

Esercizio 1.

- a) Sia $J(0, n) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ il blocco di Jordan di taglia n relativo all'autovalore 0. Mostrare che per ogni $\alpha \in \mathbb{C}^*$, $J(0, n)$ è simile a $\alpha J(0, n)$.
 - b) Mostrare che $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ è nilpotente se e solo se per ogni $\alpha \in \mathbb{C}^*$, A è simile a αA .
 - c) Mostrare che non esistono matrici complesse invertibili di taglia dispari minore di 6 con traccia nulla e polinomio minimo pari.
 - d) Mostrare che esiste una matrice complessa invertibile di taglia 7 con traccia nulla e polinomio minimo pari.
 - e) Sia $n \leq 6$ e $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ tale che $\text{tr}(A) = 0$. Mostrare che A è simile a $-A$ se e solo se A è simile ad una matrice diagonale a blocchi $\text{diag}(N, U)$ con $N \in \mathcal{M}_{n-p}(\mathbb{C})$ nilpotente e $U \in \mathcal{M}_p(\mathbb{C})$ è invertibile con polinomio minimo pari.
- Suggerimento: analizzare tutte le possibili forme canoniche di Jordan per una matrice invertibile a traccia nulla di taglia al più 6 il cui polinomio minimo sia pari.

a) $\alpha \cdot J(0, n)$ è nilpotente e $\text{tr} \alpha \cdot J(0, n) = 0 \Rightarrow$ la matrice di Jordan di $\alpha \cdot J(0, n)$ ha un solo blocco \Rightarrow la matrice di Jordan di $\alpha \cdot J(0, n) \in \begin{pmatrix} \alpha \cdot J(0, n) \\ \dots \\ \alpha \cdot J(0, n) \end{pmatrix} \Rightarrow \alpha \cdot J(0, n) \sim J(0, n)$

b) $\Leftrightarrow \forall \alpha \in \mathbb{C}^*$ si ha che A è simile ad $\alpha A \Rightarrow$

$$P_{\alpha A}(t) = \det(\alpha A - tI) = \alpha^n \det(A - \frac{t}{\alpha} I) = \alpha^n P_A(\frac{t}{\alpha})$$

$$P_A(t) = \det(A - tI)$$

Sia ora λ un autovalore di A , si osserva che $0 = P_A(\lambda) = \alpha^n P_A(\frac{\lambda}{\alpha})$
 cioè $\frac{\lambda}{\alpha}$ è autovalore $\forall \alpha \in \mathbb{C}^*$. Se $\lambda \neq 0$ allora $\{\frac{\lambda}{\alpha} \mid \alpha \in \mathbb{C}^*\}$ è un insieme infinito di radici di P_A che allora $\lambda = 0$, quindi A ha solo 0 come autovalore $\Rightarrow A$ è nilpotente

\Rightarrow Se A è nilpotente allora A è simile ad $\begin{pmatrix} J(0, m_1) \\ \dots \\ J(0, m_r) \end{pmatrix}$
 e $J(0, m_i)$ è simile ad $\alpha J(0, m_i)$ per a) quindi

$$A \sim \begin{pmatrix} J(0, m_1) \\ \dots \\ J(0, m_r) \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \alpha J(0, m_1) \\ \dots \\ \alpha J(0, m_r) \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} J(0, m_1) \\ \dots \\ J(0, m_r) \end{pmatrix} \sim \alpha A$$

Lemma. Un polinomio $\varphi \in \mathbb{C}[X]$ è pari $\Leftrightarrow \varphi(X) = X^t (X-\lambda_1)^{a_1} (X-\lambda_2)^{a_2} \dots (X-\lambda_s)^{a_s} (X+\lambda_1)^{b_1} (X+\lambda_2)^{b_2} \dots (X+\lambda_s)^{b_s}$ in t pari e $\lambda_i \neq \lambda_j, i \neq j, \lambda_i \neq 0$
 da $\Leftrightarrow \varphi(-X) = (-X)^t (-\lambda_1)^{a_1} (-\lambda_2)^{a_2} \dots (-\lambda_s)^{a_s} (-\lambda_1)^{b_1} (-\lambda_2)^{b_2} \dots (-\lambda_s)^{b_s} = \varphi(X)$
 \Rightarrow Sia $\varphi(X) = X^t (X-\lambda_1)^{a_1} \dots (X-\lambda_s)^{a_s}$, non allora

