

El Teorema Espectral y Formas Canónicas*

G.A. Raggio**

Resumen

Luego de una brevísima reseña del álgebra lineal se demuestran: El teorema espectral en su forma general y la concomitante forma canónica de Jordan en el caso de espacios vectoriales complejos de dimensión finita; y el teorema de triangularización unitaria de Schur para espacios vectoriales complejos con producto escalar. El caso real también se trata.

1. Operadores lineales sobre un espacio vectorial de dimensión finita

Todo el material de esta primera sección se ofrece como repertorio (y para fijar parte de la notación); las demostraciones pueden estudiarse en alguno de los buenos de los cientos de libros de álgebra lineal. Algunos son realmente patéticos. Es difícil elegir un puñado y recomendarlos pero hay uno que es mi preferido; es el libro *Linear Algebra and its Applications*¹ de Peter D. Lax. Lo mejor que puede hacer para su formación intelectual es tirar estas notas y leer el libro de Lax donde encontrará todo lo que se ve en estas notas y muchísimo más.

Un **espacio vectorial** complejo (resp. real) V es un conjunto –cuyos elementos se denominan **vectores**– con una operación binaria $+$ y un producto \cdot por números complejos (resp. reales), tales que: (1) $V \times V \ni (x, y) \mapsto x + y \in V$ satisface todas las propiedades de la suma usual; a saber: es conmutativa $x + y = y + x$, es asociativa $x + (y + z) = (x + y) + z$, hay un elemento neutro $0 \in V$ tal que $x + 0 = x$ y para todo $x \in V$ hay $y \in V$ tal que $x + y = 0$; (2) $\mathbb{C} \times V \ni (\alpha, x) \mapsto \alpha \cdot x \in V$ (resp. $\mathbb{R} \times V \ni (\alpha, x) \mapsto \alpha \cdot x \in V$), satisface $\alpha \cdot (\beta \cdot x) = (\alpha\beta) \cdot x$ y $1 \cdot x = x$; y además (3) $(\alpha + \beta) \cdot x = \alpha \cdot x + \beta \cdot x$, y $\alpha \cdot (x + y) = \alpha \cdot x + \alpha \cdot y$. En lo que sigue listamos las definiciones y –sin dar la demostración– los resultados básicos necesarios para el estudio de las transformaciones lineales entre espacios vectoriales.

El término **escalar** denota alternativamente un número complejo o un número real, según corresponda al espacio vectorial complejo o real que se considera.

*Estas notas fueron elaboradas para la edición 2006 del curso *Métodos Matemáticos de la Física* del tercer año de la Licenciaturas en Física y en Astronomía de FaMAF. Se agradece la comunicación de errores, comentarios, etc. a: raggio@famaf.unc.edu.ar

**FaMAF, Universidad Nacional de Córdoba.

¹John Wiley & Sons, 2nd edition, New York .

Dependencia lineal, bases y dimensión, subespacios Un conjunto $S \subset V$ se dice **linealmente dependiente** si existe un número finito de vectores $x_1, x_2, \dots, x_n \in S$ y escalares $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ no todos nulos tales que $\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n = 0$. Un conjunto que no es linealmente dependiente se dice **linealmente independiente**. Un vector $x \in V$ es **combinación lineal** de los vectores $x_1, x_2, \dots, x_n \in V$ si existen escalares $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ tales que $x = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n$. Si $C \subset V$, denotamos con $\text{lin}\{C\}$ al conjunto de las combinaciones lineales de los elementos de C .

Una **base**² B de V es un conjunto de vectores linealmente independientes de V tales que todo $x \in V$ es combinación lineal de vectores en B ($\text{lin}(B) = V$). Las **componentes** de $x \in V$ en la base B son los escalares x_j tales que $x = \sum_j x_j b_j$ con $b_j \in B$ (¡la suma es finita!).

Teorema 1.1 *Las componentes de un vector en una base son unívocas.*

Teorema 1.2 *Todo espacio vectorial admite una base. Si V admite una base finita entonces todas las bases de V constan de la misma cantidad de elementos.*

Si V admite base finita se dice que V es de dimensión finita n donde n es el número de elementos de cualquier base de V . En caso contrario se dice que V es de dimensión infinita.

Teorema 1.3 *Si V es un espacio vectorial complejo (resp. real) de dimensión finita n y $B = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}$ es una base de V entonces*

$$\Phi_B(x) = (x_1, x_2, \dots, x_n),$$

donde x_1, x_2, \dots, x_n son las componentes de x en la base B , es una transformación lineal inyectiva y suryectiva de V en \mathbb{C}^n (resp. de V en \mathbb{R}^n), cuya inversa es la aplicación lineal

$$\Phi_B^{-1}(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{j=1}^n x_j b_j.$$

Un **subespacio** $E \subset V$ es un conjunto tal que toda combinación lineal de vectores de E está en E : $\text{lin}E = E$. En tanto y en cuanto un subespacio E es un espacio vectorial sobre los mismos escalares que V , su dimensión está definida y la anotamos $\dim(E)$. Si V es de dimensión finita, todo subespacio también es de dimensión finita.

Teorema 1.4 *Si E y F son subespacios de V entonces $E \cap F$ es un subespacio y $\dim(\text{lin}\{E \cup F\}) + \dim(E \cap F) = \dim(E) + \dim(F)$.*

Dos subespacios E y F de V se dicen **complementarios** si $E \cap F = \{0\}$ y todo $x \in V$ es combinación lineal de un vector de E con uno de F ($\text{lin}(E \cup F) = V$).

Teorema 1.5 *Si $E, F \subset V$ son subespacios complementarios entonces cualquiera sea $x \in V$ hay un único $e \in E$ y un único $f \in F$ tales que $x = e + f$.*

²Más precisamente una base de Hamel.

Suma directa Si U y V son espacios vectoriales sobre los mismos escalares, entonces la **suma directa** $U \oplus V$ es $U \times V$ con la siguiente suma y multiplicación por escalares

$$\alpha \cdot (u_1, v_1) + (u_2, v_2) = (\alpha u_1 + u_2, \alpha v_1 + v_2) .$$

Teorema 1.6 $U \oplus V$ es un espacio vectorial.

En el contexto de subespacios $E, F \subset V$ complementarios, se escribe $V = E \oplus F$. Esta notación es consistente con la definición de suma directa si se identifica a E con $E \times \{0\}$ y a F con $\{0\} \times F$.

De ahora en más:

\mathcal{H} es un espacio vectorial complejo o real de dimensión finita n

Operadores Un **operador** A es una transformación lineal de \mathcal{H} en \mathcal{H} ; vale decir $A(f + \alpha \cdot g) = Af + \alpha \cdot (Ag)$. Si A es un operador, $\ker(A) := \{x \in \mathcal{H} : Ax = 0\}$ es un subespacio llamado **núcleo** de A . A es **inyectivo** si $x \neq y$ implica que $Ax \neq Ay$ o, lo que es lo mismo, $\ker(A) = \{0\}$. La **imagen** de A es el subespacio $\mathcal{R}_A := \{Af : f \in \mathcal{H}\}$. A es **surgectivo** si $\mathcal{R}_A = \mathcal{H}$. Si A es inyectivo y suryectivo entonces hay un único operador B tal que $AB = BA = \mathbf{1}$ donde $\mathbf{1}f = f$ para todo $f \in \mathcal{H}$. En tal caso, decimos que A es **invertible** y anotamos A^{-1} para el operador inverso.

Teorema 1.7 Si A es un operador entonces $\dim(\ker(A)) + \dim(\mathcal{R}_A) = n$. Todo vector de \mathcal{H} puede escribirse como suma de un vector en $\ker(A)$ y un vector en \mathcal{R}_A .

Corolario 1.7.1 Un operador A inyectivo sobre \mathcal{H} de dimensión finita es suryectivo y por ende invertible.

Una **proyección** P es un operador sobre \mathcal{H} tal que $P^2 = P$.

Teorema 1.8 Si P es una proyección entonces $\ker(P)$ y \mathcal{R}_P son subespacios complementarios. Viceversa, si E y F son subespacios complementarios, entonces existe una única proyección Q tal que $\mathcal{R}_Q = E$ y $\ker(Q) = F$.

Si A y B son operadores sobre \mathcal{H} y α es un escalar, el operador $A + \alpha B$ está definido por $(A + \alpha B)f := Af + \alpha Bf$, que es manifiestamente un operador sobre \mathcal{H} . Esto indica que el conjunto de los operadores de \mathcal{H} en \mathcal{H} forman un espacio vectorial sobre los mismos escalares que \mathcal{H} ; escribimos $\mathcal{L}(\mathcal{H})$ para este espacio vectorial. En $\mathcal{L}(\mathcal{H})$ hay también una multiplicación natural definida por la aplicación sucesiva de operadores: $(AB)f := A(Bf)$. En general $AB \neq BA$ –analice ejemplos– por lo cual la multiplicación es no conmutativa. El elemento neutro para la multiplicación es el operador identidad, que escribimos $\mathbf{1}$, dado por $\mathbf{1}f := f$. La suma y el producto de operadores tienen la propiedad distributiva usual, con lo cual $\mathcal{L}(\mathcal{H})$ es un álgebra no conmutativa. ¿Cual es la dimensión de $\mathcal{L}(\mathcal{H})$? Si \mathcal{H} es de dimensión n , y $B = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}$ una base de \mathcal{H} , considere los n^2 operadores dados por

$$A^{(j,k)}f := f_k b_j, \quad j, k \in \{1, 2, \dots, n\},$$

donde f_k es la k -ésima componente de $f \in \mathcal{H}$ respecto de la base B . Es inmediato verificar que $A^{(j,k)}$ son lineales. Si A es un operador arbitrario sobre \mathcal{H} , entonces cualquiera sea

$f \in \mathcal{H}$ hay n escalares $a(f; j)$, $j = 1, 2, \dots, n$, que son las componentes de Af en la base B , i.e.,

$$(1) \quad Af = \sum_{j=1}^n a(f; j)b_j .$$

Ya que $f = \sum_{j=1}^n f_j b_j$, tenemos

$$(2) \quad Af = \sum_{j=1}^n f_j Ab_j = \sum_{j=1}^n f_j \sum_{k=1}^n a(b_j; k)b_k = \sum_{k=1}^n \left(\sum_{j=1}^n a(b_j; k)f_j \right) b_k .$$

Esto muestra que

$$A = \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^n a(b_j; k)A^{(k,j)} ,$$

o sea que todo operador es combinación lineal de los $A^{(j,k)}$. Supongamos que $A = \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^n \alpha_{j,k} A^{(k,j)} = 0$ para escalares $\alpha_{j,k}$. Entonces, cualquiera sea $m = 1, 2, \dots, n$, tendremos

$$0 = Ab_m = \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^n \alpha_{j,k} A^{k,j} b_m = \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^n \alpha_{j,k} (b_m)_j b_k = \sum_{k=1}^n \alpha_{m,k} b_k ;$$

y como B es una base deducimos que $\alpha_{m,k} = 0$ para todo $k, m \in \{1, 2, \dots, n\}$. Por lo tanto $\{A^{j,k} : j, k \in \{1, 2, \dots, n\}\}$ es una base de $\mathcal{L}(\mathcal{H})$ y la dimensión buscada es n^2 .

