

## Lösung Lineare Algebra II – Sommer 2018

1. (25 Punkte) Kreuzen Sie **direkt auf dem Abgabebblatt** an, ob die Behauptungen WAHR oder FALSCH sind. Sie müssen Ihre Antworten **nicht begründen!**

**Bewertung:**

- 1 Punkt für jede richtige Antwort,
  - 0 Punkte für jede falsch oder nicht beantwortete Frage.
- (i) Sei  $A \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  so, dass  $\text{char}_A(X) = X^2 - 3X + 42$ . Dann ist  $A$  invertierbar.  
Die Aussage ist wahr, denn für  $A \in M_{2 \times 2}(\mathbb{K})$  gilt  $\text{char}_A(X) = X^2 - \text{tr}(A)X + \det(A)$ .
- (ii) Sei  $V$  ein  $n$ -dimensionaler Vektorraum und  $T \in \text{End}(V)$ , dann hat  $T$  maximal  $n$  verschiedene Eigenvektoren.  
Die Aussage ist falsch. Beispielsweise ist jedes Element in  $\mathbb{R}^n \setminus \{0\}$  ein Eigenvektor von  $\text{id}_{\mathbb{R}^n}$ .
- (iii) Sei  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$  so, dass  $L_A : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^n$  injektiv ist. Dann ist 0 kein Eigenwert von  $A$ .  
Die Aussage ist wahr, da  $E_0(A) = \text{Ker}(A) = \{0\}$ .
- (iv) Sei  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$  zu sich selbst ähnlich, dann gilt  $A = I_n$ .  
Die Aussage ist falsch. Jede Matrix ist zu sich selbst ähnlich.
- (v) Sei  $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  ein euklidischer Vektorraum, und  $S = \{v_1, \dots, v_k\} \subseteq V \setminus \{0\}$ . Wenn  $S$  linear unabhängig ist, dann ist  $S$  orthogonal.  
Die Aussage ist falsch.  $\{(1, 1), (1, 0)\} \subseteq \mathbb{R}^2$  ist ein Gegenbeispiel bezüglich dem standard inneren Produkt auf  $\mathbb{R}^2$ .
- (vi) Sei  $T$  eine lineare Abbildung auf einem endlich-dimensionalen Vektorraum  $V$  so, dass das charakteristische Polynom von  $T$  in Linearfaktoren zerfällt. Dann ist  $T$  genau dann diagonalisierbar, wenn für jeden Eigenwert die geometrische und die algebraische Multiplizität gleich sind.  
Die Aussage ist wahr, dies ist ein Satz aus der Vorlesung und wurde dort bewiesen.
- (vii) Jede diagonalisierbare Matrix  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$  besteht aus  $n$  linear unabhängigen Spaltenvektoren.  
Die Aussage ist falsch. Die Nullmatrix ist diagonal.
- (viii) Sei  $A \in M_{4 \times 4}(\mathbb{K})$  mit einem einzigen Eigenwert  $\lambda \in \mathbb{K}$ . Wenn  $\lambda$  geometrische Vielfachheit 4 hat, dann ist

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

Die Aussage ist wahr, denn  $A$  ist ähnlich zu  $\lambda I_4$  und  $\lambda I_4$  kommutiert mit allen Elementen von  $\text{GL}_4(\mathbb{K})$ .