$$\varphi(X) = X^t (X-\lambda_1)^{a_1} (X-\lambda_2)^{a_2} \dots (X-\lambda_s)^{a_s} = (-1)^{a_1+a_2+\dots+a_s} X^t (\lambda_1)^{a_1} (\lambda_2)^{a_2} \dots (\lambda_s)^{a_s}$$
 Ma allora per uguaglianza delle fattorizzazioni si ha che $(X-\lambda_i)^{a_i} = (-1)^{a_i} (X+\lambda_i)^{a_i}$
 $\Leftrightarrow (X-\lambda_i)^{a_i} = (X+\lambda_i)^{a_i}$
 quindi $\begin{cases} X-\lambda_i = X+\lambda_j \\ a_i = a_j \end{cases}$ quindi $\lambda_i = -\lambda_j$, j è diverso da i perché altrimenti $\lambda_i = -\lambda_i \Rightarrow \lambda_i = 0$, assurdo perché $\lambda_i \neq 0$.
 Quindi $\varphi(X) = X^t (X-\lambda_1)^{a_1} (X+\lambda_1)^{a_1} \dots (X-\lambda_s)^{a_s} (X+\lambda_s)^{a_s}$ e quindi, analogamente o grado dispari oppure, si ha che t è pari.

c) Per il lemma si ha che $\varphi_A(X) = (X-\lambda_1)^{a_1} (X-\lambda_2)^{a_2} \dots (X-\lambda_s)^{a_s} (X+\lambda_1)^{b_1} (X+\lambda_2)^{b_2} \dots (X+\lambda_s)^{b_s}$ in $\lambda_i \neq \lambda_j, i \neq j, \lambda_i \neq 0$ ($t=0$ perché A è invertibile)

$m=5$) $\varphi_A(X) = (X-a_1)(X+a_1)(X-a_2)(X+a_2)$ oppure $\varphi_A(X) = (X-a_1)(X+a_1)$

1) $P_A(X) = (X-a_1)^2 (X+a_1)(X-a_2)(X+a_2)$ (a meno di moltiplicazione)
 quindi dato che $\text{tr}(A)=0$ si ha che $2a_1 - a_2 + a_2 - a_2 = 0$. In conclusione $a_2=0$, assurdo perché A è invertibile

2) $P_A(X) = (X-a_1)(X+a_1)^2$ oppure $(X-a_1)^2 (X+a_1)^2$ (a meno di moltiplicazione)
 quindi dato che $\text{tr}(A)=0$ si ha che $a_1 - 2a_1 = 0$ oppure $2a_1 - 3a_1 = 0$. In conclusione $a_1=0$, assurdo perché A è invertibile

$m=3$) $\varphi_A(X) = (X-a_1)(X+a_1)$
 $\Rightarrow P_A(X) = (X-a_1)^2 (X+a_1)$ (a meno di moltiplicazione)
 quindi dato che $\text{tr}(A)=0$ si ha che $2a_1 - a_2 = 0$. In conclusione $a_2=0$, assurdo perché A è invertibile

$m=1$) $\text{tr}(A)=0 \Rightarrow A=0$, assurdo perché A è invertibile

d) $A = \begin{pmatrix} -1 & & & & & & \\ & -1 & & & & & \\ & & 2 & & & & \\ & & & 2 & & & \\ & & & & -2 & & \\ & & & & & -2 & \\ & & & & & & -2 \end{pmatrix}$, infatti $\begin{cases} \text{è invertibile } \checkmark \\ \text{tr}(A) = -3 + 2 + 2 - 2 = 0 \checkmark \\ \varphi_A(X) = (X+1)(X-2)(X-1)(X+2) = (X^2-1)(X^2-4) \text{ che è pari } \checkmark \end{cases}$

Come si trova: Cerco un polinomio minimo di grado 4, infatti i gradi dispari e secondo grado falliscono come in c).

