## 0.1 Klatki Jordanowskie

$$\begin{bmatrix} \lambda & \varepsilon_1 & 0 \\ & \lambda & \varepsilon_2 \\ 0 & & \lambda & \varepsilon_3 \end{bmatrix} \in M_h(\mathbb{C}), \lambda \in \mathbb{C}, \varepsilon_k \in \{0, 1\}.$$

$$\begin{tabular}{lll} {\bf Przykład} & {\bf 1} & np. & \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \\ \end{bmatrix} \\ \end{tabular}$$

**Twierdzenie 1** Niech  $A \in End(W), Sp(A) = \{\lambda_1, \ldots, \lambda_k\}$ . Istnieje baza (Jordanowska)  $\mathcal{E}$  przestrzeni W, to znaczy, że baza taka, że  $[A]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}}$  jest sumą klatek Jordanowskich z  $\lambda_i$  na diagonali.

Operator nilpotentny.  $N^q=0$  - q - stopień nilpotentności ( $N^{q-1}\neq 0$ )

## Przykład 2

$$\begin{split} N &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \implies q = 3. \\ A \to W_{\lambda_i} &= \ker(A - \lambda_i 1)^{n_i} \subset W \quad A_{\lambda_i} : W_{\lambda_i} \to W_{\lambda_i}. \quad A_{\lambda_i} = A|_{W_{\lambda_i}}. \\ A_{\lambda_i} &= \underbrace{\lambda_i 1_{W_{\lambda_i}}}_{D_{\lambda_i}} + \underbrace{\left(A_{\lambda_i} - \lambda_i 1_{W_{\lambda_i}}\right)}_{N_{\lambda_i}}. \\ N_{\lambda_i}^{n_i} &= 0. \end{split}$$

W ten sposób otrzymujemy układ wektorów:

Dlaczego  $\{e_{i,j}: i \in \{1, \dots, m\}, j \in \{1, \dots, h(i)\}\}$  jest bazą W? Liniowa niezależność:  $\sum \alpha_{ij} e_{ij} = 0(**), \quad \alpha_{ij} \in \mathbb{C}$ Działając  $N^{q-1}$  nie zeruje się  $e_{ij}$ , które wchodzą do serii krótkszej niż q. Zatem  $\alpha_{iq} = 0$   $\forall$   $i \in \{1, \dots, m\}$  Dalej, działając  $N^{q-2} \to \alpha_{i,q-1} = 0$  itd. Czy wektorów  $e_{ij}$  jest tyle co wymiar W?

$$\begin{split} \dim W &= \dim W_q \cdot \dim W_{q-1} + \dim W_{q-1} - \dim W_{q-2} + \ldots + \dim W_1 \cdot W_0 = \\ &= \underbrace{\dim \ker N \cap imN^{q-1}}_{\text{końcówki serii dł. } q} + \underbrace{\dim \ker N \cap imN^{q-2}}_{\text{końcówki serii dł. } q-1} + \ldots \\ &= \operatorname{liczba\ wektorów}\left\{e_{ij} : i \in \left\{1, \ldots, m\right\}, j \in \left\{1, \ldots, h(i)\right\}\right\}. \end{split}$$

Zauważmy, że macierz N w bazie  $\mathcal{E} = \{e_{11}, e_{12}, \dots, e_{1,h(1)}, e_{21}, e_{22}, \dots, e_{2,h(2)}, \dots\}$ 

## 0.2 Iloczyny skalarne

 $\mathbb{F}=\mathbb{R}$ lub $\mathbb{F}=\mathbb{C},\,W$ - przestrzeń wektorowa nad  $\mathbb{F}$ 

**Definicja 1** Odwzorowanie  $\langle .|. \rangle : W \times W \to \mathbb{F}$  takie, że

$$\forall 
 u_1, u_2, v \in W$$

$$\langle v | u_1 + u_2 \rangle = \langle v | v_1 \rangle + \langle v | v_2 \rangle$$
(1)

$$\underset{u,v \in W}{\forall} \qquad \qquad \underset{\lambda \in \mathbb{F}}{\forall} \langle v | \lambda u \rangle = \lambda \langle v | u \rangle \tag{2}$$

$$\forall \\ u.v \in W \qquad \langle v|u\rangle = \langle u|v\rangle \tag{3}$$

$$\forall \\ u \in W - \{0\}$$

$$\langle u|u\rangle > 0.$$
(4)

nazywamy iloczynem skalarnym na przestrzeni W.

Uwaga: (a) 
$$\langle 0|0 \rangle = 0$$
,  $\langle 0|0 \cdot 0 \rangle = 0$   $\underline{\langle 0|0 \rangle}$   
(b)  $\langle u_1 + u_2|v \rangle = \langle u_1|v \rangle + \langle u_2|v \rangle = \underline{\langle v|u_1 + u_2 \rangle} = \overline{\langle v|u_1 \rangle} + \overline{\langle v|u_2 \rangle}$   
(c)  $\langle \lambda u|v \rangle = \overline{\lambda} \langle u|v \rangle = \overline{\langle v|\lambda u \rangle} = \overline{\lambda} \langle v|u \rangle$ 

$$\begin{array}{l} \mathbf{Przykład} \ \mathbf{3} \ W = \mathbb{C}^n, \quad u = \begin{bmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{bmatrix}, \quad v = \begin{bmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix}. \ \mathit{Def:} \ \langle u|v \rangle = \sum_{i=1}^n \overline{u}_i v_i. \\ \mathit{Notacja Diraca:} \ \langle u|v \rangle \ , |u>, < v|, |u> < v| \\ \end{array}$$

**Przykład 4**  $u, v \in \mathbb{C}_n[\times], \langle u|v \rangle \stackrel{def}{=} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-t^2} \overline{u(t)} w(t) dt$ 

**Definicja 2** Mówimy, że wektory  $u, w \in W$  są ortogonalne (względem  $\langle | \rangle$ ), jeżeli  $\langle u | v \rangle = 0$ .

## 0.3 Ortogonalizacja Gramma-Schmidta

Niech  $\mathcal{E} = \{e_1, \dots, e_n\}$  będzie bazą W. Mówimy, że  $\mathcal{E}$  jest bazą ortogonalną jeżeli  $\langle e_i | e_j \rangle = 0, i \neq j$ . Jeżeli dodatkowo  $\langle e_i | e_i \rangle = 1$ , to mówimy, że  $\mathcal{E}$  jest bazą ortonormalną.

Niech  $\{f_1,\ldots,f_n\}$  będzie dowolną bazą. Zdefiniujmy (indukcyjnie) wektory  $\{e_1,\ldots,e_n\}:e_1=f_1,e_i=f_i-\sum_{k=1}^{i-1}\frac{\langle e_k|f_i\rangle}{\langle e_k|e_k\rangle}\cdot e_k$