Las ecuaciones (1) y (2) junto a la unicidad de las componentes de un vector respecto de una base, nos permiten calcular las componentes de Af en términos de las componentes de f :

$$(Af)_j = a(f; j) = \sum_{k=1}^n a(b_k; j)f_k .$$

Esta ecuación es la base del modelo matricial y el cálculo concomitante para operadores. Si definimos una matriz $n \times n$ $[A]$ tal que el elemento de la j -ésima fila y la k -ésima columna de esta matriz es el escalar

$$A_{j,k} := a(b_k; j) ;$$

tendremos

$$(Af)_j = \sum_{k=1}^n A_{j,k} f_k .$$

Recordamos la regla (convencional pero casi universalmente usada) par multiplicar matrices. Si M es una matriz ($p \times q$) y N es una matriz ($q \times r$), entonces la matriz producto MN es la matriz ($p \times r$) cuyos elementos son

$$(MN)_{j,k} = \sum_{\ell=1}^q M_{j,\ell} N_{\ell,k} , \quad j = 1, 2, \dots, p , \quad k = 1, 2, \dots, r .$$

Dada una base $B = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}$ de H , identifiquemos a cada vector $f \in H$ (Teorema 1.3) con la matriz $n \times 1$

$$f \mapsto \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_n \end{pmatrix};$$

entonces

$$Af \mapsto [A] \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{k=1}^n A_{1,k} f_k \\ \sum_{k=1}^n A_{2,k} f_k \\ \vdots \\ \sum_{k=1}^n A_{n,k} f_k \end{pmatrix} :$$

Si A es un operador sobre H , escribiremos $[A]$ para la matriz (cuadrada de dimensión $n \times n$ con elementos escalares) asociada a A via alguna base de H . Si es necesario por algun motivo recalcar de que base B se trata, escribimos $[A]_B$. Obsérvese que la correspondencia $A \mapsto [A]$ mediada por una base cualquiera es biyectiva, que $[A + B] = [A] + [B]$, y que $[AB] = [A][B]$.

Los resultados que siguen se formulan a veces en términos de operadores, otras veces en términos de matrices asociadas a los operadores (siempre mediadas por una base). El lector debe elegir la versión que le gusta o la que necesita y hacer la transformación pertinente.

2. El espectro de un operador

Proposición 2.1 Sea A un operador sobre H y $\lambda \in \mathbb{C}$ (resp. \mathbb{R}). Las siguientes condiciones son equivalentes:

El polinomio χ_A se denomina **polinomio característico** de A . El teorema fundamental del álgebra implica –ya que χ_A tiene raíces– que el espectro de un operador no es vacío si el espacio \mathcal{H} es complejo. Veamos una demostración de este hecho crucial que no procede via el polinomio característico.

Teorema 2.1 *Si \mathcal{H} es complejo el espectro de un operador sobre \mathcal{H} no es vacío.*

Demostración: Tome un $0 \neq f \in \mathcal{H}$; el conjunto $\{f, Af, A^2f, \dots, A^n f\}$ es linealmente dependiente. Sea k el menor número tal que $\{f, Af, \dots, A^k f\}$ es linealmente independiente. Entonces, $k \geq 0$, y hay números complejos a_0, a_1, \dots, a_k no todos nulos tales que $a_0 f + a_1 Af + \dots + a_k A^k f + A^{k+1} f = 0$. Sea $P : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ el polinomio $p(z) := a_0 + a_1 z + \dots + a_k z^k + z^{k+1}$. Por el teorema fundamental del álgebra, $p(z) = (z - \zeta_1)(z - \zeta_2) \cdots (z - \zeta_{k+1})$, donde $\zeta_1, \dots, \zeta_{k+1}$ son las raíces de p . Entonces, $0 = a_0 f + a_1 Af + \dots + a_k A^k f + A^{k+1} f = (a_0 + a_1 A + \dots + a_k A^k + A^{k+1})f = (A - \zeta_1 \mathbf{1})(A - \zeta_2 \mathbf{1}) \cdots (A - \zeta_{k+1} \mathbf{1})f$; luego alguno de los $k + 1$ operadores $A - \zeta_j \mathbf{1}$, $j = 1, 2, \dots, k + 1$, no es inyectivo. \square

Este resultado es falso en el caso real;

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$

tiene espectro vacío. En efecto, si

$$\begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$$

fuere autovector al autovalor $\lambda \in \mathbb{R}$ entonces: $b = \lambda a$ y $-a = \lambda b$ de donde $-a = \lambda^2 a$; con lo cual, o bien $a = 0$ en cuyo caso $b = 0$ y no hay autovector, o sino $\lambda^2 = -1$ lo que es imposible en los reales.

2.1. El polinomio minimal.

Sea $A : \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}$ un operador. Considere las potencias $\{\mathbf{1}, A, A^2, A^3, \dots\}$ en $\mathcal{L}(\mathcal{H})$ cuya dimensión como espacio vectorial complejo es n^2 . Debe existir entonces una potencia p -ésima de A , A^p , con $p \in \mathbb{N}$ tal que $\{\mathbf{1}, A, A^2, A^3, \dots, A^{p-1}\}$ es linealmente independiente y $\{\mathbf{1}, A, A^2, A^3, \dots, A^p\}$ es en cambio linealmente dependiente. Sean z_0, z_1, \dots, z_p los escalares no todos nulos tales que

$$z_0 \mathbf{1} + z_1 A + z_2 A^2 + \dots + z_p A^p = 0.$$

Si $z_p = 0$, la independencia lineal de $\{\mathbf{1}, A, A^2, A^3, \dots, A^{p-1}\}$ indica que $z_0 = z_1 = \dots = z_{p-1} = 0$; por lo tanto $z_p \neq 0$ y dividiendo por z_p podemos suponer que $z_p = 1$. La determinación práctica de los z_j se hace, por ejemplo, con el método de eliminación de Gauss. El **polinomio minimal** de A es el polinomio $\chi_A^o : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ (resp. $\chi_A^o : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$) de grado p definido por

$$\chi_A^o(\zeta) := z_0 + z_1 \zeta + z_2 \zeta^2 + \dots + z_p \zeta^p, \quad \zeta \in \mathbb{C}.$$

En virtud de su definición, se tiene

$$\chi_A^o(A) = 0.$$

Consideremos el siguiente ejemplo simple.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} .$$

El polinomio característico es $\chi_A(\zeta) = (1 - \zeta)^3$. Tenemos:

$$A^2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} ;$$

y tendremos

$$0 = z_0 \mathbf{1} + z_1 A + A^2 = \begin{pmatrix} z_0 + z_1 + 1 & 0 & 0 \\ 0 & z_0 + z_1 + 1 & z_1 + 2 \\ 0 & 0 & z_0 + z_1 + 1 \end{pmatrix} ,$$

si $z_0 = 1$, $z_1 = -2$. Luego,

$$\chi_A^o(\zeta) = 1 - 2\zeta + \zeta^2 = (1 - \zeta)^2 .$$

Proposición 2.3 Si $q : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ es un polinomio entonces $q(A) = 0$ si y sólo si el polinomio minimal de A es un divisor de q .

Demostración: Si $q(z) = \chi_A^o(z)r(z)$ para algún polinomio r , entonces $q(A) = \chi_A^o(A)r(A) = 0$. Suponga que $q(A) = 0$. En virtud de la definición del polinomio minimal, el grado de q es mayor o igual al de χ_A^o y hay entonces polinomios t y r tales que $q(z) = \chi_A^o(z)t(z) + r(z)$ donde el grado de r es estrictamente menor al de χ_A^o . Entonces, $0 = q(A) = \chi_A^o(A)t(A) + r(A) = r(A)$ y esto implica que r se anula idénticamente pues sino r sería un polinomio que anula a A de menor grado que χ_A^o . \square

Proposición 2.4 El espectro de A coincide con las raíces de su polinomio minimal.

Demostración: Si $\lambda \in \sigma(A)$, hay $0 \neq f \in \mathcal{H}$ tal que $Af = \lambda f$ y, a fortiori, $A^k f = \lambda^k f$ para todo $k \in \mathbb{N}$. Luego, $0 = \chi_A^o(A)f = \chi_A^o(\lambda)f$ y necesariamente $\chi_A^o(\lambda) = 0$.

Si μ es raíz de χ_A^o entonces $\chi_A^o(z) = (z - \mu)t(z)$ donde t es un polinomio. Tenemos $0 = \chi_A^o(A) = (A - \mu \mathbf{1})t(A)$ y por ende $(A - \mu \mathbf{1})t(A)g = 0$ para todo $g \in \mathcal{H}$. Ya que el grado de t es inferior al de χ_A^o , $t(A) \neq 0$, y existe entonces $g_o \in \mathcal{H}$ tal que $t(A)g_o \neq 0$. Entonces $f := t(A)g_o$ satisface $(A - \mu \mathbf{1})f = 0$, o sea que f es autovector de A al autovalor μ . \square

3. Análisis de un operador

Un subespacio $V \subset \mathcal{H}$ se dice **invariante** para el operador A si $A(V) \subset V$. El análisis de un operador se verá considerablemente simplificado si conseguimos encontrar subespacios invariantes de dimensión lo más chica posible.

