

# ESERCIZI TUTORATO 16/01/2025

[1]

Soluzioni Facciamo qualche osservazione preliminare.

1) Se  $\mu$  è autovalore 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  $\lambda$  è un autovalore reale per  $A$ , consideriamo l'auto-spazio generalizzato  $V_\lambda \subseteq \mathbb{C}^n$ .

Allora, una base di Jordan per  $V_\lambda$  si trova prendendo basi opportune nelle successione di sottospazi  $\text{Ker}(A - \lambda I) \subseteq \text{Ker}(A - \lambda I)^2 \subseteq \dots$

Questi hanno stesse dimensioni come sottospazi reali o complessi, per cui possiamo scegliere una base di Jordan fatta da vettori con entrate reali.

3) Sia  $\mu$  un autovalore non reale di  $A$ , e sia  $\{z_1, \dots, z_k\}$  una base di Jordan per  $V_\mu$ . Allora,  $\{\bar{z}_1, \dots, \bar{z}_k\}$  è base di Jordan per  $V_{\bar{\mu}}$ .

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

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

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

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

4) Se  $\mu$  è un autovalore 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  $V_\mu$ . Allora,  $\{\bar{z}_1, \dots, \bar{z}_k\}$  è una base di Jordan per  $V_{\bar{\mu}}$ , da cui  $\dim(V_\mu \oplus V_{\bar{\mu}}) = 2k$ . Mostriamo che i vettori  $\{\text{Re } z_1, \text{Im } z_1, \dots, \text{Re } z_k, \text{Im } z_k\}$  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  $x_j = \frac{z_j + \bar{z}_j}{2}$ ,  $y_j = \frac{z_j - \bar{z}_j}{2i}$ ,

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  $A|_{V_\mu' \oplus V_{\bar{\mu}}'}$  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 la matrice associata a  $A|_{V_\mu'}$  rispetto alle basi  $\{z_1, \dots, z_k\}$  era delle forme  $\begin{pmatrix} \tilde{\Sigma}_1 & \\ & \ddots \\ & & \tilde{\Sigma}_s \end{pmatrix}$ , quelle associate ad  $A|_{V_\mu' \oplus V_{\bar{\mu}}'}$  rispetto alle basi

$\{x_1, y_1, \dots, x_k, y_k\}$  è delle forme  $\begin{pmatrix} \tilde{\Sigma}_1 & \\ & \ddots \\ & & \tilde{\Sigma}_s \end{pmatrix}$ , dove  $\tilde{\Sigma}_i = \begin{pmatrix} H_\mu I & \\ & I \\ & & H_{\bar{\mu}} \end{pmatrix}$ , con

$$I \text{ } 2 \times 2, \text{ e } H_\mu = \begin{pmatrix} \operatorname{Re} \mu & -\operatorname{Im} \mu \\ \operatorname{Im} \mu & \operatorname{Re} \mu \end{pmatrix}.$$

Mettendo insieme quanto detto finora con le teorie di Jordan complesse, abbiamo la decomposizione in somme dirette  $\mathbb{C}^n = V_{\lambda_1}' \oplus \dots \oplus V_{\lambda_m}' \oplus V_{\mu_1}' \oplus \dots \oplus V_{\mu_k}' \oplus V_{\bar{\mu}_1}' \oplus \dots \oplus V_{\bar{\mu}_k}'$ ,

con  $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}$ ,  $\mu_1, \dots, \mu_k \notin \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$ . Scegliendo basi reali come detto sopra, la  $A$  assume le forme volute.

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

2

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

- Gli autovalori sono tutti reali: Le uniche due possibilità per  $\lambda_1$  e  $\lambda_2$  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 autovalori reali ed ha ordine finito in  $GL(n, \mathbb{R})$ , allora  $A$  è diagonalizzabile.

- A coppie autovalori complessi: Osserviamo subito che gli autovalori sono conjugati 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 reali.

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

$\begin{pmatrix} \text{Re} \mu & -\text{Im} \mu \\ \text{Im} \mu & \text{Re} \mu \end{pmatrix}$ . Ci sono due casi:  $\bullet \mu = \zeta_6 = \frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2}, \bar{\mu} = \bar{\zeta}_6 = \frac{1}{2} - i\frac{\sqrt{3}}{2}$ ;

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?)

$\bullet \mu = \zeta_6^2 = -\frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2}, \bar{\mu} = \bar{\zeta}_6^2 = \zeta_6^4 = -\frac{1}{2} - i\frac{\sqrt{3}}{2}$ . 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  $A^6 - I = 0$ ,  $\mu_A(t) \mid t^6 - 1 = (t-1)(t+1)(t^2+t+1)(t^2-t+1)$ .

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,  $\mu_A$  classifica,