**Bitte wenden!**

- (ix) Sei  $A \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  mit  $(A - I_2)^2 = 0$ , dann ist  $A$  invertierbar.  
Die Aussage ist wahr, denn  $A(2I_2 - A) = I_2$  und somit ist  $2I_2 - A$  eine Inverse von  $A$ .
- (x) Sei  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$  nilpotent. Dann ist  $\text{tr}(A) = 0$ .  
Die Aussage ist wahr. Über  $\mathbb{C}$  ist  $A$  ähnlich zu einer Matrix in Jordan Normalform. Da  $A$  nilpotent ist, wissen wir aus den Serien, dass die zugehörige Jordan Normalform eine strikte obere Dreiecksmatrix ist, d.h. alle Diagonaleinträge sind gleich 0. Da die Spur eine Klassenfunktion ist, folgt  $\text{tr}(A) = 0$ .
- (xi) Sei  $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  ein endlichdimensionaler euklidischer Vektorraum und  $T \in \text{End}(V)$ . Dann besitzen  $T$  und  $T^*$  dieselben Eigenvektoren.  
Alle Eigenvektoren von  $U = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  sind skalare Vielfache von  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ , und alle Eigenvektoren von  $U^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  sind skalare Vielfache von  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Die Aussage ist also falsch.
- (xii) Sei  $V$  ein endlichdimensionaler reeller Vektorraum und seien  $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$  und  $\langle \cdot, \cdot \rangle_2$  zwei innere Produkte auf  $V$ . Sei  $T \in \text{End}(V)$ . Wenn  $T$  bezüglich  $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$  selbstadjungiert ist, dann ist  $T$  auch bezüglich  $\langle \cdot, \cdot \rangle_2$  selbstadjungiert.  
Sei  $J$  eine symmetrische, positiv definite Matrix. Eine Matrix  $A$  ist genau dann selbstadjungiert bezüglich dem durch  $J$  induzierten inneren Produkt, wenn  $A^T = JAJ^{-1}$  gilt. Sei  $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$  das standard innere Produkt auf  $\mathbb{R}^2$  und  $\langle \cdot, \cdot \rangle_2$  das innere Produkt induziert durch  $J = \begin{pmatrix} 5 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$ . Eine Matrix  $A \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  ist genau dann selbstadjungiert bezüglich  $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$ , wenn sie symmetrisch ist. Sei  $b \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$  und sei  $A = \begin{pmatrix} 0 & b \\ b & 0 \end{pmatrix}$ . Dann ist  $A$  also selbstadjungiert bezüglich  $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$ , aber  $JAJ^{-1} = \begin{pmatrix} -8b & 21b \\ -3b & 8b \end{pmatrix} \neq A^T$  und somit ist  $A$  nicht selbstadjungiert bezüglich  $\langle \cdot, \cdot \rangle_2$ . Die Aussage ist also falsch.
- (xiii) Sei  $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  ein endlichdimensionaler euklidischer Vektorraum und sei  $T$  ein orthogonaler Endomorphismus von  $V$ . Sei  $\mathcal{B}$  eine geordnete Basis von  $V$ , dann ist  $[T]_{\mathcal{B}}$  orthogonal.  
Sei  $V = \mathbb{R}^2$  und sei das innere Produkt induziert durch eine symmetrische, positiv definite Matrix  $J$ . Eine Matrix  $A \in \text{GL}_n(\mathbb{R})$  erhält das innere Produkt genau dann, wenn  $A^T J = J A^{-1}$  gilt. Angenommen, die Darstellungsmatrix von  $L_A$  bezüglich der Standardbasis ist orthogonal, dann folgt  $J A = A J$  und somit ist die Aussage im allgemeinen falsch.  
Hierfür zeigen wir, dass die Darstellungsmatrix von  $L_A$  bezüglich der Standardbasis (also  $A$ ) und für das induzierte innere Produkt definiert durch  $J = \begin{pmatrix} 5 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  im Allgemeinen nicht orthogonal ist. Sei  $A$  eine orthogonale Matrix, die das durch  $J$  definierte innere Produkt erhält, dann gilt  $AJ = JA$  und somit ist  $A$  eine diagonale Matrix. Es existieren nur vier orthogonale Matrizen in  $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ , deren Einträge abseits der Diagonalen alle gleich null sind.  
Sei nun  $Q$  eine orthogonale Matrix und sei  $B = \sqrt{J}$  die eindeutige symmetrische, positiv definite Quadratwurzel von  $J$ , dann erhält  $A = B^{-1}QB$  das durch  $J$  induzierte innere Produkt, denn

$$A^T J A = BQ^T B^{-1} J B^{-1} Q B = BQ^T Q B = B^2 = J.$$

**Siehe nächstes Blatt!**

Also erhält jedes Element im Bild der Abbildung  $O(2) \rightarrow GL_2(\mathbb{R})$ ,  $Q \mapsto B^{-1}QB$  das durch  $J$  induzierte innere Produkt. Da  $B$  invertierbar ist, ist die Abbildung injektiv, und da  $O(2)$  nicht endlich ist, ist also auch die Menge der Matrizen, die das durch  $J$  induzierte innere Produkt erhält, nicht endlich und insbesondere nicht gleich vier. Somit ist der Beweis vollständig.

(xiv) Sei  $A \in SO(2)$  symmetrisch, so gilt  $A = \pm I_2$ .