Si A es un operador sobre \mathcal{H} que es complejo, $\sigma(A)$ no es vacío y hay por ende un autovalor λ y un autovector $f \in \mathcal{H}$ a este autovalor. El subespacio $\text{lin}\{f\}$ es invariante y $Af \in \text{lin}\{f\}$. Si conseguimos identificar un vector g linealmente independiente de f pero tal que Ag dependa linealmente de f y de g , i.e., $Ag \in \text{lin}\{f, g\}$; entonces el operador A restringido a $\text{lin}\{f, g\}$ toma la forma

$$\begin{bmatrix} \lambda & * \\ 0 & * \end{bmatrix},$$

en la base $\{f, g\}$. Si este proceso se puede continuar, o sea hay h tal que $\{f, g, h\}$ es linealmente independiente pero $Ah \in \text{lin}\{f, g, h\}$, entonces la restricción de A a este subespacio tridimensional tendrá la forma matricial

$$\begin{bmatrix} \lambda & * & * \\ 0 & * & * \\ 0 & 0 & * \end{bmatrix},$$

en la base $\{f, g, h\}$. Etc. Que esto es posible es el resultado siguiente:

Teorema 3.1 (*Teorema de Triangularización*) *Si \mathcal{H} es complejo y A es un operador sobre \mathcal{H} , existe una base $\{f_1, f_2, \dots, f_n\}$ de \mathcal{H} tal que $Af_j \in \text{lin}\{f_1, f_2, \dots, f_j\}$ para $j = 1, 2, \dots, n$.*

Demostración: La demostración procede por inducción en la dimensión n de \mathcal{H} .

Si \mathcal{H} es unidimensional, $\mathcal{H} = \mathbb{C}$, la afirmación es verdadera. Repetimos la notación y la argumentación del preámbulo del teorema. Hay un autovalor λ con correspondiente autovector f . El subespacio $V := \mathcal{R}_{A-\lambda\mathbf{1}}$ tiene dimensión p inferior a \mathcal{H} y es invariante para A . Sea B la restricción de A a V . La hipótesis inductiva indica que hay una base $\{f'_1, f'_2, \dots, f'_p\}$ de V que cumple con las afirmaciones del teorema. Sean $f_j := f'_j$ para $j = 1, 2, \dots, p$, y $f_j := g_{j-p}$ donde $\{g_1, g_2, \dots, g_{n-p}\}$ es un conjunto de vectores de \mathcal{H} que son linealmente independientes y no están en V . Entonces, $\{f_1, \dots, f_n\}$ es una base de \mathcal{H} y se tiene

$$Af_j \in \text{lin}\{f_1, f_2, \dots, f_j\}$$

para $j = 1, 2, \dots, p$; y también, para $j = p+1, \dots, n$,

$$Af_j = \underbrace{(A - \lambda\mathbf{1})f_j}_{\in V = \text{lin}\{f_1, \dots, f_p\}} + \lambda f_j \in \text{lin}\{f_1, \dots, f_p, f_j\} \subset \text{lin}\{f_1, \dots, f_j\}. \quad \square$$

Corolario 3.1.2 *Si \mathcal{H} es complejo y A es un operador sobre \mathcal{H} , existe una base de \mathcal{H} respecto de la cual la matriz $[A]$ asociada tiene forma triangular superior*

$$[A] = \begin{bmatrix} * & * & * & \cdots & * \\ 0 & * & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & * & \cdots & * \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & * \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & * \end{bmatrix}.$$

Suponga que $[A]$ es triangular superior. El polinomio característico de A (o $[A]$) factoriza según $\chi_A(z) = (z - \lambda_1)(z - \lambda_2) \cdots (z - \lambda_n)$ donde los autovalores $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$, repetidos tantas veces como lo indica su multiplicidad algebraica, son los elementos diagonales de $[A]$. Ahora,

$$(3) \quad \chi_A([A]) = ([A] - \lambda_1 \mathbf{1})([A] - \lambda_2 \mathbf{1}) \cdots ([A] - \lambda_n \mathbf{1}).$$

Considere los dos primeros factores a la izquierda,

$$\begin{aligned} & ([A] - \lambda_1 \mathbf{1})([A] - \lambda_2 \mathbf{1}) \\ &= \begin{bmatrix} 0 & * & * & \cdots & * \\ 0 & \lambda_2 - \lambda_1 & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & \lambda_3 - \lambda_1 & \cdots & * \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_n - \lambda_1 \end{bmatrix} \times \\ & \begin{bmatrix} \lambda_1 - \lambda_2 & * & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & \lambda_3 - \lambda_2 & \cdots & * \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda_n - \lambda_2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & (\lambda_3 - \lambda_1)(\lambda_3 - \lambda_2) & \cdots & * \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & (\lambda_n - \lambda_1)(\lambda_n - \lambda_2) \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Luego, para los primeros tres factores

$$\begin{aligned} & ([A] - \lambda_1 \mathbf{1})([A] - \lambda_2 \mathbf{1})([A] - \lambda_3 \mathbf{1}) \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & (\lambda_3 - \lambda_1)(\lambda_3 - \lambda_2) & \cdots & * \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & (\lambda_n - \lambda_1)(\lambda_n - \lambda_2) \end{bmatrix} \\ & \times \begin{bmatrix} \lambda_1 - \lambda_3 & * & * & \cdots & * \\ 0 & \lambda_2 - \lambda_3 & * & \cdots & * \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & * \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & (\lambda_n - \lambda_3) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & \cdots & * \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & * \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & * \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & (\lambda_n - \lambda_1)(\lambda_n - \lambda_2)(\lambda_n - \lambda_3) \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

En cada multiplicación generamos una nueva fila cero. Si esto continúa, terminaríamos con la matriz 0.

Lema 2 Si C y D son matrices cuadradas de dimensión $n \times n$ que son ambas de forma triangular superior y, además $C_{j,k} = 0$ para $1 \leq j, k \leq m < n$ y $D_{m+1,m+1} = 0$, entonces $(CD)_{j,k} = 0$ para $1 \leq j, k \leq m + 1$.

Demostración: Ya que el producto de matrices de forma triangular superior es nuevamente una matriz triangular superior, basta calcular los elementos $(CD)_{j,k}$ con $m + 1 \geq k \geq j$. Tenemos

$$(CD)_{j,k} = \sum_{\ell=1}^n C_{j,\ell} D_{\ell,k} = \sum_{\ell=j}^n C_{j,\ell} D_{\ell,k} = \sum_{\ell=j}^k C_{j,\ell} D_{\ell,k} ;$$

si $j \leq k \leq m$ la hipótesis sobre C nos da $C_{j,\ell} = 0$ para todo $1 \leq \ell \leq k$, y por ende $(CD)_{j,k} = 0$. Si $j \leq k = m + 1$ entonces la hipótesis sobre C nos da $C_{j,\ell} = 0$ para $1 \leq \ell \leq m$ y la hipótesis sobre D nos da $D_{m+1,m+1} = 0$; luego nuevamente $(CD)_{j,k} = 0$. \square

Este lema y el Teorema de Triangularización nos permiten demostrar el

Teorema 3.2 (Teorema de Cayley-Hamilton) Para todo operador A sobre un espacio vectorial complejo, $\chi_A(A) = 0$.

Demostración: La demostración ya fué comenzada en las consideraciones previas al lema. Si $n = 1$ no hay nada que demostrar. Suponga entonces que $n \geq 2$. Podemos suponer que $[A]$ es triangular superior. Los dos primeros factores de (3) satisfacen las condiciones del Lema con $m = 1$, lo cual nos dice que $([A] - \lambda_1 \mathbf{1})([A] - \lambda_2 \mathbf{1})$ es triangular superior con las dos primeras columnas nulas (como vimos). Con $C = ([A] - \lambda_1 \mathbf{1})([A] - \lambda_2 \mathbf{1})$, $D = ([A] - \lambda_3 \mathbf{1})$ y $m = 2$ se satisfacen las condiciones del Lema, luego $C_3 := ([A] - \lambda_1 \mathbf{1})([A] - \lambda_2 \mathbf{1})([A] - \lambda_3 \mathbf{1})$ tiene las primeras 3 columnas nulas. Repitiendo este procedimiento, en el paso k , $C_k := ([A] - \lambda_1 \mathbf{1})([A] - \lambda_2 \mathbf{1}) \cdots ([A] - \lambda_k \mathbf{1})$ es triangular superior con las primeras k columnas nulas y $(A - \lambda_{k+1} \mathbf{1})$ es triangular superior con el elemento diagonal $k+1$ nulo, por lo cual el Lema da que C_{k+1} es triangular superior con las primeras $k + 1$ columnas nulas. \square

3.1. Reducción

Un par (E, F) de subespacios complementarios de \mathcal{H} **reduce** al operador A , si E y F son ambos invariantes para A . En tal caso, si $h = e \oplus f$ con $e \in E$ y $f \in F$, se tendrá $Ah = Ae + Af$ con $Ae \in E$ y $Af \in F$. Definiendo A_E y A_F respectivamente por $A_E e := Ae$ y $A_F f := Af$, tendremos $Ah = A_E e + A_F f$ y, recordando que la descomposición de un vector arbitrario de \mathcal{H} en sus componentes en E y en F respectivamente es únivoca, tenemos $A = A_E \oplus A_F$. Esto nos permite reducir el análisis de A al de A_E y A_F . Veamos un ejemplo simple de un operador que no se puede reducir. En \mathbb{C}^2 , sea

$$(4) \quad A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} .$$

Es inmediato verificar que los únicos subespacios invariantes para A son $\{0\}$, \mathcal{H} y el autoespacio al autovalor 0 (el núcleo),

$$\mathcal{E}_0 = \left\{ \begin{bmatrix} z \\ 0 \end{bmatrix} : z \in \mathbb{C} \right\} ,$$

que coincide con \mathcal{R}_A (!). Cualquier subespacio unidimensional de \mathcal{H} complementario a \mathcal{E}_0 no es invariante; por lo tanto no hay forma de reducir a A .