Quindi $\varphi_A(X) = (X-a_1)(X+a_1)(X-a_2)(X+a_2)$
 Cerco il polinomio caratteristico del tipo $P_A(X) = (X-\lambda_1)^2 (X-\lambda_2)^2 (X-\lambda_3)^2 (X-\lambda_4)^2$
 Dato che $\text{tr}(A)=0$ allora $3a_1 - a_2 + 2a_3 - a_4 = 0 \Rightarrow a_4 = -\frac{3}{2}a_2$
 Ad esempio $a_2=2, a_4=2$, a dati che $\begin{cases} P_A(a_1)=3 \\ P_A(a_2)=2 \\ P_A(-a_1)=1 \end{cases}$ troviamo $A = \begin{pmatrix} -1 & & & & & & \\ & -1 & & & & & \\ & & 2 & & & & \\ & & & 2 & & & \\ & & & & -2 & & \\ & & & & & -2 & \\ & & & & & & -2 \end{pmatrix}$

e) Suggerimento: Sia $U \in M_p(\mathbb{C})$ invertibile a traccia nulla di foglio al pivò 6 con φ_U pari, calcoliamo J_U .
 Per \mathbb{C} si ha che p deve essere pari:
 Per il lemma si ha che $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)^{e_1} (x-\lambda_2)^{e_2} \dots (x-\lambda_r)^{e_r}$ con $\lambda_i \neq \lambda_j$ e $\neq 0$ ($t=0$ perché $U \in$ invertibile)

- $[p=6]$ k può essere 1, 2, 3, cioè ci possono essere 2, 3 o 6 autovalori:
- $[k=3]$ $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)(x-\lambda_2)(x-\lambda_3)$ quindi J_U è diagonale ed è $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & & & \\ & \lambda_2 & & & & \\ & & \lambda_3 & & & \\ & & & \dots & & \\ & & & & \dots & \\ & & & & & \dots \end{pmatrix}$
 - $[k=2]$ $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)^2 (x-\lambda_2)^2 (x-\lambda_3)^2 (x-\lambda_4)^2$
 \Rightarrow le uniche possibilità (a meno di simmetria) con $\varphi_{J_U}(0) = (x-\lambda_1)^2(x-\lambda_2)^2(x-\lambda_3)^2(x-\lambda_4)^2$ sono $\varphi_{J_U}(0) = (x-\lambda_1)^2(x-\lambda_2)^2(x-\lambda_3)^2(x-\lambda_4)^2$
 Ma anche con J_U non può essere blocco 2x2 (altrimenti $\varphi_{J_U}(0) = (x-\lambda_1)^2(x-\lambda_2)^2(x-\lambda_3)^2(x-\lambda_4)^2$) l'unica possibilità (a meno di simmetria) per avere traccia 0 è $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & & & \\ & \lambda_2 & & & & \\ & & \lambda_3 & & & \\ & & & \lambda_4 & & \\ & & & & \dots & \\ & & & & & \dots \end{pmatrix}$
 Ma prima con J_U si può dare $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & & & \\ & \lambda_2 & & & & \\ & & \lambda_3 & & & \\ & & & \lambda_4 & & \\ & & & & \dots & \\ & & & & & \dots \end{pmatrix}$, ad ha traccia nulla.
 - $[k=1]$ $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)^6 (x-\lambda_2)^6$
 \Rightarrow le uniche possibilità sono $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & & & \\ & \lambda_1 & & & & \\ & & \lambda_2 & & & \\ & & & \lambda_2 & & \\ & & & & \dots & \\ & & & & & \dots \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & & & \\ & \lambda_1 & & & & \\ & & \lambda_2 & & & \\ & & & \lambda_2 & & \\ & & & & \dots & \\ & & & & & \dots \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & & & \\ & \lambda_1 & & & & \\ & & \lambda_2 & & & \\ & & & \lambda_2 & & \\ & & & & \dots & \\ & & & & & \dots \end{pmatrix}$
- $[p=4]$ k può essere 1, 2
- $[k=2]$ $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)(x-\lambda_2)(x-\lambda_3)(x-\lambda_4)$ $\Rightarrow J_U = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \lambda_3 & \\ & & & \lambda_4 \end{pmatrix}$
 - $[k=1]$ $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)^2(x-\lambda_2)^2$ quindi $(x-\lambda_1)^2(x-\lambda_2)^2$ che danno rispettivamente $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_1 & & \\ & & \lambda_2 & \\ & & & \lambda_2 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_1 & & \\ & & \lambda_2 & \\ & & & \lambda_2 \end{pmatrix}$
- $[p=2]$ k può essere 1
- $[k=1]$ $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)(x-\lambda_2)$ $\Rightarrow J_U = \begin{pmatrix} \lambda_1 & \\ & \lambda_2 \end{pmatrix}$

Come conseguenza immediata del suggerimento, si cerca che:

$\forall U \in M_p(\mathbb{C})$ invertibile a traccia nulla di foglio al pivò 6 con φ_U pari, si ha che il numero di blocchi $J(\lambda, m)$ è uguale al numero di blocchi $J(-\lambda, m)$.
 Ma allora, dato che $J(-\lambda, m)$ è simile a $-J(\lambda, m)$ (infatti $\text{rang}(J(\lambda, m) - (-\lambda)I) = m - \dim \ker(-\lambda I - \lambda I) = m - \dim \ker(-2\lambda I) = m - \dim \ker(-I) = m - 1$)
 \Rightarrow la matrice di Jordan di $-J(\lambda, m)$ è $J(-\lambda, m) \Rightarrow -J(\lambda, m) \sim J(-\lambda, m)$

di cui si ha

$\forall U \in M_p(\mathbb{C})$ invertibile a traccia nulla di foglio al pivò 6 con φ_U pari, si ha che J_U è simile a $-J_U$

Siamo pronti a dimostrare al punto e):

- $[\Leftarrow]$ Sia A simile a $\begin{pmatrix} N \\ U \end{pmatrix}$ con N nilpotente e U invertibile e φ_U pari.
 Dato che $\text{tr}(A) = 0$ e $\text{tr}(N) = 0$ (perché N è nilpotente) si ha che $0 = \text{tr}(A) = \text{tr}(N) + \text{tr}(U) = \text{tr}(U)$.
 Quindi $U \in$ invertibile a traccia nulla di foglio al pivò 6 con φ_U pari. Ma allora dal suggerimento si ha che $J_U \sim -J_U$.
 Dato che N è nilpotente, per B si ha che $N \sim -N$. In conclusione:
 $A \sim \begin{pmatrix} N \\ U \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} N \\ -J_U \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -N \\ J_U \end{pmatrix} \sim -A$
- $[Rightarrow]$ $A \sim -A \Rightarrow \varphi_A(x) = \varphi_{-A}(x)$ ma $\varphi_A(x) = \varphi_A(x)$ $\begin{pmatrix} \varphi_A(-\lambda) = \varphi_A(\lambda) = 0 \Rightarrow \varphi_A(\lambda) = \varphi_A(-\lambda) \\ \varphi_A(-\lambda) = 0 \Rightarrow \varphi_A(\lambda) = \varphi_A(-\lambda) \Rightarrow \varphi_A(x) = \varphi_{-A}(x) \end{pmatrix}$
 $\Rightarrow \varphi_A(x)$ è pari. Dal lemma si vede allora che $\varphi_A(x) = (x-\lambda_1)^{e_1} (x-\lambda_2)^{e_2} \dots (x-\lambda_r)^{e_r}$ con $\lambda_i \neq \lambda_j$ e $\lambda_i \neq 0$ e e_i pari.
 Ma allora sono le forme di Jordan di A di: $\begin{pmatrix} J(\lambda_1, e_1) & & \\ & \ddots & \\ & & J(\lambda_r, e_r) \end{pmatrix}$ i blocchi $\varphi_{J_U}(x) = (x-\lambda_1)^{e_1} (x-\lambda_2)^{e_2} \dots (x-\lambda_r)^{e_r}$ quindi $U \in$ invertibile,
 ha traccia nulla (perché $\text{tr}(A) = 0$ e $\text{tr}(\begin{pmatrix} J(\lambda_1, e_1) & & \\ & \ddots & \\ & & J(\lambda_r, e_r) \end{pmatrix}) = 0$) e ha gli m pari. Infine $H = \begin{pmatrix} J(\lambda_1, e_1) & & \\ & \ddots & \\ & & J(\lambda_r, e_r) \end{pmatrix}$ è nilpotente

Esercizio 2.

1) Sia $A \in M_n(\mathbb{C})$ e sia $\lambda \in \mathbb{C}$ un autovalore di A tale che nella forma canonica di Jordan di A esiste un unico blocco relativo a λ e sia k la taglia di tale blocco. Siano $\lambda_2, \dots, \lambda_m \in \mathbb{C}$ gli altri autovalori di A . Mostrare che

$$\text{Im}(A - \lambda I) = \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$$

($\tilde{V}(\mu)$ è l'autospazio generalizzato di A relativo all'autovalore μ).

2) Siano $A \in M_n(\mathbb{C})$ e $b \in \mathbb{C}^n$ tali che, per ogni autovalore λ di A , $\text{rg}(A - \lambda I)b = n$ ($(A - \lambda I)b$ è la matrice $n \times (n+1)$ ottenuta aggiungendo b come ultima colonna a $A - \lambda I$). Allora b è un vettore ciclico per A (cioè $b, Ab, \dots, A^{n-1}b$ è una base di \mathbb{C}^n).