Sei  $A \in SO(2)$  symmetrisch. Wegen  $\det(A) = 1$  ist  $A$  eine Rotation, und somit bis auf orthogonalen Basiswechsel ähnlich zu einer Matrix  $B$  der Form

$$B = \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi \\ -\sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix}$$

für ein  $\varphi \in [0, 2\pi)$ . Wegen der Symmetrie von  $A$  und weil orthogonale Basiswechsel Symmetrie erhalten, ist  $\sin \varphi = 0$  und somit  $\varphi \in \{0, \pi\}$ . Also ist  $B = \pm I_2$  und weil  $\pm I_2$  nur zu sich selber ähnlich sind, folgt die Behauptung.

(xv) Die Komposition zweier Rotationen auf  $\mathbb{R}^3$  ist wieder eine Rotation.

Die Aussage ist wahr. Seien  $T_1, T_2$  Rotationen auf  $\mathbb{R}^3$  und sei  $T = T_2 \circ T_1$ . Aufgrund der Klassifikation orthogonaler Abbildungen wissen wir, dass eine orthonormale Basis  $\mathcal{B} = (v_1, v_2, v_3)$  von  $\mathbb{R}^3$  existiert, für welche

$$[T]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} \varepsilon & 0 & 0 \\ 0 & \cos \varphi & -\sin \varphi \\ 0 & \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix}$$

gilt, wobei  $\varepsilon \in \{\pm 1\}$  ist. Da  $T_1$  und  $T_2$  Rotationen sind, gilt  $\det(T_1) = \det(T_2) = 1$ , was in der Vorlesung bzw. in den Serien gezeigt wurde. Insbesondere ist also  $\det(T) = 1$  und somit

$$1 = \det(T) = \det([T]_{\mathcal{B}}) = \varepsilon((\cos \varphi)^2 + (\sin \varphi)^2) = \varepsilon.$$

Es folgt

$$[T]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \varphi & -\sin \varphi \\ 0 & \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix}$$

und somit ist  $T$  eine Rotation, denn  $T|_{\text{span}\{v_2, v_3\}}$  ist eine Rotation um Winkel  $\varphi$  und es gilt  $T|_{\text{span}\{v_2, v_3\}^\perp} = \text{id}_{\text{span}\{v_2, v_3\}^\perp}$ .

(xvi) Seien  $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$  kongruente Matrizen. Dann besitzen  $A$  und  $B$  dieselben Eigenwerte.

Die Matrizen  $I_2$  und  $25I_2$  sind kongruent als Matrizen in  $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ , aber die Eigenwerte sind verschieden.

(xvii) Sei  $\mathbb{K}$  ein Körper und sei  $\beta : \mathbb{K}^n \times \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}$  gegeben durch  $\beta : (v, w) \mapsto v^T w$ . Dann ist  $\beta$  nicht-ausgeartet.

Sei  $v \in \mathbb{K}^n \setminus \{0\}$  beliebig. Dann existiert ein  $1 \leq i \leq n$  so, dass  $v_i \neq 0$ . Es ist  $\beta(v, e_i) = v_i \neq 0$  und die Aussage korrekt.

**Bitte wenden!**

(xviii) Sei  $\beta$  eine negativ definite Bilinearform auf  $\mathbb{R}^n$ . Sei  $\mathcal{B}$  eine geordnete Basis von  $\mathbb{R}^n$ . Dann ist  $\text{Ker}([\beta]_{\mathcal{B}}) = \{0\}$ .

Da  $\beta$  negativ definit ist, besitzt  $\beta$  Signatur  $(0, n, 0)$  und somit ist jede Darstellungsmatrix von  $\beta$  invertierbar. Es folgt die Aussage.

(xix) Sei  $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  ein endlichdimensionaler euklidischer Vektorraum. Sei  $\|\cdot\|$  die induzierte Norm und sei  $Q$  eine positiv definite quadratische Form auf  $V$ . Dann existiert  $T \in \text{End}(V)$  so, dass  $\|Tv\|^2 = Q(v)$  für alle  $v \in V$ .

Nach dem Satz von Sylvester ist die Darstellungsmatrix von  $Q$  (bezüglich jeder Basis von  $V$ ) kongruent zu  $I_n$ . Da  $\|\cdot, \cdot\|$  ein inneres Produkt ist, existiert nach dem Gram-Schmidt Algorithmus eine Basis von  $V$ , bezüglich der die Darstellungsmatrix von  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  die Identität ist. Somit sind die Darstellungsmatrizen des inneren Produktes und von  $Q$  bezüglich dieser Basis kongruent, und es folgt die Behauptung.

(xx) Sei  $N \in M_{n \times n}(\mathbb{C})$  nilpotent. Dann ist  $N$  nicht diagonalisierbar.

Die Nullmatrix ist nilpotent und diagonalisierbar.