3.2. Los núcleos de A^p

Si A es un operador, y $f \in \mathcal{H}$ es tal que $A^p f = 0$, entonces obviamente $A^k f = 0$, para todo $k \geq p$; luego $\ker(A^p) \subset \ker(A^k)$. Pero, ya que la dimensión de \mathcal{H} es finita, la dimensión de $\ker(A^k)$ no puede crecer indefinidamente. Además

Proposición 3.1 *Si A es un operador y $\dim(\ker(A^p)) = \dim(\ker(A^{p+1}))$ entonces $\ker(A^m) = \ker(A^p)$ para todo $m \geq p$.*

Demostración: De $\ker(A^p) \subset \ker(A^{p+1})$ se deduce que si $\dim(\ker(A^p)) = \dim(\ker(A^{p+1}))$, entonces $\ker(A^p) = \ker(A^{p+1})$. Suponga que $f \in \ker(A^{p+2})$; entonces $0 = A^{p+2}f = A^{p+1}(Af)$ lo cual implica que $Af \in \ker(A^{p+1}) = \ker(A^p)$ o sea que $0 = A^p Af = A^{p+1}f$ y $f \in \ker(A^{p+1}) = \ker(A^p)$.

Si A es inyectivo, el **índice** de A es 0; en caso contrario, $\ker(A) \neq \{0\}$, y el índice de A es el mínimo número natural k tal que $\ker(A^{k+1}) = \ker(A^k)$ pero $\ker(A^{k-1}) \neq \ker(A^k)$. Denominamos con $\iota(A)$ el índice del operador A .

Proposición 3.2 *Si A es un operador entonces $\ker(A^n) = \ker(A^{n+1})$, y $\iota(A) \leq n$.*

Demostración: Sea k el índice de A y suponga que $k > n$. Entonces, para $j = 0, 1, 2, \dots, n$ se tiene $\ker(A^j) \subset \ker(A^{j+1})$ pero $\ker(A^j) \neq \ker(A^{j+1})$ y, por lo tanto, $\dim(\ker(A^{j+1})) \geq \dim(\ker(A^j)) + 1$. Entonces, con $\dim(\ker(A^0)) = 0$, $\dim(\ker(A^{n+1})) \geq n + 1$ y esto es imposible ya que $\dim(\mathcal{H}) = n$. Luego, $k \leq n$, y por la proposición anterior, $\ker(A^n) = \ker(A^{n+1})$. \square

3.3. Invertible \oplus nilpotente

Un operador sobre \mathcal{H} se dice **nilpotente** si alguna potencia de él se anula. El ejemplo canónico es (4). Claramente, un autovalor de un operador nilpotente es necesariamente nulo.

Proposición 3.3 *Si A es un operador nilpotente entonces su índice es igual al menor número natural m tal que $A^m = 0$ pero $A^{m-1} \neq 0$. Se tiene $A^n = 0$.*

Demostración: Si A es inyectivo ($\iota(A) = 0$) entonces no es nilpotente. Sea m el mínimo número natural con $A^m = 0$, y $A^{m-1} \neq 0$; entonces $m \geq 1$. La desigualdad $k := \iota(A) \leq m$ se desprende de la definición del índice. Si $k < m$ entonces la proposición 3.1 implica $\ker(A^k) = \ker(A^m) = \mathcal{H}$ en cuyo caso m no es minimal. Por lo tanto $k = m$ y la afirmación $A^n = 0$ se desprende de la proposición 3.2. \square

Teorema 3.3 *Si A es un operador de índice k los subespacios $E := \ker(A^k)$ y $F := \mathcal{R}_{A^k}$ son complementarios y reducen a A . La restricción de A a F es inyectiva, mientras que la restricción A_E de A a E es nilpotente con $(A_E)^k = 0$. Esta reducción de A es unívoca.*

Demostración: Si A es inyectivo, entonces $F = \mathcal{H}$ y $E = \{0\}$ y no hay nada más que decir. Suponga que $k \geq 1$ y $f \in E \cap F$. Entonces, $A^k f = 0$ y hay $g \in \mathcal{H}$ con $f = A^k g$. Luego $A^{2k} g = A^k f = 0$, pero por definición del índice, $\ker(A^{2k}) = \ker(A^k)$, y por ende $g \in \ker(A^k)$ con lo cual $f = A^k g = 0$. Por otro lado, cualquiera sea $x \in \mathcal{H}$, tenemos que $x = u + v$ con $u \in E$ y $v \in F$. Esto demuestra que $\mathcal{H} = E \oplus F$.

Si $x \in E$ entonces $A^k(Ax) = A^{k+1}x = 0$ con lo cual $A(E) \subset E$ y E es invariante y, además, $A^k x = 0$ por lo cual $(A_E)^k = 0$. Si $y \in F$, entonces $y = A^k z$ con $z \in \mathcal{H}$ y $Ay = A^k(Az) \in F$, o sea que F es invariante. Además, si $0 = Ay = A(A^k z) = A^{k+1}z$, entonces $z \in \ker(A^{k+1}) = \ker(A^k)$, o sea $y = A^k z = 0$. La restricción A_F es por ende inyectiva.

3.4. Los subespacios espectrales $\ker((A - \lambda \mathbf{1})^n)$

Para un operador A definimos $\mathcal{H}(\lambda) := \ker((A - \lambda \mathbf{1})^n)$, para $\lambda \in \sigma(A)$. Aquí $\lambda \in \sigma(A)$ nos garantiza que $\mathcal{H}(\lambda)$ no es trivial ya que $\{0\} \neq \mathcal{E}_\lambda \subset \mathcal{H}(\lambda)$. Estos son los llamados **subespacios espectrales**, por lo que sigue. Demostramos que cada subespacio espectral es invariante para A y que \mathcal{H} es la suma directa de los espacios espectrales de A . Esto nos entrega el Teorema Espectral. Conviene tener en mente la situación que se presenta para el operador (4), donde hay un sólo espacio espectral.

Teorema 3.4 *Para todo $\lambda \in \sigma(A)$, $\mathcal{H}(\lambda)$ es invariante para A y para la restricción A_λ de A a este subespacio, se tiene $A_\lambda = \lambda \mathbf{1} + D_\lambda$ donde D_λ es un operador nilpotente. La dimensión de $\mathcal{H}(\lambda)$ es igual a la multiplicidad de λ como raíz del polinomio característico de A .*

Demostración: Sea k el índice de $B := A - \lambda \mathbf{1}$, entonces $\mathcal{H}(\lambda) = \ker(B^k)$. Por la proposición 3.3, este subespacio es invariante para B y por ende para A ; además $D_\lambda = A_\lambda - \lambda \mathbf{1}$ es nilpotente con lo cual λ es el único autovalor de A_λ . También \mathcal{R}_B es invariante para B y por ende para A ; y λ no es autovalor de la restricción C de A a este subespacio. Ya que

$$A = A_\lambda \oplus C$$

y $\chi_A(z) = \det(A_\lambda - z \mathbf{1}) \det(C - z \mathbf{1})$; y $\det(C - z \mathbf{1})$ no tiene a λ entre sus raíces, la multiplicidad de λ como raíz de χ_A es igual a aquella como raíz de χ_{A_λ} . La demostración se completa observando que λ es el único autovalor de A_λ lo que implica que λ es la única raíz de χ_{A_λ} y, por el Teorema Fundamental del Álgebra, su multiplicidad es la dimensión de $\mathcal{H}(\lambda)$. \square

La **multiplicidad algebraica** de $\lambda \in \sigma(A)$ es la multiplicidad de λ como raíz de χ_A , o como acabamos de ver, la dimensión de $\ker((A - \lambda \mathbf{1})^k)$ donde k es el índice de A . Esta dimensión es también aquella de $\ker((A - \lambda \mathbf{1})^n)$.

Proposición 3.4 *Si $\lambda, \mu \in \sigma(A)$ son distintos, entonces $\mathcal{H}(\lambda) \cap \mathcal{H}(\mu) = \{0\}$.*

Demostración: Suponga que $f \in \mathcal{H}(\lambda) \cap \mathcal{H}(\mu)$ no es cero. Sea p el menor número natural tal que $(A - \lambda \mathbf{1})^p f = 0$ y $(A - \lambda \mathbf{1})^{p-1} f \neq 0$. Entonces $n \geq p \geq 1$, y

$$0 = (A - \mu \mathbf{1})^n f = (\{A - \lambda \mathbf{1}\} + (\lambda - \mu) \mathbf{1})^n f$$

$$\begin{aligned}
&= \sum_{j=0}^n \binom{n}{j} (\lambda - \mu)^{n-j} (A - \lambda \mathbf{1})^j f \\
&= \sum_{j=0}^{p-1} \binom{n}{j} (\lambda - \mu)^{n-j} (A - \lambda \mathbf{1})^j f .
\end{aligned}$$

Operando con $(A - \lambda \mathbf{1})^{p-1}$ a ambos lados de la igualdad, obtenemos

$$0 = \sum_{j=0}^{p-1} \binom{n}{j} (\lambda - \mu)^{n-j} (A - \lambda \mathbf{1})^{j+p-1} f = (\lambda - \mu)^n (A - \lambda \mathbf{1})^{p-1} f ;$$

y, como $\lambda \neq \mu$, se tiene $(A - \lambda \mathbf{1})^{p-1} f = 0$, lo que contradice la definición de p . Por lo tanto, la suposición $f \neq 0$ es falsa.