1) Dato che \mathbb{C}^n è un unico blocco relativo a λ ad ha dimensione $k \times k$, si ha che $\varphi_A(x) = (x-\lambda)^k \cdot (x-\lambda_2)^{k_2} \cdot \dots \cdot (x-\lambda_m)^{k_m} \forall x \in \mathbb{C}$

Dimostriamo innanzitutto che $\text{Im}(A - \lambda I) \subseteq \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$:

Sia $w \in \mathbb{C}^n$, vogliamo far vedere che $(A - \lambda I)w \in \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$

Risolviamo che $\mathbb{C}^n = \tilde{V}(\lambda) \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$ quindi $w = v_1 + v_2 + \dots + v_m$ con $v_i \in \tilde{V}(\lambda_i)$

Quindi $(A - \lambda I)w = (A - \lambda I)v_1 + (A - \lambda I)v_2 + \dots + (A - \lambda I)v_m$ e vale $\begin{cases} (A - \lambda I)v_1 \in \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \text{ perché } (A - \lambda I)^k v_1 = 0 \\ (A - \lambda I)v_2 \in \tilde{V}(\lambda_2) \text{ per } i=2 \text{ perché } (A - \lambda I)^{k_2} (A - \lambda I)v_2 = (A - \lambda I)^{k_2} v_2 = (A - \lambda I)v_2 = 0 \end{cases}$

Quindi $(A - \lambda I)w \in \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$ \square

Dimostriamo ora l'uguaglianza:

Dato che \mathbb{C}^n è un unico blocco relativo a λ si ha che $\dim \text{Ker}(A - \lambda I) = d_1 = 1$

Quindi $\dim \text{Im}(A - \lambda I) = n - \dim \text{Ker}(A - \lambda I) = n - 1$

Dato che l'unico blocco ha dimensione $k \times k$ si ha che $1 = \# \text{ blocchi } k \times k = \dim \text{Ker}(A - \lambda I)^k - \dim \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1}$

Ma allora $\dim(\text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)) = \dim \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} + \dim(\tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)) = \dim \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} - 1 + \dim(\tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)) = \dim(\text{Ker}(A - \lambda I)^k \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)) - 1 = n - 1$

Quindi i due spazi hanno la stessa dimensione e, essendo uno dentro l'altro, sono uguali.

2) Dato che λ è autovalore allora $\dim \text{Ker}(A - \lambda I) \geq 1$ ovvero $\text{rg}(A - \lambda I) \leq n - 1$

Dato però che $\text{rg}(A - \lambda I)b = n$ l'unica possibilità è che $\text{rg}(A - \lambda I) = n - 1 \forall \lambda$ autovalore

Quindi $\dim \text{Ker}(A - \lambda I) = 1 \forall \lambda$ autovalore ovvero A ha un solo blocco $\forall \lambda$ autovalore

Per λ allora $\text{Im}(A - \lambda I) = \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m) \forall \lambda$ autovalore

1) Dati poi che $\text{rg}(A - \lambda I) = n$ l'unica possibilità è che $\text{rg}(A - \lambda I) = n - 1 \quad \forall \lambda$ autovalore

Quindi che $\text{Ker}(A - \lambda I) = 1 \quad \forall \lambda$ autovalore ovvero A ha un solo blocco $\forall \lambda$ autovalore

Per a) allora $\dim(A - \lambda I) = \text{Ker}(A - \lambda I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_1) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m) \quad \forall \lambda$ autovalore

Se ha che $k \in \mathbb{C}^n = \tilde{V}(\lambda_1) \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$, per $k \notin \tilde{V}(\lambda_1) = \text{Ker}(A - \lambda_1 I)^{k-1} \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$

quindi $k = v_2 + \dots + v_m$ con $v_i \in \tilde{V}(\lambda_i) = \text{Ker}(A - \lambda_i I)^{k_i - 1} \quad \forall i$

Dimostrare ora che $\mathbb{C}^n \subseteq \text{Span}\{k, Ak, \dots, A^{n-1}k\}$. Equivalenzialmente, dati che $\mathbb{C}^n = \tilde{V}(\lambda_1) \oplus \tilde{V}(\lambda_2) \oplus \dots \oplus \tilde{V}(\lambda_m)$, dimostriamo che $\tilde{V}(\lambda_1) \subseteq \text{Span}\{k, Ak, \dots, A^{n-1}k\}$.

