

E.S. 1: Sia  $A \subseteq \{1, \dots, m\}$  un sottoinsieme tale che la somma

$W = \sum_{i \in A} V_i$  è una somma diretta, e tale che  $A$  sia

massimale rispetto a questa proprietà. Dim. che  $W = V$ .

Sia  $V_j$  con  $j \in \{1, \dots, m\}$  qualsiasi. Se  $j \in A$  allora  $V_j \subseteq W$ ;

Se  $j \notin A$  allora  $W \cap V_j = \begin{cases} V_j & \text{se } j=0 \\ \{0\} & \text{altrimenti} \end{cases}$

Ma se  $W \cap V_j = \{0\}$  allora  $W + V_j = \left( \sum_{i \in A} V_i \right) + V_j$  è

somma diretta cioè  $A \cup \{j\}$  ha la stessa proprietà di  $A$ : assurdo.

Segue che  $W \cap V_j = V_j$ , cioè  $V_j \subseteq W$ , e allora  $V_1, \dots, V_t$  sono tutti in  $W$ , cioè  $W = V$ .

E.S. 2: Applichiamo il teo. di Lie all'algebra di Lie  $\text{ad}(L) \subseteq \text{gl}(L)$ .

Deduciamo che  $L$  ha una bandiera di sottosp.

$$\{0\} = L_0 \subsetneq \dots \subsetneq L_m = L \quad (m = \dim(L))$$

tali che  $\dim(L_i) = i \forall i$ , e stabili per  $\text{ad}(L)$ , il che vuol dire che sono tutti ideali di  $L$ .

E.S. 3: Sia  $\beta \neq \alpha$ . Chiamiam  $W_\beta \subseteq V_\beta$ , d.m.  $W_\beta \cong V_\beta$ .

Abb.  $V = V_\alpha \oplus W$ , sia  $v \in V_\beta$  e scriviamo

$v = u + w$  con  $u \in V_\alpha$ ,  $w \in W$ . Sappiamo  $(T - \beta)^m v = 0$  per  $m$  grande,

$$(T - \beta)^m \underset{V_\alpha}{\overset{\uparrow}{u}} + (T - \beta)^m \underset{W}{\overset{\uparrow}{w}} = 0$$

Entrambi  $V_\alpha$  e  $W$  sono  $(T-\alpha)$ -stabili, e sono anche omiani.

$\alpha (= \alpha \cdot \text{Id}_V)$ -stabili, quindi sono anche stabili per  $T$ , e per qualsiasi  $\beta (= \beta \cdot \text{Id}_V) \neq \alpha$ . Allora  $(T-\beta)^m u \in V_\alpha$  e  $(T-\beta)^m w \in W$ , segue  $(T-\beta)^m u = 0 = (T-\beta)^m w$ , cioè  $w \in W_\beta$ .

Vogliamo dim.  $u=0$ . Oss.: i polinomi  $(x-\alpha)^m$  e  $(x-\beta)^m$  sono primi fra loro in  $k[x]$ , quindi esistono  $p(x), q(x)$  tali che

$$p(x)(x-\alpha)^m + q(x)(x-\beta)^m = 1, \quad \text{e allora}$$

$$u = 1 \cdot u = (p(T)(T-\alpha)^m + q(T)(T-\beta)^m)u = 0$$

Segre:  $v=w \in W_\beta$ .

Infine, oss. che  $V_\alpha$  contiene tutti gli autorett. generalizz. di autovet.  $\alpha$  di  $V$ , per cui  $W_\alpha = \{0\}$ .

$\beta$

ES. 4: Sia  $\{v_1, \dots, v_m\}$  base di  $V$  di autovett. di  $T$ .

Sia  $(w_1, \dots, w_m)$  base di  $W$ , completiamola ad una base di  $V$  prendendo alcuni dei vettori di  $\mathcal{B}$ .

Riordinando  $\mathcal{B}$  poss. assumere che siano  $v_{m+1}, \dots, v_n$ , cioè

$(w_1, \dots, w_m, v_{m+1}, \dots, v_n)$  è base di  $V$ .

Sia  $U = \text{Span}\{v_{m+1}, \dots, v_n\}$ , allora  $T(U) \subseteq U$  e  $V = W \oplus U$ .

Sia  $p: V \rightarrow W$  la proiez. lungo  $U$ .