Teorema 3.5 *Si \mathcal{H} es complejo y A es un operador sobre \mathcal{H} , entonces \mathcal{H} es la suma directa de los subespacios $\mathcal{H}(\lambda)$, $\lambda \in \sigma(A)$.*

Demostración: Usamos el teorema 3.4. Tomamos $\lambda_1 \in \sigma(A)$ que no es vacío. Entonces $\mathcal{H} = \mathcal{H}_{\lambda_1} \oplus \mathcal{R}_1$ donde \mathcal{R}_1 es la imagen de $(A - \lambda_1 \mathbf{1})^{k_1}$ siendo $k_1 := \iota(A - \lambda_1 \mathbf{1})$. Ya que \mathcal{R}_1 es invariante para A por la proposición 3.3, la restricción A_1 de A a \mathcal{R}_1 tiene un autovalor $\lambda_2 \neq \lambda_1$ y $\mathcal{H}(\lambda_2) \subset \mathcal{R}_1$. Continuando este procedimiento hasta agotar $\sigma(A)$, tendremos $\sum_{\lambda \in \sigma(A)} \dim(\mathcal{H}_{\lambda}) = n$, lo que demuestra la afirmación. \square

Juntando todo lo expuesto obtenemos el siguiente resultado fundamental:

Teorema 3.6 (Teorema Espectral) *Si \mathcal{H} es complejo y A es un operador sobre \mathcal{H} , entonces para cada $\lambda \in \sigma(A)$ hay una proyección P_{λ} y un operador nilpotente D_{λ} tales que:*

1. $\mathcal{R}_{P_{\lambda}} = \mathcal{H}(\lambda)$; $\ker(P_{\lambda}) = \bigoplus_{\lambda \neq \mu \in \sigma(A)} \mathcal{H}(\mu)$;
2. $P_{\lambda} P_{\lambda'} = 0$ si $\lambda \neq \lambda'$;
3. $P_{\lambda} A = A P_{\lambda} = P_{\lambda} A P_{\lambda} = \lambda P_{\lambda} + D_{\lambda}$;
4. $P_{\lambda} D_{\lambda} = D_{\lambda} P_{\lambda} = D_{\lambda}$;
5. $\sum_{\lambda \in \sigma(A)} P_{\lambda} = \mathbf{1}$;
6. $A = \sum_{\lambda \in \sigma(A)} \{\lambda P_{\lambda} + D_{\lambda}\}$.

Las siguientes observaciones son relevantes:

- La **descomposición espectral** de A dada por 6., no está escrita como suma directa. Pero, ya que $\bigoplus \mathcal{H}(\lambda)$ reduce a P_{λ} y a D_{λ} , se puede escribir

$$A = \bigoplus_{\lambda \in \sigma(A)} \{\lambda \mathbf{1} + \widehat{D}_{\lambda}\},$$

donde \widehat{D}_{λ} es la restricción de D_{λ} a $\mathcal{H}(\lambda)$.

- La proyección P_λ llamada **proyección espectral**, queda determinada por todos los núcleos $\ker((A - \mu \mathbf{1})^n)$ y no solamente por el núcleo $\ker((A - \lambda \mathbf{1})^n)$, pues el núcleo de P_λ es

$$\bigoplus_{\lambda \neq \mu \in \sigma(A)} \mathcal{H}(\mu).$$

En el caso de A autoadjunto respecto de un producto escalar sobre \mathcal{H} , las proyecciones espectrales son autoadjuntas y están determinadas univocamente por $\mathcal{H}(\lambda)$ pues su núcleo es el complemento ortogonal de $\mathcal{H}(\lambda)$.

Una vez determinada P_λ , se tiene $D_\lambda = AP_\lambda - \lambda P_\lambda$

Ahora tenemos la suficiente información sobre un operador arbitrario para relacionar a su polinomio minimal con la estructura del operador. Dejamos la demostración como ejercicio para el lector.

Teorema 3.7 *La multiplicidad del autovalor λ de A como raíz del polinomio minimal de A es el índice de $A - \lambda \mathbf{1}$.*

3.5. Forma canónica de Jordan

Los elementos constitutivos de un operador son entonces los operadores de la forma

$$\lambda P + D$$

donde $\lambda \in \mathbb{C}$, P es una proyección, y D es un nilpotente con $PD = DP = D$. ¿Cuál es la forma matricial más simple posible para un operador elemental de este tipo? Claramente, eligiendo una base arbitraria de \mathcal{R}_P y completando, también arbitrariamente, a una base de \mathcal{H} , la matriz asociada $[P]$ será $\mathbf{1} \oplus 0$:

$$[P] = \begin{bmatrix} \mathbf{1} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Particionando a D acorde a $\mathcal{H} = \mathcal{R}_P \oplus \ker(P)$,

$$[D] = \begin{bmatrix} D_{11} & D_{12} \\ D_{21} & D_{22} \end{bmatrix};$$

entonces

$$PD - DP = \begin{bmatrix} D_{11} & D_{12} \\ -D_{21} & 0 \end{bmatrix},$$

y la condición $PD = DP = D$ implica que

$$[D] = \begin{bmatrix} D_{11} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix};$$

La libertad que tenemos en la elección de la base de \mathcal{R}_P nos permitirá establecer una forma canónica (por simple) de $[D]$.

Teorema 3.8 *Si D es un operador nilpotente y $\dim(\ker(D)) = m$, entonces $m \geq 1$ y hay:*

1. m números naturales k_1, \dots, k_m no nulos, tales que $k_1 + k_2 + \dots + k_m = n$; y $\iota(D) = k_1 \geq k_2 \geq \dots \geq k_m$;
2. m vectores x_1, x_2, \dots, x_m de \mathcal{H} tales que: (i) k_j es el menor número natural que satisface $D^{k_j}x_j = 0$, para $j = 1, 2, \dots, m$; y (ii)

$$\{x_1, Dx_1, \dots, D^{k_1-1}x_1, x_2, Dx_2, \dots, D^{k_2-1}x_2, \\ x_3, \dots, x_m, Dx_m, \dots, D^{k_m-1}x_m\}$$

es una base de \mathcal{H} .

Si C es un operador nilpotente tal que los números m, k_1, k_2, \dots, k_m asociados a C son idénticos a los de D entonces hay un operador invertible T tal que $T^{-1}CT = D$.

Demostración: La demostración procede por inducción en la dimensión n de \mathcal{H} . Si \mathcal{H} es unidimensional entonces $D = 0$, $k = m = 1$ y la afirmación es verdadera. Dado D nilpotente con $\iota(D) = k$, \mathcal{R}_D es invariante para D y la restricción B de D a \mathcal{R} es nilpotente. Ya que D no es inyectivo, la dimensión de \mathcal{R}_D es estrictamente menor a n . Si $y \in \mathcal{R}_D$, entonces $y = Dx$ con $x \in \mathcal{H}$, y $B^{k-1}y = B^{k-1}Dx = D^kx = 0$, con lo cual $p = \iota(B)$ no supera a $k-1 \leq n-1$. Por la hipótesis inductiva hay, $t = \dim(\ker(B))$ números naturales p_1, p_2, \dots, p_t tales que: $p = p_1 \geq p_2 \geq \dots \geq p_t$; y $p_1 + p_2 + \dots + p_t = n - m$. Y, hay t vectores y_1, y_2, \dots, y_t en \mathcal{R}_D tales que

$$\{y_1, Dy_1, \dots, D^{p_1-1}y_1, y_2, Dy_2, \dots, D^{p_2-1}y_2, \\ y_3, \dots, y_m, Dy_m, \dots, D^{p_t-1}y_t\}$$

es una base de \mathcal{R}_D ; y, para todo $j = 1, 2, \dots, t$, $D^s y_j = 0$ si y sólo si $s \geq p_j$. Ahora, en general tendremos $\mathcal{R}_D \cap \ker(D) \neq \{0\}$, pero sea \mathcal{K} un subespacio de $\ker(D)$ que sea complementario a $\mathcal{R}_D \cap \ker(D)$ en $\ker(D)$

$$\ker(D) = \underbrace{(\mathcal{R}_D \cap \ker(D))}_{\ker(B)} \oplus \mathcal{K}.$$

Entonces $\mathcal{H} = \mathcal{R}_D \oplus \mathcal{K}$ y, ya que $D(\mathcal{K}) = \{0\}$, estos subespacios complementarios reducen a D .

Como $y_1, y_2, \dots, y_t \in \mathcal{R}_D$, hay $x_1, x_2, \dots, x_t \in \mathcal{H}$ tales que $y_j = Dx_j$, para $j = 1, 2, \dots, t$. Sea $\{x_{t+1}, \dots, x_m\}$ una base de \mathcal{K} . Se tiene $Dx_j = 0$ para $j \geq t+1$. Ahora, para $j = 1, 2, \dots, t$, $D^{s+1}x_j = D^s y_j = 0$ si y sólo si $s \geq p_j$. Definamos

$$k_j := \begin{cases} p_j + 1 & , \quad \text{si } j = 1, 2, \dots, t \\ 1 & , \quad \text{si } j = t+1, \dots, m \end{cases}.$$

Entonces, $D^s x_j \neq 0$ si y sólo si $s \leq k_j - 1$, de acuerdo con 2.(i).