Lemma: $\forall w \in \tilde{V}(\lambda_1) = \text{Ker}(A - \lambda_1 I)^{k-1}$ si ha che

$$\{w, (A - \lambda_1 I)w, \dots, (A - \lambda_1 I)^{k-2}w\} \text{ è base di } \tilde{V}(\lambda_1)$$

(e quindi anche $\{w, Aw, \dots, A^{k-2}w\}$)

dim: Sui vettori $(A - \lambda_1 I)^i w \in \tilde{V}(\lambda_1)$, dimostriamo che sono linearmente indipendenti:

$$\sum_{i=0}^{k-2} \alpha_i (A - \lambda_1 I)^i w = 0 \implies \alpha_0 (A - \lambda_1 I)^{k-2} w = 0, \text{ ma } w \notin \text{Ker}(A - \lambda_1 I)^{k-2}$$

$$\implies (A - \lambda_1 I)^{k-2} w \neq 0 \implies \alpha_0 = 0. \text{ Ritornando si ha che } \alpha_i = 0 \quad \forall i$$

Siamo quindi a dimostrare che $\tilde{V}(\lambda_1) \subseteq \text{Span}\{k, Ak, \dots, A^{n-1}k\}$. Lo dimostriamo per $\tilde{V}(\lambda_1)$, gli altri con analogia.

Consideriamo $\tilde{v}_2 := \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} (A - \lambda I)^{k-1} B \quad$ Dati che $B = v_2 + \dots + v_m$ con $v_i \in \tilde{V}(\lambda_i)$ risulta che $\tilde{v}_2 = \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} (A - \lambda I)^{k-1} v_2$.

Consideriamo il polinomio $p(x) := \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} (x - \lambda)^{k-1}$, per divisione euclidea in $(x - \lambda_1)$ si ha $\int_{\lambda_2}^{\lambda_1} (x - \lambda)^{k-1} = q(x)(x - \lambda_1) + \beta$

Valutando in $x = \lambda_1$ si ha che $\int_{\lambda_2}^{\lambda_1} (x - \lambda)^{k-1} = \beta$, quindi $\beta \neq 0$

Quindi $\tilde{v}_2 = \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} (A - \lambda I)^{k-1} v_2 = \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} q(A)(A - \lambda I) + \beta I \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} v_2$ e quindi $\tilde{v}_2 \in \tilde{V}(\lambda_1)$ e quindi $\tilde{v}_2 \in \text{Ker}(A - \lambda_1 I)^{k-1}$ (è una combinazione lineare di $\text{Ker}(A - \lambda_1 I)^{k-1}$ e $\beta \neq 0$)

Ma allora per il Lemma si ha che $\tilde{V}(\lambda_1) = \text{Span}\{\tilde{v}_2, (A - \lambda_1 I)\tilde{v}_2, \dots, (A - \lambda_1 I)^{k-2}\tilde{v}_2\}$ e quindi

$\forall i \in \{0, \dots, k-2\} \quad (A - \lambda_1 I)^i \tilde{v}_2 = (A - \lambda_1 I)^i \int_{\lambda_2}^{\lambda_1} (A - \lambda I)^{k-1} B \in \text{Span}\{B, AB, \dots, A^{n-1}B\}$ perché $\sum_{i=0}^{k-2} k_i = n$ (k_i è il grado di $(x - \lambda_i)$ in v_n , ma $v_2 = p_2$ perché A ha un solo blocco di Jordan v_2). Quindi $\sum_{i=0}^{k-2} k_i = n$).

Quindi $\tilde{V}(\lambda_1) \subseteq \text{Span}\{k, Ak, \dots, A^{n-1}k\}$

Esercizio 3.

Mostrare, usando la forma canonica di Jordan reale, che una matrice quadrata reale ha determinante positivo se e solo se non ha l'autovalore 0 e la somma delle molteplicità algebriche degli autovalori negativi è pari.