(xxi) Sei  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{C})$  so, dass  $A$  diagonalisierbar ist. Dann ist  $A$  eine normale Matrix.

Betrachte die Matrix  $A = \begin{pmatrix} 5 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & -10 \\ 2 & -3 \end{pmatrix}$ . Man überprüft leicht, dass  $A^*A \neq AA^*$ .  $A$  ist nach Konstruktion diagonalisierbar. Die Aussage ist also falsch.

(xxii) Sei  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{C})$ . Dann ist  $A$  ähnlich zu  $A^*$ .

Die Aussage ist falsch. Die Matrix  $\mathbf{i}I_n \in M_{n \times n}(\mathbb{C})$  hat Eigenwerte alle gleich  $\mathbf{i}$ . Es ist  $(\mathbf{i}I_n)^* = -\mathbf{i}I_n$ , und somit sind alle Eigenwerte von  $(\mathbf{i}I_n)^*$  gleich  $-\mathbf{i}$ . Da ähnliche Matrizen dieselben Eigenwerte besitzen, sind  $\mathbf{i}I_n$  und  $(-\mathbf{i}I_n)^*$  nicht ähnlich.

(xxiii) Sei  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ . Dann ist  $A + A^T$  diagonalisierbar.

Die Aussage folgt aus dem Spektralsatz für selbstadjungierte Matrizen, da  $A + A^T$  symmetrisch ist. Die Aussage ist also wahr.

(xxiv) Sei  $V$  ein komplexer Vektorraum und sei

$$H = \{\gamma \in \text{Ses}(V) \mid \forall u, v \in V : \gamma(u, v) = \overline{\gamma(v, u)}\}.$$

Dann ist  $H$  ein komplexer Unterraum von  $\text{Ses}(V)$ .

Sei  $\gamma : \mathbb{C} \times \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  gegeben durch  $\gamma(s, t) = \bar{s}t$ . Dann ist  $\gamma$  eine hermitesche Sesquilinearform, aber  $\mathbf{i}$  ist nicht hermitesch, denn es gilt  $\mathbf{i} = (\mathbf{i}\gamma)(1, 1) \neq \overline{(\mathbf{i}\gamma)(1, 1)} = -\mathbf{i}$ .

(xxv) Die Matrix

$$A = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} \mathbf{i} & 1 \\ 1 & \mathbf{i} \end{pmatrix}$$

ist unitär.

Es ist  $A^* = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -\mathbf{i} & 1 \\ 1 & -\mathbf{i} \end{pmatrix}$ , und somit  $A^*A = I_2$ . Die Aussage ist also wahr.

**Siehe nächstes Blatt!**

## Schlüssel zur MC-Prüfung

Aufgabe	T/F
i	T
ii	F
iii	T
iv	F
v	F
vi	T
vii	F
viii	T
ix	T
x	T
xi	F
xii	F
xiii	F
xiv	T
xv	T
xvi	F
xvii	T
xviii	T
xix	T
xx	F
xxi	F
xxii	F
xxiii	T
xxiv	F
xxv	T

**Bitte wenden!**

2. a) (2 Punkte) Geben Sie die Definition von Ähnlichkeit für Matrizen wieder.
- b) (3 Punkte) Zeigen Sie, dass ähnliche Matrizen dasselbe charakteristische Polynom besitzen.

Im Folgenden sei  $J_0 \in M_{2n \times 2n}(\mathbb{R})$  die Matrix gegeben durch

$$J_0 = \begin{pmatrix} 0 & -I_n \\ I_n & 0 \end{pmatrix}.$$

Eine Matrix  $A \in M_{2n \times 2n}(\mathbb{R})$  heisst *symplektisch*, falls  $A^T J_0 A = J_0$  gilt.

- c) (6 Punkte) Zeigen Sie, dass jede symplektische Matrix  $A$  invertierbar ist und dass  $A^{-1} = J_0^T A^T J_0$  gilt. Zeigen Sie zudem, dass  $A^{-1}$  wieder eine symplektische Matrix ist.
- d) (4 Punkte) Sei  $A \in M_{2n \times 2n}(\mathbb{R})$  eine symplektische Matrix und sei  $\lambda \in \mathbb{C}$  ein Eigenwert von  $A$ . Zeigen Sie, dass  $\frac{1}{\lambda}$  ebenfalls ein Eigenwert von  $A$  ist.

