z_{k-1} = 0)$$

$$T: V \rightarrow V \quad v_1, \dots, v_r \in V \quad y$$

$$\text{pols } p_1, \dots, p_r \quad T \in$$

$$1) \quad V = Z(v_1, T) \oplus \dots \oplus Z(v_r, T)$$

$$2) \quad p_i = \pi_{v_i, T}$$

$$3) \quad p_1 = \pi_T$$

$$4) \quad p_r | p_{r-1} | p_{r-2} \dots | p_1$$

$$5) \quad p_T = p_1 \dots p_r$$

Además p_1, \dots, p_r son únicos

(dependen solo de T y además determinan T)

6) Estos pols se llaman factores invariantes

Si T nilpotente

$$p_1 = X^{k_1} \quad p_2 = X^{k_2} \quad \dots \quad p_r = X^{k_r}$$

$$k_r \leq k_{r-1} \leq \dots \leq k_1$$

obs Si $B = \{v_1, T v_1, \dots, T^{k_1-1} v_1, v_2, T v_2, \dots, T^{k_2-1} v_2, \dots\}$

$\{v_r, T v_r, \dots, T^{k_r-1} v_r\}$

$$\Rightarrow (T)_B = \begin{pmatrix} \boxed{\begin{smallmatrix} 0 & & \\ 1 & 0 & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{smallmatrix}} & & 0 & & 0 \\ & \ddots & & & \\ 0 & & \boxed{\begin{smallmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{smallmatrix}} & & 0 \\ & & & \ddots & \\ 0 & & 0 & & \boxed{\begin{smallmatrix} 0 & & \\ 1 & 0 & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{smallmatrix}} \end{pmatrix}$$

matriz
compañera
de P_1
 $T|_{Z(v_1, T)}$

matriz
compañera de
 P_2

¿Cómo encontrar la descomposición cíclica?

Plaza ① Encontrar primero P_1, \dots, P_r

② Busco $v_1 / \mu_{v_1, T} = P_1$

Busco $v_2 / \mu_{v_2, T} = P_2$

y $Z(v_1, T) \cap Z(v_2, T)$

Busco $v_3 / \mu_{v_3}, T = P_3$

$$t_9 \cdot (Z(v_1, 1) \oplus Z(v_2, 1)) \cap Z(v_3, 1) = \emptyset$$

etc

opción 1

¿cómo encuentro P_1, \dots, P_r ? Algoritmo

$$\{T\}_c = A$$

1 - escribir $\det(xI - A) = P_T$

aplico operaciones elementales por filas y columnas

Super paréntesis $xI - A$ es una matriz con entradas en anillo de pols \Rightarrow puedo dividir solo por unidades de anillo, por ser los escalares

¿) es posible llegar a una matriz diagonal usando estas operaciones?

de esta pinta $\begin{pmatrix} P_1 & & \\ & \ddots & \\ & & P_{n-1} \end{pmatrix}$

con $P_1 | P_{r-1} | \dots | P_1$

Si estamos en caso nillpotente siempre es
Acil el algo, si no, no

opcion 2 al tanteo

ejemplo

ej 8) quiza

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -4 & -4 \\ 1 & 3 & 2 \\ 2 & -4 & -3 \end{pmatrix}$$

$$P_A = (X-1)^3$$

$$M_A = (X-1)^2$$

quiero $P_1, P_2, \dots, e t c$

$$\Rightarrow M_A = (X-1)^2 = P_1$$

$$\Rightarrow P_2 = (X-1) \quad \left(P_2(P_1) = P_1, P_2 = P_1 \right)$$

$$\text{pero quiero } v_1 / \eta_{v_1, T} = (X-1)^2$$

$$\sigma \text{ anlogo dim } Z(v_1, T) = 2 = g \leq P_1$$

$$\sigma \quad \text{"} \quad \dim \{v_1, T v_1\} = 2$$

esgo v_1 y Tw_1 son li

⇒ elijo e_1 (cualquier de la base
canónica sirve)

$$v_1 = e_1$$

$$Tw_1 = 3e_1 - e_2 + 2e_3 \text{ li con } e_1$$

busco v_2 / $v_2 \notin \langle v_1, Tw_1 \rangle$

$$\text{tg. } M_{v_1, T} = (X - I)$$

$$\Rightarrow v_2 \in N_0(T - I)$$

es decir v_2 avec

$$N_0(T - I) = \langle (1, 0, 1), (0, 1, -1) \rangle$$

Ahora hay que elegir uno que sirva

$$v_2 = (0, 1, -1)$$

$$\text{y } v_2 \notin \langle v_1, Tw_1 \rangle$$

$$\Rightarrow \text{tomo } B = \{v_1, Tw_1, v_2\}$$

$$[T]_B = \begin{pmatrix} \boxed{\begin{matrix} 0 & -1 \\ 1 & 2 \end{matrix}} & \begin{matrix} 0 \\ 0 \end{matrix} \\ \begin{matrix} 0 & 0 \end{matrix} & \boxed{1} \end{pmatrix}$$

matriz compuesta
de $(X-1)^2$

matriz compuesta
 $(X-1)$

↑↑
forma racional

Jordan

(1) descomposición principal

$$A \sim \begin{pmatrix} \boxed{A_1} \\ \boxed{A_2} \\ \vdots \\ \boxed{A_n} \end{pmatrix}$$