Considere

$$\{x_1, Dx_1, \dots, D^{k_1-1}x_1, x_2, Dx_2, \dots, D^{k_2-1}x_2, \\ x_3, \dots, x_t, Dx_t, \dots, D^{k_t-1}x_t, x_{t+1}, x_{t+2}, \dots, x_m\}.$$

Hay aquí $k_1 + k_2 + \dots + k_t + (m - t) = (p_1 + 1) + \dots + (p_t + 1) + (m - t) = p_1 + \dots + p_t + m = (n - m) + m = n$ vectores, como se pide en 1. Veamos que son linealmente independientes. Supongamos que

$$(5) \quad 0 = \sum_{j=1}^m \sum_{\ell=0}^{k_j-1} \alpha_{j,\ell} D^\ell x_j .$$

Multiplicando por D ,

$$0 = \sum_{j=1}^m \sum_{\ell=0}^{k_j-1} \alpha_{j,\ell} D^\ell D x_j = \sum_{j=1}^t \sum_{\ell=0}^{k_j-1} \alpha_{j,\ell} D^\ell y_j = \sum_{j=1}^t \sum_{\ell=0}^{k_j-1} \alpha_{j,\ell} D^\ell y_j ,$$

y de las propiedades de y_1, y_2, \dots, y_t , deducimos que $\alpha_{j,\ell} = 0$ para $j = 1, 2, \dots, t$ y $0 \leq \ell \leq k_j - 2 = p_j - 1$. Luego, (5) se reduce a

$$0 = \left(\sum_{j=1}^t \alpha_{j,k_j-1} D^{k_j-1} x_j \right) + \sum_{j=t+1}^m a_{j,0} x_j .$$

Aquí la primera suma está en $\mathcal{R}_D \cap \ker(D)$ y la segunda en \mathcal{K} . Por lo tanto, cada suma debe anularse por separado. Entonces

$$0 = \sum_{j=1}^t \alpha_{j,k_j-1} D^{k_j-1} x_j = \sum_{j=1}^t \alpha_{j,k_j-1} D^{p_j-1} y_j ;$$

pero $\{D^{p_1-1}y_1, D^{p_2-1}y_2, \dots, D^{p_t-1}y_t\}$ es una base de $\ker(B)$ con lo cual $\alpha_{j,k_j-1} = 0$ para $j = 1, 2, \dots, t$. También,

$$0 = \sum_{j=t+1}^m a_{j,0} x_j$$

implica que $a_{j,0} = 0$ para $j = t + 1, t + 2, \dots, m$ ya que $\{x_{t+1}, \dots, x_m\}$ es una base de \mathcal{K} . Hemos demostrado que el conjunto de los x_j con las potencias $D^s x_j \neq 0$ forman una base de \mathcal{H} , de acuerdo con lo que se pide en 2.(ii). Observando que $k_1 \geq k_2 \geq \dots \geq k_t \geq 1 = k_{t+1} = k_{t+2} = \dots = k_m$, y que $D^{k_1} x_j = 0$ para $j = 1, 2, \dots, m$, pero $D^{k_1-1} x_1 \neq 0$, deducimos que $k_1 = k$ es el índice de D .

Si C es nilpotente y tiene (m, k_1, \dots, k_m) idéntico al correspondiente vector de D , considere los vectores $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ asociados con C . Definiendo, $T \sum_{j=1}^m \sum_{\ell=0}^{m_j} \alpha_{j,\ell} D^\ell x_j = \sum_{j=1}^m \sum_{\ell=0}^{m_j} \alpha_{j,\ell} D^\ell v_j$, T es invertible y $T^{-1}CT = D$. Esto completa la demostración. \square

Teorema 3.9 *Si el operador nilpotente D está caracterizado por los números m, k_1, k_2, \dots, k_m , entonces para $p = 1, 2, \dots$,*

$$\dim(\ker(D^p)) - \dim(\ker(D^{p-1})) = \begin{cases} 0 & , \text{ si } k_1 < p \\ \text{máx}\{j \in \{1, 2, \dots, m\} : k_j \geq p\} & , \text{ si } k_1 \geq p \end{cases}$$

o sea la cantidad de valores de k_j que no son menores que p . Entonces,

$$\begin{aligned} & \dim(\ker(D^p)) - \dim(\ker(D^{p-1})) - (\dim(\ker(D^{p+1})) - \dim(\ker(D^p))) \\ & = 2 \dim(\ker(D^p)) - \dim(\ker(D^{p+1})) - \dim(\ker(D^{p-1})) \end{aligned}$$

es la cantidad de valores de k_j que son iguales a p .

Demostración: Sean $f_{1j} = D^{k_1-j}x_1$ para $j = 1, 2, \dots, k_1$; $f_{2j} = D^{k_2-j}x_2$, $j = 1, 2, \dots, k_2$; etc., o sea $f_{\ell j} = D^{k_\ell-j}x_\ell$, $j = 1, 2, \dots, k_\ell$ para $\ell = 1, 2, \dots, m$. Donde x_ℓ son los m vectores del teorema anterior. Respecto de la base $\{f_{11}, f_{12}, \dots, f_{1k_1}, f_{21}, \dots, f_{2k_2}, \dots, f_{m, k_m}\}$, la matriz de D es suma directa de m bloques $[D_\ell]$ de dimensión $k_\ell \times k_\ell$

$$[D_\ell] = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix},$$

cuyos únicos elementos no nulos son los $k_\ell - 1$, unos en la primera diagonal superior. Es inmediato verificar que

$$\dim(\ker([D_\ell]^p)) = \begin{cases} p & , \text{ si } p \leq k_\ell \\ k_\ell & , \text{ si } p > k_\ell \end{cases}.$$

Entonces

$$\dim(\ker(D^p)) = \sum_{\ell=1}^m \dim(\ker([D_\ell]^p)) = \sum_{\ell=1; k_\ell \geq p}^m p + \sum_{\ell=1; k_\ell < p}^m k_\ell.$$

Luego,

$$\begin{aligned} \dim(\ker(D^p)) - \dim(\ker(D^{p-1})) &= p \left(\sum_{\ell=1; k_\ell \geq p}^m \right) + \sum_{\ell=1; k_\ell < p}^m k_\ell \\ &\quad - (p-1) \left(\sum_{\ell=1; k_\ell \geq p-1}^m \right) - \sum_{\ell=1; k_\ell < p-1}^m k_\ell \\ &= p \left(\sum_{\ell=1; k_\ell \geq p}^m \right) + \sum_{\ell=1; k_\ell < p-1}^m k_\ell + \sum_{\ell=1; k_\ell = p-1}^m k_\ell \\ &\quad - (p-1) \left(\sum_{\ell=1; k_\ell = p-1}^m \right) - (p-1) \left(\sum_{\ell=1; k_\ell \geq p}^m \right) - \sum_{\ell=1; k_\ell < p-1}^m k_\ell = \sum_{\ell=1; k_\ell \geq p}^m. \end{aligned}$$

Teniendo en cuenta que $k_1 \geq k_2 \geq \dots \geq k_m$, esto demuestra la primera afirmación. La segunda es consecuencia inmediata. \square

El Teorema Espectral junto al análisis de los operadores nilpotentes conducen a la forma canónica de Jordan.

Para cualquier $k \in \mathbb{N}$, y $\lambda \in \mathbb{C}$, $J_k(\lambda)$ es la **matriz de Jordan** $k \times k$ dada por

$$(6) \quad J_k(\lambda) = \begin{bmatrix} \lambda & 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & \lambda \end{bmatrix}.$$

Demostración: Sea $\{e_1, e_2, \dots, e_m\}$ una base ortonormal de \mathcal{M} y $\{f_1, f_2, \dots, f_p\}$ una base ortonormal de \mathcal{M}^\perp . Tenemos, ya que A es normal,

$$\begin{aligned} & \sum_{k=1}^m |\langle e_j, Ae_k \rangle|^2 + \sum_{k=1}^p |\langle e_j, Af_k \rangle|^2 \\ &= \sum_{k=1}^m |\langle A^*e_j, e_k \rangle|^2 + \sum_{k=1}^p |\langle A^*e_j, f_k \rangle|^2 = \|A^*e_j\|^2 = \|Ae_j\|^2. \end{aligned}$$

Por otro lado, ya que \mathcal{M} es invariante para A ,

$$\|Ae_j\|^2 = \sum_{k=1}^m |\langle e_k, Ae_j \rangle|^2.$$

Luego,

$$\sum_{j=1}^m \|Ae_j\|^2 = \sum_{j,k=1}^m |\langle e_k, Ae_j \rangle|^2,$$

y también

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^m \|Ae_j\|^2 &= \sum_{j=1}^m \left\{ \sum_{k=1}^m |\langle e_j, Ae_k \rangle|^2 + \sum_{k=1}^p |\langle e_j, Af_k \rangle|^2 \right\} \\ &= \sum_{j,k=1}^m |\langle e_k, Ae_j \rangle|^2 + \sum_{j=1}^m \sum_{k=1}^p |\langle e_j, Af_k \rangle|^2. \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$\sum_{j=1}^m \sum_{k=1}^p |\langle e_j, Af_k \rangle|^2 = 0,$$

de donde $\langle e_j, Af_k \rangle = 0$ y por ende $Af_k \in \mathcal{M}^\perp$. Ya que $\{f_1, f_2, \dots, f_p\}$ es base (ortonormal) de \mathcal{M}^\perp , deducimos que \mathcal{M}^\perp es invariante para A . \square

Hemos aislado una de las propiedades básicas de los operadores normales:

Si A es normal entonces todo subespacio invariante para A lo es también para A^* .

Proposición 4.5 *Si A es normal y nilpotente entonces $A = 0$.*

Demostración: Sea k el índice de A . Sea $B = A^*A$ que es autoadjunto. Entonces $B^k = (A^*A)^k = (A^*)^k A^k = 0$ luego B es nilpotente. Sea m el índice de B . Si $B \neq 0$, tenemos $m \geq 2$ y hay $f \in \mathcal{H}$ con $B^{m-1}f \neq 0$. Entonces $2m - 2 \geq m$ y

$$0 \neq \|B^{m-1}f\|^2 = \langle B^{m-1}f, B^{m-1}f \rangle = \langle f, (B^*)^{m-1}B^{m-1}f \rangle = \langle f, B^{2m-2}f \rangle = 0.$$

Por lo tanto $m < 2$ y por ende $m = 1$, o sea $B = 0$. Pero entonces, para todo $g \in \mathcal{H}$,

$$\|Ag\|^2 = \langle Ag, Ag \rangle = \langle g, Bg \rangle = 0,$$

y por lo tanto $Ag = 0$, o sea $A = 0$. \square

Proposición 4.6 Si A es normal entonces $\ker(A^*) = \ker(A)$ y $\mathcal{R}_A = \mathcal{R}_{A^*}$.