**Lösung:**

- a) Zwei Matrizen  $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$  sind ähnlich, falls eine Matrix  $Q \in \text{GL}_n(\mathbb{K})$  existiert, für welche  $A = QBQ^{-1}$  gilt.
- b) Seien  $A, B$  und  $Q$  wie oben, dann ist

$$\begin{aligned} \det(B - XI_n) &= \det(QAQ^{-1} - XQQ^{-1}) \\ &= \det(Q(A - XI_n)Q^{-1}) \\ &= \det(Q) \det(A - XI_n) \det(Q^{-1}) = \det(A - XI_n). \end{aligned}$$

- c)  $J_0$  ist invertierbar mit  $J_0^{-1} = -J_0 = J_0^T$ . Sei  $A$  symplektisch, dann gilt also  $J_0^T A^T J_0 A = I_{2n}$  und somit ist  $A$  invertierbar und  $J_0^T A^T J_0$  ist die Inverse.

Es bleibt zu zeigen, dass die Inverse symplektisch ist. Es gilt

$$(J_0^T A^T J_0)^T J_0 (J_0^T A^T J_0) = J_0^T A J_0 A^T J_0$$

und somit reicht es zu zeigen, dass für alle symplektischen Matrizen  $A$  auch  $A^T$  symplektisch ist. Hierfür bemerken wir, dass aus der Definition symplektischer Matrizen folgt  $J_0 A = A^{-T} J_0$ , wobei  $A^{-T} = (A^{-1})^T$  ist. Somit gilt also

$$A J_0 A^T J_0^{-1} = A J_0 (J_0 A)^T = A J_0 (A^{-T} J_0)^T = A J_0 J_0^T A^{-1} = I_{2n}$$

und somit  $A J_0 A^T = J_0$ . Also ist  $A^T$  symplektisch, wann immer  $A$  symplektisch ist.

- d) Wir wissen aus Serie 14, dass  $\lambda^{-1}$  ein Eigenwert von  $A^{-1}$  ist. Hierfür kann man alternativ auch die Jordan Normalform verwenden. Nach vorangehender Überlegung ist  $A^{-1}$  ähnlich zu  $A^T$  und somit ist  $\lambda^{-1}$  ein Eigenwert von  $A^T$ . Da  $A^T$  und  $A$  (über  $\mathbb{C}$ ) ähnlich sind, besitzen  $A$  und  $A^T$  dasselbe charakteristische Polynom und somit ist  $\lambda^{-1}$  ein Eigenwert von  $A$ .

**Siehe nächstes Blatt!**

3. a) (4 Punkte) Sei  $V$  ein reeller Vektorraum. Geben Sie die Definition eines inneren Produktes wieder.
- b) (5 Punkte) Sei  $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$  symmetrisch. Sei  $v \in \mathbb{C}^n \setminus \{0\}$  und sei  $\lambda \in \mathbb{C}$  so, dass  $Av = \lambda v$  ist. Zeigen Sie, dass  $\lambda \in \mathbb{R}$  ist und dass  $\operatorname{Re}(v)$  ein Eigenvektor von  $A$  ist.
- c) (6 Punkte) Sei  $Q : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  die quadratische Form gegeben durch

$$Q(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + 5x_2^2 - 21x_3^2 + 10x_1x_2 - 6x_1x_3 + 20x_2x_3 \quad (x_1, x_2, x_3 \in \mathbb{R}).$$

Bestimmen Sie die Signatur von  $Q$ .

### Lösung:

- a) Ein inneres Produkt auf einem reellen Vektorraum  $V$  ist eine Abbildung  $\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  so, dass folgende gelten:
- (Linearität im 1. Argument) Für alle  $u_1, u_2, v \in V$  und für alle  $\lambda \in \mathbb{R}$  gilt  $\langle u_1 + \lambda u_2, v \rangle = \langle u_1, v \rangle + \lambda \langle u_2, v \rangle$ .
  - (Positive Definitheit) Für alle  $v \in V$  gilt  $\langle v, v \rangle \geq 0$  und Gleichheit gilt genau dann, wenn  $v = 0$  ist.
  - (Symmetrie) Für alle  $u, v \in V$  gilt  $\langle u, v \rangle = \langle v, u \rangle$ .