Siano $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ e gli autovalori reali di A e $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_s, \bar{\lambda}_s, \dots, \bar{\lambda}_1$ gli autovalori complessi non reali di A

Allora $A \sim \begin{pmatrix} \tilde{J}_{\lambda_1} & & & & \\ & \tilde{J}_{\lambda_2} & & & \\ & & \tilde{J}_{\lambda_r} & & \\ & & & \tilde{J}_{\lambda_1, \lambda_2} & \\ & & & & \tilde{J}_{\lambda_1, \lambda_2} \end{pmatrix}$

Osserviamo ora che se $\alpha \in \mathbb{R}$ allora \tilde{J}_α è triangolare, di dimensione $\mu_\alpha(A)$ e nella diagonale ha $\alpha \implies \det \tilde{J}_\alpha = \alpha^{\mu_\alpha(A)}$

e che $\tilde{J}_{\lambda, \bar{\lambda}}$ è triangolare a blocchi, ha dimensione $2\mu_\lambda(A)$ e ogni blocco è $\begin{pmatrix} \lambda & 1 & & \\ & \lambda & & \\ & & \bar{\lambda} & 1 \\ & & & \bar{\lambda} \end{pmatrix} \implies \det \tilde{J}_{\lambda, \bar{\lambda}} = \det \begin{pmatrix} \lambda & & & \\ & \lambda & & \\ & & \bar{\lambda} & \\ & & & \bar{\lambda} \end{pmatrix} = (\lambda \bar{\lambda})^{\mu_\lambda(A)} = |\lambda|^2 \mu_\lambda(A)$

Ma allora $\det A = \det(\tilde{J}_A) = \prod_{\alpha \in \mathbb{R}} \det \tilde{J}_\alpha \cdot \prod_{\lambda \in \mathbb{C}} \det \tilde{J}_\lambda \cdot \prod_{\lambda \in \mathbb{C}} \det \tilde{J}_{\lambda, \bar{\lambda}}$

$$= 0^{\mu_0(A)} \cdot \left(\prod_{\alpha \in \mathbb{R}} \alpha^{\mu_\alpha(A)} \right) \cdot \left(\prod_{\lambda \in \mathbb{C}} \lambda^{\mu_\lambda(A)} \right) \cdot \left(\prod_{\lambda \in \mathbb{C}} |\lambda|^2 \mu_\lambda(A) \right)$$

Quindi $\det A > 0 \iff \mu_0(A) = 0$ e $\prod_{\alpha \in \mathbb{R}} \alpha^{\mu_\alpha(A)} > 0 \iff 0$ non è autovalore e $\sum_{\alpha < 0} \mu_\alpha(A)$ è pari

Esercizio 4.

Nei casi seguenti, determinare se φ è un prodotto scalare su V e nel caso lo sia determinare la matrice di φ nella base canonica di V .

- a) $V = A_2(\mathbb{R})$, $\varphi(X, Y) = \text{tr}(XY) - \text{tr}(X)\text{tr}(Y)$
- b) $V = A_2(\mathbb{R})$, $\varphi(X, Y) = X_{11}Y_{22} - X_{22}Y_{11}$
- c) $V = \mathbb{R}_2[x]$, $\varphi(p, q) = p(0)q(0) + q(1) - 2p(1)(q(1) - q(0))$
- d) $V = \mathbb{R}_2[x]$, $\varphi(p, q) = \int_0^1 (p(x)q(x) + 4x^2 + cx + d, q^2 + 4x^2 + cx + d) = \int_0^1 (p(x)q(x) + 4x^2 + cx + d)^2 dx$
- e) $V = \mathbb{R}^4$, $\varphi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{pmatrix}\right) = 2x_1y_1 - x_2y_2 + x_3y_3 - x_4y_4 + 2x_1y_4$
- f) $V = \mathbb{R}^4$, $\varphi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{pmatrix}\right) = 2x_1y_1 - 2x_1y_2 - x_2y_3 + x_3y_4$

a) φ è prodotto scalare:

$$\varphi(X, Y) = \text{tr}(XY) - \text{tr}(X)\text{tr}(Y) = \sum_{i,j} X_{ij}Y_{ji} - \sum_i X_{ii} \sum_j Y_{jj} = \sum_{i,j} (X_{ij}Y_{ji} - X_{ii}Y_{jj}) = \sum_{i,j} (X_{ij}Y_{ji} - X_{ii}Y_{jj}) = \sum_{i,j} (X_{ij}Y_{ji} - X_{ii}Y_{jj})$$

$$\varphi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 & y_2 \\ y_3 & y_4 \end{pmatrix} - (x_1 + x_2)(y_1 + y_2) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 & y_2 \\ y_3 & y_4 \end{pmatrix} - (x_1 + x_2)(y_1 + y_2) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 & y_2 \\ y_3 & y_4 \end{pmatrix} - (x_1 + x_2)(y_1 + y_2)$$