Demostración: Si $Af = 0$ entonces $\|A^*f\|^2 = \langle A^*f, A^*f \rangle = \langle f, AA^*f \rangle = \langle f, A^*Af \rangle = 0$ y por ende $A^*f = 0$, lo que demuestra que $\ker(A) \subset \ker(A^*)$. Pero entonces $\ker(A) \subset \ker(A^*) \subset \ker((A^*)^*) = \ker(A)$ de donde la igualdad de los núcleos. La igualdad de las imágenes es consecuencia de $\mathcal{R}_A = \ker(A^*)^\perp$. \square

Proposición 4.7 Si A es normal, $\lambda \in \sigma(A)$ y $Af = \lambda f$, entonces $A^*f = \bar{\lambda}f$. Además, el índice de $A - \lambda\mathbf{1}$ es 1.

Demostración:

$$\begin{aligned} \|(A^* - \bar{\lambda}\mathbf{1})f\|^2 &= \langle (A^* - \bar{\lambda}\mathbf{1})f, (A^* - \bar{\lambda}\mathbf{1})f \rangle \\ &= \langle f, (A - \lambda\mathbf{1})(A^* - \bar{\lambda}\mathbf{1})f \rangle = \langle f, (A^* - \bar{\lambda}\mathbf{1})(A - \lambda\mathbf{1})f \rangle = 0, \end{aligned}$$

luego $A^*f = \bar{\lambda}f$.

Ahora, si $g \in \ker((A - \lambda\mathbf{1})^2)$, entonces con $h := (A - \lambda\mathbf{1})g$, tendremos $(A - \lambda\mathbf{1})h = 0$ y, por lo recién demostrado, $(A^* - \bar{\lambda}\mathbf{1})h = 0$. Luego,

$$\|h\|^2 = \langle (A - \lambda\mathbf{1})g, h \rangle = \langle g, (A^* - \bar{\lambda}\mathbf{1})h \rangle = 0,$$

y por lo tanto, $h = 0$; luego $(A - \lambda\mathbf{1})g = 0$ o sea que $g \in \ker(A - \lambda\mathbf{1})$. Esto demuestra que $\ker((A - \lambda\mathbf{1})^2) \subset \ker(A - \lambda\mathbf{1})$; y ya que la inclusión inversa es trivial, $\ker((A - \lambda\mathbf{1})^2) = \ker(A - \lambda\mathbf{1})$ y el índice es 1. \square

Proposición 4.8 Si A es normal, los subespacios espectrales $\mathcal{H}(\lambda)$ coinciden con los autoespacios $\{f \in \mathcal{H} : Af = \lambda f\}$, y son dos-a-dos ortogonales.

Demostración: Por la proposición anterior $\mathcal{H}(\lambda) = \ker(A - \lambda\mathbf{1}) = \{f \in \mathcal{H} : Af = \lambda f\}$. Si $Af = \lambda f$, y $Ag = \mu g$ con $\lambda \neq \mu$, entonces, también por la proposición anterior,

$$(\lambda - \mu)\langle f, g \rangle = \langle \bar{\lambda}f, g \rangle - \langle f, \mu g \rangle = \langle A^*f, g \rangle - \langle f, Ag \rangle = 0,$$

y esto tiene a $\langle f, g \rangle = 0$ como consecuencia. \square

De estos resultados se obtiene inmediatamente el teorema 4.3 del teorema espectral general 3.6.

5. El caso de un espacio vectorial real

Cuando el espacio vectorial subyacente \mathcal{H} es real el análisis de un operador es más tedioso. El motivo algebraico es que un polinomio con coeficientes reales no tiene porque tener soluciones. Transportando esto, un operador sobre un espacio vectorial real puede tener espectro vacío. El ejemplo canónico es

$$\begin{bmatrix} \cos(\phi) & -\sin(\phi) \\ \sin(\phi) & \cos(\phi) \end{bmatrix},$$

una simple rotación por un ángulo ϕ en \mathbb{R}^2 , cuyo espectro es vacío salvo cuando $\phi = 0, \pi \pmod{2\pi}$.

Los teoremas de triangularización 3.1 y de triangularización unitaria de Schur 4.1, se demostrarán usando la existencia de autovalores. De hecho ambos son inválidos en el caso real. En efecto si para alguna base, la matriz asociada a un operador A es triangular superior, entonces A tiene todos los autovalores que se necesitan: los elementos diagonales de la matriz.

La forma canónica de Jordan no se puede lograr para un operador sobre un espacio vectorial real. Hay una versión real que descompone en términos de matrices de Hessenberg (vease: R.A. Horn, and C.R. Johnson: *Matrix Analysis*. Cambridge University Press, Cambridge 1985; p. 150-154).

Cuando el espacio vectorial real \mathcal{E} está munido de un producto escalar real, lo llamamos **espacio euclideo** y, por supuesto, todas las nociones geométricas tienen sentido y coinciden con las del caso complejo. Cuando el espacio es euclideo, es costumbre llamar **simétrico** a un operador autoadjunto; y **ortogonal** a un operador unitario.

El siguiente resultado da la forma canónica en el caso de operadores normales.

Teorema 5.4 (*Teorema espectral para operadores normales*) Si \mathcal{E} es un espacio euclideo, y A es un operador normal sobre \mathcal{E} entonces hay una base ortonormal de \mathcal{E} , y una operador ortogonal T sobre \mathcal{E} tal que,

$$[T^*AT] = A_1 \oplus A_2 \oplus \cdots \oplus A_k,$$

donde las matrices A_1, A_2, \dots, A_k son reales y de dimensión (1×1) , o bien reales y de dimensión (2×2) de la forma

$$(8) \quad \begin{bmatrix} \alpha & -\beta \\ \beta & \alpha \end{bmatrix},$$

con $\beta \neq 0$ ⁶.

Daremos la demostración más adelante. Presentamos una consecuencia inmediata que surge al particularizar a operadores simétricos; para ellos no pueden aparecer los bloques 2×2 (8) salvo para $\beta = 0$ en cuyo caso son bloques 1×1 .

Teorema 5.5 (*Teorema espectral para operadores simétricos*) Si \mathcal{E} es un espacio euclideo y A es un operador simétrico, entonces $\sigma(A) \subset \mathbb{R}$ y para cada $\lambda \in \sigma(A)$ existe un ortoprojector P_λ tal que $P_\lambda P_\mu = 0$ si $\lambda \neq \mu$ y

$$A = \sum_{\lambda \in \sigma(A)} \lambda P_\lambda.$$

Si $[A]$ es la matriz asociada a A via una base ortonormal, entonces hay un operador ortogonal T tal que $[T^*AT]$ es diagonal.

⁶Los autovalores de esta matriz, vista como matriz compleja, son $\alpha \pm i\beta$.

La aplicación de este resultado a las formas cuadráticas en \mathbb{R}^n es inmediata; la incluimos dado su uso frecuente.

Teorema 5.6 Si $Q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ es una forma cuadrática, o sea

$$Q(x) = \sum_{j,k=1}^n q_{j,k} x_j x_k, \quad x = (x_1, x_2, \dots, x_n),$$

con $q_{j,k} = q_{k,j} \in \mathbb{R}$, entonces hay una matriz $(n \times n)$, $[T]$ que es ortogonal y tal que con

$$[y](x) := T[x]$$

se tiene

$$Q(x) = \sum_{j=1}^n \kappa_j (y_j(x))^2,$$

donde $\kappa_1, \kappa_2, \dots, \kappa_n$ son los autovalores de la matriz $(q_{j,k})$ repetidos de acuerdo a su multiplicidad.

El resto de esta sección se dedica a la demostración del teorema 5.4. Primeramente observamos que la definición de un autovalor para el caso real es idéntica a la del caso complejo y que los resultados de la §2., han sido formulados para incluir el caso real, e.g. la proposición 2.1 es válida. El polinomio característico del operador A es el polinomio de grado n con coeficientes reales

$$\chi_A(\lambda) := \det(A - \lambda \mathbf{1}).$$

Observamos que si $a, b \in \mathbb{R}$ satisfacen $a^2 < b$ entonces $x^2 + 2ax + b$ no tiene raíces reales. Todo polinomio con coeficientes reales factoriza en polinomios de forma $x - \lambda$, donde λ es raíz del polinomio, y en polinomios de grado 2 sin raíces reales.

Proposición 5.9 Si $p(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n$ con $a_n \neq 0$ y $a_k \in \mathbb{R}$ para $k = 0, 2, \dots, n$, entonces

$$p(x) = a_n \left(\prod_{j=1}^r (x - \lambda_j)^{m_j} \right) \left(\prod_{j=1}^s (x + 2a_jx + b_j)^{\ell_j} \right),$$

donde $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_r \in \mathbb{R}$ son las distintas raíces reales de p de multiplicidades m_1, m_2, \dots, m_r ; y donde $a_j, b_j \in \mathbb{R}$ satisfacen $a_j^2 < b_j$ y los números naturales ℓ_j satisfacen $\ell_1 + \ell_2 + \dots + \ell_s = n - m_1 - m_2 - \dots - m_r$.

Demostración: Esto es consecuencia inmediata del Teorema fundamental del Álgebra. Visto como polinomio de una variable compleja, p tiene raíces $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ con $1 \leq p \leq n$ de multiplicidades m_1, m_2, \dots, m_p , y

$$p(z) = a_n \prod_{j=1}^p (z - \lambda_j)^{m_j}.$$

Si $\lambda \in \mathbb{C}$ es raíz de p entonces $\bar{\lambda}$ también es raíz, ya que $p(\bar{\lambda}) = \sum_{k=0}^n a_k (\bar{\lambda})^k = \overline{\sum_{k=0}^n a_n \lambda^k} = \overline{p(\lambda)} = 0$. Si $\lambda \in \mathbb{C}$ es raíz de parte imaginaria no nula, tendremos

$$(z - \lambda)(z - \bar{\lambda}) = z^2 - 2\operatorname{Re}(\lambda)z + |\lambda|^2,$$

y $Re(\lambda)^2 < Re(\lambda)^2 + Im(\lambda)^2 = |\lambda|^2$. Por lo tanto,

$$p(x) = a_n \left(\prod_{1 \leq j \leq p, \lambda_j \in \mathbb{R}} (x - \lambda_j)^{m_j} \right) \left(\prod_{1 \leq j \leq p, Im(\lambda_j) \neq 0} (x^2 - 2Re(\lambda_j)x + |\lambda_j|^2)^{m_j} \right).$$

□

Lema 4 Si $a, b \in \mathbb{R}$, y $x^2 + 2ax + b$ es un factor del polinomio minimal p de A entonces $A^2 + 2aA + b\mathbf{1}$ no es inyectivo.