- b) Da  $A$  symmetrisch ist, gilt  $A^* = A$  bezüglich dem standard inneren Produkt auf  $\mathbb{C}^n$  und somit

$$\lambda \langle v, v \rangle = \langle v, Av \rangle = \langle Av, v \rangle = \bar{\lambda} \langle v, v \rangle$$

und wegen  $\langle v, v \rangle \neq 0$  folgt  $\lambda = \bar{\lambda}$ , sprich  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

Da  $A$  reellwertig und  $\bar{\cdot} : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  ein Ringhomomorphismus ist, folgt

$$A \operatorname{Re}(v) = \frac{1}{2}(Av + A\bar{v}) = \frac{1}{2}(Av + \overline{Av}) = \frac{1}{2}(\lambda v + \bar{\lambda} \bar{v}) = \frac{\lambda}{2}(v + \bar{v}) = \lambda \operatorname{Re}(v).$$

Alternativ verwendet man, dass  $\operatorname{Re}$  und  $\operatorname{Im}$   $\mathbb{R}$ -lineare Abbildungen sind und insbesondere für reelle  $A$  gilt  $\operatorname{Re}(Av) = A \operatorname{Re}(v)$  und analog für  $\operatorname{Im}$ .

- c) Die Darstellungsmatrix von  $Q$  ist gegeben durch

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 \\ 5 & 5 & 10 \\ -3 & 10 & -21 \end{pmatrix}.$$

Man berechnet

$$A \begin{array}{l} \xrightarrow{Z_2 - 5Z_1} \\ \xrightarrow{Z_3 + 3Z_1} \end{array} = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 \\ 0 & -20 & 25 \\ 0 & 25 & -30 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \\ \xrightarrow{Z_3 + \frac{5}{4}Z_2} \end{array} = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 \\ 0 & -20 & 25 \\ 0 & 0 & \frac{5}{4} \end{pmatrix}$$

**Bitte wenden!**

und da Zeilenumformungen Linksmultiplikation mit Elementarmatrizen entspricht, liefert die entsprechende Rechtsmultiplikation, d.h. Anwendung der analogen Spaltenumformungen, dass  $A$  kongruent ist zu

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -20 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{5}{4} \end{pmatrix}.$$

Da die Signatur nach dem Trägheitssatz von Sylvester unabhängig ist von der Wahl des Repräsentanten einer Kongruenzklasse, ist die Signatur von  $A$  also die Signatur von  $\tilde{A}$  und somit gleich  $(2, 1, 0)$ .

4. a) (8 Punkte) Beweisen Sie die folgende Aussage: Sei  $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  eine lineare Abbildung und  $r = \text{Rang}(T) > 0$ . Dann existieren  $\sigma_1 \geq \dots \geq \sigma_r > 0$  sowie orthonormale Basen  $(v_i)_{i=1}^n$  von  $\mathbb{R}^n$  und  $(w_i)_{i=1}^m$  von  $\mathbb{R}^m$  so, dass  $Tv_i = \sigma_i w_i$  für  $1 \leq i \leq r$  und  $v_i \in \text{Ker}(T)$  sonst.

**Hinweis:** Sie dürfen verwenden, dass  $\text{Rang}(TT^*) = \text{Rang}(T)$  gilt.

- b) (7 Punkte) Bestimmen Sie eine Singulärwertzerlegung der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \in M_{2 \times 4}(\mathbb{R})$$

### Lösung:

- a) Die Abbildung  $TT^*$  ist selbstadjungiert, positiv semidefinit, und folglich existiert eine ONB  $\mathcal{C} = (w_1, \dots, w_m)$  von  $\mathbb{R}^m$  bestehend aus Eigenvektoren von  $TT^*$ . Sei  $\lambda_i$  der zu  $w_i$  gehörige Eigenwert. Unter Verwendung des Hinweises permutieren wir die Elemente der Basis so, dass  $\lambda_1 \geq \dots \geq \lambda_r > 0 = \lambda_{r+1} = \dots = \lambda_m$ . Definiere  $\tilde{v}_i = T^*w_i$  für  $1 \leq i \leq r$ . Beachte, dass  $\tilde{v}_i \neq 0$ , da  $Tv_i = \lambda_i w_i \neq 0$ . Seien  $1 \leq i, j \leq r$ , dann gilt

$$\langle \tilde{v}_i, \tilde{v}_j \rangle = \langle T^*w_i, T^*w_j \rangle = \lambda_i \langle w_i, w_j \rangle,$$

und folglich ist die Menge  $\{v_i = \frac{1}{\sqrt{\lambda_i}} \tilde{v}_i | 1 \leq i \leq r\}$  orthonormal (und insbesondere linear unabhängig). Nach der Dimensionsformel gilt  $\text{nullity}(T) = n - r$ . Sei  $(v_{r+1}, \dots, v_n)$  eine ONB von  $\text{Ker}(T)$ , dann ist  $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$  eine ONB von  $\mathbb{R}^n$ . Sei nämlich  $v \in \text{Ker}(T)$  und  $1 \leq i \leq r$ , dann ist