b) φ non è prodotto scalare:

$$\varphi\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right) = 1$$

$$\varphi\left(\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) = -1$$

c) φ non è prodotto scalare:

$$\varphi(x, x) = 0$$

$$\varphi(x, x) = -1$$

d) φ è prodotto scalare:

$$\varphi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{pmatrix}\right) = \int_0^1 (x_1y_1 + 4x_2^2 + cx + d, y_1^2 + 4y_2^2 + cy + d) dx = \int_0^1 (x_1y_1 + 4x_2^2 + cx + d)(y_1^2 + 4y_2^2 + cy + d) dx$$

$$\varphi(x, z) = 0$$

$$\varphi(x, y) = -z$$

d) φ è gradiente scalare:

$$1) \varphi(a_1x^2 + b_1y^2 + cx + d, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d) = a_1x^2 - b_1c - c_1b_1 = a_1x^2 - b_1c - c_1b_1 = \varphi(a_1x^2 + b_1y^2 + cx + d, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d)$$

$$2) \varphi(a_1x^2 + b_1y^2 + cx + d + k(\alpha_1x^2 + \beta_1y^2 + \gamma_1x + \delta_1), a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d) = \varphi((a_1+k\alpha_1)x^2 + (b_1+k\beta_1)y^2 + (c+k\gamma_1)x + (d+k\delta_1), a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d) =$$

$$= (a_1+k\alpha_1)x^2 - (b_1+k\beta_1)c - (c+k\gamma_1)b_1 = a_1x^2 - b_1c - c_1b_1 + k(\alpha_1x^2 - \beta_1c - \gamma_1b_1) = \varphi(a_1x^2 + b_1y^2 + cx + d, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d) + k\varphi(\alpha_1x^2 + \beta_1y^2 + \gamma_1x + \delta_1, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d)$$

$$3) \varphi(a_1x^2 + b_1y^2 + cx + d, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d + k(\alpha_2x^2 + \beta_2y^2 + \gamma_2x + \delta_2)) \stackrel{2)}{=} \varphi(a_1x^2 + b_1y^2 + cx + d, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d) + k\varphi(\alpha_2x^2 + \beta_2y^2 + \gamma_2x + \delta_2, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d)$$

$$\stackrel{1)}{=} \varphi(a_1x^2 + b_1y^2 + cx + d, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d) + k\varphi(\alpha_2x^2 + \beta_2y^2 + \gamma_2x + \delta_2, a_2x^2 + b_2y^2 + ex + d)$$

$$M_C(\varphi) = \begin{pmatrix} \varphi(x, z) & \varphi(x, y) & \varphi(x, x^2) & \varphi(x, y^2) \\ \varphi(x, z) & \varphi(x, y) & \varphi(x, x^2) & \varphi(x, y^2) \\ \varphi(x^2, z) & \varphi(x^2, y) & \varphi(x^2, x) & \varphi(x^2, y^2) \\ \varphi(x^2, z) & \varphi(x^2, y) & \varphi(x^2, x^2) & \varphi(x^2, y^2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -z & 0 \\ 0 & -z & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & z \end{pmatrix}$$

e) φ è gradiente scalare:

$$1) \varphi(x, y) = 2x_2x_1 - x_2x_3 + x_3x_2 - x_3x_2 + x_2x_3 - 2x_2x_2 - 2x_2x_2 - x_2x_3 + x_3x_2 + x_2x_3 - 2x_2x_2 = \varphi(x, y)$$

$$2) \varphi(x + a\vec{v}, y) = 2(x_2 + a\vec{v}_2)y_2 - (x_2 + a\vec{v}_2)y_3 + (x_3 + a\vec{v}_3)y_2 - (x_3 + a\vec{v}_3)y_2 + (x_2 + a\vec{v}_2)y_3 + 2(x_2 + a\vec{v}_2)y_2 =$$

$$= \varphi(x, y) + a\varphi(\vec{v}, y)$$

$$3) \varphi(x, y + b\vec{v}) \stackrel{2)}{=} \varphi(x, y) + b\varphi(x, \vec{v}) \stackrel{1)}{=} \varphi(x, y) + b\varphi(x, y)$$

$$M_C(\varphi) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -z & 0 \\ 0 & -z & 0 & z \\ 0 & 0 & z & 2 \end{pmatrix}$$

f) φ non è gradiente scalare:

$$\varphi\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = 1$$

$$\varphi\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = 0$$