Demostración: Si $x^2 + 2ax + b$ es factor del polinomio minimal de A entonces

$$0 = p(A) = q(A)(A^2 + 2aA + b\mathbf{1}).$$

Si $A^2 + 2aA + b\mathbf{1}$ fuere inyectivo, multiplicando por derecha con $(A^2 + 2aA + b\mathbf{1})^{-1}$ deducimos que $q(A) = 0$ lo que contradice la minimalidad de p . □

Lema 5 Si A es un operador sobre un espacio real que no tiene autovalores, entonces hay un subespacio bidimensional invariante para A .

Demostración: Hay $a, b \in \mathbb{R}$ con $a^2 < b$ tal que $A^2 + 2aA + b\mathbf{1}$ no es inyectivo. Luego, hay $0 \neq f \in \ker(A^2 + 2aA + b\mathbf{1})$. Sea $F := \text{lin}\{f, Af\}$. Entonces, ya que $A^2f = -2aAf - bf$, concluimos que F es invariante para A .

Si $cf + dAf = 0$ y $d \neq 0$, entonces $Af = -(c/d)f$ lo que contradice la ausencia de autovalores de A . Por lo tanto $d = 0$ y entonces $c = 0$ ya que $f \neq 0$. Esto demuestra que F tiene dimensión 2. □

Supongamos que \mathcal{H} que es real, está munido de un producto escalar $\langle \cdot, \cdot \rangle$. Si A es un operador normal cuyo espectro es no vacío, consideremos el subespacio $\mathcal{K} := \bigoplus_{\lambda \in \sigma(A)} \mathcal{H}(\lambda)$ de \mathcal{H} formado por la suma directa de los subespacios espectrales de A .

Lema 6 \mathcal{K} y \mathcal{K}^\perp son invariantes para A y la restricción de A a \mathcal{K}^\perp que llamamos B no tiene autovalores.

Demostración: Por la proposición 4.8, \mathcal{K} es invariante para A . Por la proposición 4.7, cada $\mathcal{H}(\lambda)$ es invariante para A^* luego \mathcal{K} también lo es. Aplicando la proposición 4.2, \mathcal{K}^\perp es invariante para A . Está claro que B no tiene autovalores, pues si los tuviera estos serían autovalores de A y estarían contemplados en \mathcal{K} . □

Existen entonces $a_j, b_j \in \mathbb{R}$ con $a_j^2 < b_j$ tales que

$$\chi_B^o(x) = (x^2 + 2a_1x + b_1)^{m_1} \cdots (x^2 + 2a_px + b_p)^{m_p}.$$

Consideramos los pares ordenados (a_j, b_j) distintos, $j = 1, 2, \dots, p$. Por el lema 4 se tiene que $B^2 + 2a_jB + b_j\mathbf{1}$ no es inyectivo.

Lema 7 El índice de $B^2 + 2a_jB + b_j\mathbf{1}$ es uno.

Demostración: Esto es la proposición 4.7 aplicada a $C := B^2 + 2a_j B + b_j \mathbf{1}$ y su autovalor 0. \square

Sea

$$\mathcal{K}_j := \ker((B^2 + 2a_j B + b_j \mathbf{1})), \quad j = 1, 2, \dots, p.$$

Lema 8 Cada \mathcal{K}_j es invariante para B y para B^* . Si $j \neq k$, \mathcal{K}_j es ortogonal a \mathcal{K}_k .

Demostración: Sea $C_j := B^2 + 2a_j B + b_j \mathbf{1}$, que es normal. Si $f \in \mathcal{K}_j$ entonces $C_j B f = B C_j f = 0$ y $C_j B^* f = B^* C_j f = 0$; luego \mathcal{K}_j es invariante para B y para B^* . Por la proposición 4.2, \mathcal{K}_j^\perp es invariante para B .

Si $f \in \mathcal{K}_j \cap \mathcal{K}_k$, donde $j \neq k$, tenemos $C_j f = C_k f = 0$ y de aquí, $B^2 f = -2a_j B f - b_j f = -2a_k B f - b_k f$ luego $2(a_k - a_j) B f = (b_j - b_k) f$. Si $a_k = a_j$, entonces $(b_j - b_k) f = 0$ implica que o bien $b_j = b_k$ en cuyo caso se contradice $j \neq k$; o bien $f = 0$. Si $a_j \neq a_k$, entonces $B f = ((b_j - b_k)/2(a_k - a_j)) f$, y ya que B no tiene autovalores, deducimos que $f = 0$. Si $f \in \mathcal{K}$, entonces $f = x \oplus y$ donde $x \in \mathcal{K}_j$ y $y \in \mathcal{K}_j^\perp$. Entonces $C_k x = B^2 x + 2a_k B x + b_k x \in \mathcal{K}_j$ ya que \mathcal{K}_j es invariante para B . También $C_k y = B^2 y + 2a_k B y + b_k y \in \mathcal{K}_j^\perp$ pues este subespacio es invariante para B . Luego, $0 = C_k x \oplus C_k y$ implica $C_k x = 0$ y entonces $x \in \mathcal{K}_j \cap \mathcal{K}_k$, de donde deducimos que $x = 0$. Esto demuestra que $\mathcal{K}_k \perp \mathcal{K}_j$. \square

Lema 9 $\bigoplus_{j=1}^p \mathcal{K}_j = \mathcal{K}^\perp$.

Demostración: Sea \mathcal{M} el complemento ortogonal de $\bigoplus_{j=1}^p \mathcal{K}_j$ en \mathcal{K}^\perp . Entonces, ya que $\bigoplus_{j=1}^p \mathcal{K}_j$ es invariante para B y para B^* , la proposición 4.2 indica que \mathcal{M} es invariante para B y B^* . La restricción D de B a \mathcal{M} es normal y no tiene autovalores. El polinomio característico χ_D es entonces producto de factores cuadráticos sin raíces reales. Pero cualquiera de estos factores es factor del polinomio característico de B y debe ser uno de los factores $x^2 + 2a_j x + b_j$ con $a_j^2 < b_j$ asociado con \mathcal{K}_j . \square

Lema 10 \mathcal{K}_j tiene dimensión par, y existe una base ortonormal de \mathcal{K}_j tal que para la restricción B_j de B a \mathcal{K}_j se tiene

$$[B_j] = \bigoplus_{\ell=1}^{m_j} \begin{bmatrix} -a_j & \sqrt{b_j - a_j^2} \\ -\sqrt{b_j - a_j^2} & -a_j \end{bmatrix}.$$

Demostración: \mathcal{K}_j siendo invariante para B , la restricción B_j a \mathcal{K}_j puede verse como operador de \mathcal{K}_j en si mismo. Por el lema 5, hay un subespacio bidimensional F_1 de \mathcal{K}_j que es invariante para B_j . Por las proposiciones 4.4 y 4.2, F_1 es invariante para B_j^* . Sea $\{x, y\}$ una base ortonormal de F_1 . La restricción de B_j a F_1 tiene la matriz asociada

$$C = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix}.$$

Ya que B_j es normal, obtenemos $\beta^2 = \gamma^2$ y $\alpha(\beta - \gamma) = \delta(\beta - \gamma)$. Si $\beta = \gamma$, entonces C es diagonal y tiene autovalores lo que contradice la propiedad de que B no tiene autovalores. Por lo tanto $\gamma = -\beta$ con $\beta \neq 0$ y esto conlleva que $\alpha = \gamma$. Además, $C^2 + 2a_j C + b_j \mathbf{1} = 0$

implica que $\alpha = -a_j$ y que $|\beta| = \sqrt{b_j - a_j^2}$. Intercambiando x con y si fuere necesario, obtenemos

$$C = \begin{bmatrix} -a_j & \sqrt{b_j - a_j^2} \\ -\sqrt{b_j - a_j^2} & -a_j \end{bmatrix}.$$

Podemos ahora proceder análogamente con la restricción de B_j al complemento ortogonal de F_1 en \mathcal{K}_j , para obtener un segundo subespacio F_2 de dimensión 2 que es invariante para B_j , etc. Esto puede repetirse hasta agotar a \mathcal{K}_j que, por ende, debe tener dimensión par. \square

Índice alfabético

- 0, 1
- M^\perp , 18
- $[A]$, 4
- χ_A , 5
- χ_A^o , 6
- $\iota(\cdot)$, 10
- \oplus , 2
- \perp , 18
- $\sigma(\cdot)$, 5
- $\mathcal{L}(\mathcal{H})$, 3
- índice, 10

- adjunto
 - operador, 18
- autovalor, 5
- autovector, 5

- base, 2
 - ortonormal, 18

- combinación
 - lineal, 1
- complementario(s)
 - subespacio(s), 2
- complemento
 - ortogonal, 18
- componentes
 - de un vector, 2

- descomposición
 - espectral, 12

- elemento
 - neutro, 1
- espacio
 - vectorial, 1
- espectral
 - subespacio, 11
- espectro, 5

- forma cuadrática, 24

- imagen, 3
- invariante
 - subespacio, 7
- invertible, 3

- inyectivo, 3

- linealmente dependiente
 - conjunto, 1
- linealmente independiente
 - conjunto, 1

- Matriz
 - de Jordan, 16
- multiplicidad
 - algebraica, 11
 - geométrica, 5

- núcleo, 3

- operador, 3
 - adjunto, 18
 - ortogonal, 23
 - simétrico, 23
 - unitario, 19
- ortogonal
 - operador, 23
- ortogonalidad, 18
- ortonormal
 - base, 18

- polinomio
 - minimal, 6
- polinomio
 - característico, 6
- proyección
 - espectral, 12

- simétrico
 - operador, 23
- subespacio, 2
 - espectral, 11
 - invariante, 7
- suma
 - directa, 2
- suyectivo, 3

- unitario
 - operador, 19

- vectores, 1
- vectorial,
 - espacio, 1