$$\langle v, v_i \rangle = \langle Tv, w_i \rangle = 0,$$

und somit  $\text{span}\{v_1, \dots, v_r\} \cap \text{Ker}(T) = \{0\}$ , sodass aus der Dimensionsformel folgt

$$\mathbb{R}^n = \text{span}\{v_1, \dots, v_r\} \oplus \text{Ker}(T).$$

Es ist  $Tv_i = \frac{1}{\sqrt{\lambda_i}} T\tilde{v}_i = \frac{1}{\sqrt{\lambda_i}} TT^*w_i = \sigma_i w_i$  für alle  $1 \leq i \leq r$ , wobei  $\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}$ , und  $Tv_i = 0$  wann immer  $r < i \leq n$ .

**Siehe nächstes Blatt!**

- b) Wir wählen die Basen  $\mathcal{C} = (e_1, e_2)$  von  $\mathbb{R}^2$  und  $\mathcal{B} = (v_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}(e_1 + e_3), v_2 = \frac{1}{\sqrt{2}}(e_2 + e_4), v_3 = \frac{1}{\sqrt{2}}(e_1 - e_3), v_4 = \frac{1}{\sqrt{2}}(e_2 - e_4))$  von  $\mathbb{R}^4$ . Es ist klar, dass  $\mathcal{C}$  eine ONB bestehend aus Eigenvektoren von  $AA^T$  zum einzigen Eigenwert 2 ist. Somit besitzt  $A$  die Singulärwerte  $(\sqrt{2}, \sqrt{2}, 0, 0)$  nach der Dimensionsformel. Seien  $1 \leq i, j, k, l \leq 4$ , dann ist

$$\frac{1}{2}(e_i \pm e_j)^T(e_k \pm e_l) = \frac{1}{2}(e_i^T e_k \pm e_j^T e_k \pm e_i^T e_l \pm e_j^T e_l) = \frac{1}{2}(\delta_{ik} \pm \delta_{jk} \pm \delta_{il} \pm \delta_{jl})$$

und nach einsetzen der Indizes wie in der Basis  $\mathcal{B}$  folgt also, dass  $\mathcal{B}$  eine orthonormale Menge der Kardinalität vier, und somit eine ONB von  $\mathbb{R}^4$  ist.

Es gilt

$$L_A v_1 = \sqrt{2}e_1, \quad L_A v_2 = \sqrt{2}e_2, \quad L_A v_3 = 0, \quad L_A v_4 = 0,$$

wie gewünscht.

Alternativ berechnet man  $AA^T = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$  und findet die ONB  $e_1, e_2$  von  $\mathbb{R}^2$ . Seien  $\tilde{v}_1 = \frac{1}{2}(e_1 + e_3)$  und  $v_2 = \frac{1}{2}(e_2 + e_4)$ , dann ist  $A\tilde{v}_1 = e_1$  und  $A\tilde{v}_2 = e_2$ . Das Gleichungssystem  $Av = 0$  liefert beispielsweise die Basis  $\{e_1 - e_3, e_2 - e_4\}$  von  $\text{Ker}(A)$ , und nach Normalisierung ist also

$$\left\{ \frac{1}{\sqrt{2}}(e_1 + e_3), \frac{1}{\sqrt{2}}(e_2 + e_4), \frac{1}{\sqrt{2}}(e_1 - e_3), \frac{1}{\sqrt{2}}(e_2 - e_4) \right\}$$

eine ONB von  $\mathbb{R}^4$  wie gewünscht und bereits oben überprüft.

5. a) (4 Punkte) Sei  $V$  ein Vektorraum über  $\mathbb{K}$ , sei  $T \in \text{End}(V)$  und sei  $\lambda$  ein Eigenwert von  $T$ . Definieren Sie den verallgemeinerten Eigenraum  $K_\lambda$  von  $T$  und beweisen Sie, dass  $K_\lambda \subseteq V$  ein Unterraum ist.
- b) (4 Punkte) Für  $T$  und  $\lambda$  wie oben, sei  $\mu \in \mathbb{K}$  so, dass  $\mu \neq \lambda$  ist. Zeigen Sie, dass  $(T - \mu \text{id}_V)|_{K_\lambda}$  injektiv ist.
- c) (7 Punkte) Sei  $\mathbb{R}_3[X]$  der  $\mathbb{R}$ -Vektorraum der Polynome mit Koeffizienten in  $\mathbb{R}$  vom Grad höchstens drei. Sei  $D : \mathbb{R}_3[X] \rightarrow \mathbb{R}_3[X]$  gegeben durch  $p \mapsto p'$ . Bestimmen Sie eine Jordanbasis  $\mathcal{B}$  von  $\mathbb{R}_3[X]$  für  $D$ .

