

Trigonalisation

$\Delta \mathcal{Z}_n^*(\mathbb{K}) = GL_n(\mathbb{K}) \cap \mathcal{Z}_n^s(\mathbb{K})$

$\Delta P \begin{pmatrix} \lambda & & \\ & \lambda & \\ & & \ddots \\ & & & \lambda \end{pmatrix} \Phi_P \begin{cases} \mathcal{Z}_n^i \\ M \end{cases} \xrightarrow{PMP^{-1}} \text{isomorphisme d'alg\`ebre}$

$\Delta A \sim B \Leftrightarrow \exists (ATZ) \Leftrightarrow \exists (BTZ)$

Trigonalisation

$\Delta \not\exists TZ \Leftrightarrow \exists D$ diagonale que $\not\exists$ stabilis\`ee.

Δ Preuve de \exists pour \exists TZ

$\Delta \not\exists TZ \Leftrightarrow \not\exists$ annule un polyn\`ome simple $\Leftrightarrow \chi_f$ simple (calcul de χ_f possible)

\rightarrow Lemme: $f \in \mathcal{L}(E)$ annulant un polyn\`ome simple $\Rightarrow f$ admet une VP

Stuce: Admet une VP $\Leftrightarrow \exists \lambda \quad f - \lambda Id$ non inj ($\prod (f - \lambda Id) = 0$)

Stuce

Recherche d'un hyperplan stable \Leftrightarrow Recherche d'une forme lin\`eaire tq $\varphi \circ f = \lambda \varphi$ i.e. $\forall u \in \mathcal{H}_{\lambda,1}, \quad \varphi Au = \lambda \varphi u$
 $\Leftrightarrow \exists Au = \lambda u \Leftrightarrow \exists VP$ de A .

Hyperplan / forme lin\`eaire $\Leftrightarrow \exists$ de VP .

$\rightarrow \exists$ U est la forme lin\`eaire associ\`ee $U (e_i \Leftrightarrow e_i^T)$

$\Delta \rightarrow$ Les droites stables de A correspondent aux HF stables de A

\Rightarrow Recherche d'HP stable de $A \rightarrow$ Recherche de droite stable de A