```
Week 17
ex \triangle: eigen: \lambda, \lambda, \lambda, 2, 2
                                                       >> null (A-xI) = sp (b, , b)
       (A - \lambda I) : \vec{b}_2 \rightarrow \vec{b}_1 \rightarrow \vec{o}
\vec{b}_5 \rightarrow \vec{b}_4 \rightarrow \vec{b}_3 \rightarrow \vec{o}
(A - 2I) : \vec{b}_1 \rightarrow \vec{b}_6 \rightarrow \vec{o}
                                                             null ((A·II)2)= sp (B, B, B, B, B4)
                                                             null (A-\overline{\lambda})^3 = sp (\overline{b}_1, \overline{b}_3, \overline{b}_1, \overline{b}_4, \overline{b}_6)
                                                          Opick Je null ((A-iI)3) \ null ((A-iI)2)
                                कें हे ह
                                                              let \vec{v} = \vec{b}_s , \vec{b}_4 = (A - \vec{\lambda} I) \vec{b}_s , \vec{b}_3 = (A - \vec{\lambda} I) \vec{b}_4
                                                              pick \vec{u} \in \text{null}((A - \vec{n} I)^2) \setminus \text{null}(A - \vec{n} I) \setminus \text{sp}(\vec{b}_x, \vec{b}_q, \vec{b}_s)
                                                              let a=b, b,= A-ilb,
   , to Jordan form, Jordan basis
  nullity 5 nullity 6
         nullity 3
                                                                                                        null((A·oI)³)
                                                             null((A-oI)2)
         null (A-oI)=sp(e, e, e, es)
                                                             : sp (ē, ,ē, ,ē, ,ē, ,ē, ,ē,)
                                                                                                         = sp(é, ē, ē, ē, ē, ē, ēs, ē)
 O .: (A-oI): hullity 3
hull ((A-oI)) hull (A-oI)
```

$$\begin{array}{c} \textcircled{2} & \text{in pick } \vec{b}_{1} \cdot \vec{e}_{1} \\ \text{in } \vec{b}_{2} \cdot (\vec{A} \cdot \vec{e}_{1}) \vec{e}_{2} \\ \text{in } \vec{b}_{2} \cdot (\vec{A} \cdot \vec{e}_{1}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{A} \cdot \vec{e}_{1}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{A} \cdot \vec{e}_{1}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{A} \cdot \vec{e}_{1}) \vec{b}_{2} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{A} \cdot \vec{e}_{1}) \vec{b}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{1}) \vec{b}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{2} \\ \text{in } \vec{b}_{2} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{1} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{2} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{2}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\ \text{in } \vec{b}_{3} \cdot (\vec{e}_{1} \cdot \vec{e}_{3}) \vec{e}_{3} \\$$

ex:
$$\begin{bmatrix} -3 & 0 & 1 \\ 2 & -2 & 1 \\ -1 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\text{hull } (A+2I) = \left(\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right)$$

$$(A + 2I)^{2} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

:. null ity
$$(2)$$
null $((A+2I)^2) = Sp([1],[0])$

$$\vec{b}_3 \rightarrow \vec{b}_1 \rightarrow \vec{b}_1 \rightarrow \vec{b}$$

$$\vdots \quad \vec{b}_{3} \in Sp\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right) \setminus Sp\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right)$$

$$\vec{b}_{2}$$
: (A+2I) \vec{b}_{3} = $\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

$$\vec{b}_{1} = (A+2I)\vec{b}_{2} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 0 & 3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\vdots \quad \vec{b}_{1} \rightarrow \vec{b}_{1} \rightarrow \vec{b}_{1} \rightarrow \vec{o}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow 0$$

Jordan basis

$$J = \begin{bmatrix} -2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$

Jordan basis:
$$\left\{ \begin{bmatrix} 0\\3\\0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1\\1\\1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0\\0\\1 \end{bmatrix} \right\}$$

order matters!!