Dato  $v$  qualsiasi, abb.  $v = u + w$  con  $u \in U$ ,  $w \in W$ , e vale:

$$T(p(v)) = T(w)$$

$$p(T(v)) = p(T(u+w)) = p\left(\underbrace{T(u)}_{\in U} + \underbrace{T(w)}_{\in W}\right) = T(w)$$

Quindi  $T \circ p = p \circ T$ .

Segue:  $\forall i$ :  $p(v_i)$  è autovett. di  $T$ . Infine:  $p(v_1), \dots, p(v_n)$  generano  $W$ , e sono autovett. di  $T$ , quindi  $T|_W$  è diagonalizzabile.

Esercizio in più: Dim. che

$$W = (V_{\alpha_1} \cap W) \oplus \dots \oplus (V_{\alpha_e} \cap W)$$

dove  $\alpha_1, \dots, \alpha_e$  sono gli autoval. di  $T$ , e

$V_{\alpha_i}$  è l'autosp. di autoval.  $i$ .

$$\text{Es. 5: } x = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad y = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \quad x_s = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad x_n = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$y_s = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad y_n = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad x + y = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \text{ semisemplice,}$$

$$x + y = (x + y)_s, \quad \text{invece } x_s + y_s = 0.$$

Es. 6: Sia  $L$  nilpotente, allora tutti gli elem. di  $L$  sono ad-nilpotenti, quindi (coroll. d 1° teo. di "punto fisso") esiste una base di  $L$  tale che  $\text{ad}(L) \subseteq \overset{\dim(L)}{\overbrace{f^u(n)}}$ . Allora  $\text{ad}(x)\text{ad}(y) \in f^u(n) \quad \forall x, y \in L$ , e  $\text{tr}(\text{ad}(x)\text{ad}(y)) = 0$ .

Esempio 7: Sappiamo che  $\text{ad}(L) \subseteq \mathfrak{gl}(n)$  in una base di  $L$ , per cui  
 $\text{ad}(x) \in \mathfrak{gl}^u(n)$ , e allora  $\text{ad}(x)\text{ad}(y) \in \mathfrak{gl}^u(n)$ .

Esempio 8:  $\text{ad}(e)\text{ad}(h) = \begin{pmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

$$\text{ad}(e)\text{ad}(f) = \begin{pmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{ad}(h)\text{ad}(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{ad}(e)\text{ad}(e) = \begin{pmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{ad}(f)\text{ad}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{ad}(h)\text{ad}(h) = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

$$K_L = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 4 \\ 0 & 8 & 0 \\ 4 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Abb.  $K_L(e, f) \neq 0$  ad es., entrambi  $e, f$  sono in  $[L, L]$ .

$$\text{Es. g': } \text{ad}(e_{st})(e_{er}) = \underbrace{\delta_{tl} e_{sr} - \delta_{rs} e_{lt}}_{\downarrow}$$

$$\text{ad}(e_{ij}) \text{ad}(e_{st})(e_{er}) = \text{ad}(e_{ij}) \left( \quad \downarrow \right) =$$

$$= \delta_{tl} \left( \delta_{js} e_{ir} - \delta_{ri} e_{sj} \right) - \delta_{rs} \left( \delta_{je} e_{it} - \delta_{ti} e_{ej} \right)$$

Perché contribuisca alla traccia, fra questi addendi deve compiere un multiplo di  $e_{er}$ , cioè ho 4 possibilità:

$$1) \quad e_{ir} = e_{er} \quad \text{con coeff. } \delta_{tl} \delta_{js} \neq 0, \text{ cioè } t=l (=i), j=s \\ (\stackrel{||}{i=l})$$

$$\text{Cioè } e_{st} = e_{ji}$$

$$2) \quad e_{sj} = e_{er} \quad (\Rightarrow s=l, j=r) \quad \text{con coeff. } \delta_{tl} \delta_{ri} \neq 0, \text{ cioè } t=l (=s), r=i (=j) \\ \text{ma allora } i=j: \text{ assurdo.}$$

$$3) \quad e_{it} = e_{er} \quad (\Rightarrow i=l, t=r) \quad \text{con coeff. } \delta_{rs} \delta_{je} \neq 0, \text{ cioè } r=s (=t), j=l (=i) \\ \Rightarrow i=j \quad \text{assurdo.}$$

$$4) \quad e_{lj} = e_{er} \quad (\Rightarrow j=t) \quad \text{con coeff. } \delta_{rs} \delta_{ti} \neq 0, \text{ cioè } r=s (=j), t=i$$

$$\text{Cioè } e_{st} = e_{ji}$$