**Lösung:**

- a) Es ist

$$K_\lambda = \{v \in V \mid \exists k \in \mathbb{N} : (T - \lambda \text{id}_V)^k(v) = 0\}.$$

Es gilt sicher  $0 \in K_\lambda$ , und somit reicht es, zu zeigen, dass für alle  $u, v \in K_\lambda$  und für alle  $\mu \in \mathbb{K}$  gilt  $u + \mu v \in K_\lambda$ . Wähle hierfür  $k, l \in \mathbb{N}$  so, dass  $(T - \lambda \text{id}_V)^k(u) = 0 = (T - \lambda \text{id}_V)^l(v)$ . Dann ist

$$\begin{aligned} (T - \lambda \text{id}_V)^{k+l}(u + \mu v) &= (T - \lambda \text{id}_V)^l((T - \lambda \text{id}_V)^k(u)) \\ &\quad + \mu(T - \lambda \text{id}_V)^k((T - \lambda \text{id}_V)^l(v)) = 0 \end{aligned}$$

und somit  $u + \mu v \in K_\lambda$ . Also ist  $K_\lambda$  ein Unterraum.

**Bitte wenden!**

- b) Angenommen  $v \in \text{Ker}(T - \mu \text{id}_V) \cap K_\lambda$  von 0 verschieden. Sei  $k \in \mathbb{N}$  so, dass  $(T - \lambda \text{id}_V)^k(v) = 0$  und  $(T - \lambda \text{id}_V)^{k-1}(v) \neq 0$ . Da  $T - \lambda \text{id}_V$  und  $T - \mu \text{id}_V$  kommutieren, gilt für  $u = (T - \lambda \text{id}_V)^{k-1}(v)$ , dass  $0 = (T - \lambda \text{id}_V)(u) = (T - \mu \text{id}_V)(u)$  und folglich

$$\lambda u = Tu = \mu u.$$

Da  $u \neq 0$  und  $(\lambda - \mu)u = 0$ , folgt  $\lambda = \mu$ . Das ist ein Widerspruch.

- c) Wir zeigen, dass die geordnete Basis  $\mathcal{B} = (p_0 = 1, p_1 = X, p_2 = \frac{1}{2}X^2, p_3 = \frac{1}{6}X^3)$  eine Jordan Basis für  $D$  ist. Tatsächlich ist  $\mathcal{B}$  eine Basis von  $\mathbb{R}_3[X]$ , da für jedes Polynom  $p = a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3$  gilt

$$p = a_0 + a_1p_1 + 2a_2p_2 + 6a_3p_3,$$

d.h.  $\mathcal{B}$  ist ein Erzeugendensystem der Kardinalität  $4 = \dim \mathbb{R}_3[X]$ .

Es gilt

$$Dp_3 = p_2, \quad Dp_2 = p_1, \quad Dp_1 = p_0, \quad Dp_0 = 0$$

und somit

$$[D]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

und somit ist  $[D]_{\mathcal{B}}$  in Jordan Normalform. Per definitionem ist also  $\mathcal{B}$  eine Jordan Basis für  $D$ .

Alternativ sei  $\mathcal{B} = \{1, X, X^2, X^3\}$  die Monombasis von  $\mathbb{R}_3[X]$ . Dann ist

$$[D]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

und somit  $\text{char}_D(X) = X^4$ . Also ist 0 der einzige Eigenwert von  $D$ . Sei  $v = (x, y, z, t)^T \in \mathbb{R}^4$ , dann ist

$$[D]_{\mathcal{B}}v = \begin{pmatrix} y \\ 2z \\ 3t \\ 0 \end{pmatrix}$$

und somit ist  $\text{Ker}(D) = \mathbb{R}_0[X]$  eindimensional. Es existiert also eine Jordanbasis von  $D$  zu einem Zyklus mit Endvektor 1. Es gilt  $Dp = 1$  und da der affine Lösungsraum eindimensional ist, ist  $X$  das eindeutige Element in  $\mathbb{R}_1[X]$  mit  $Dp = 1$ . Analog ist  $p = \frac{1}{2}X^2$  das eindeutige Element mit  $Dp = X$  und  $p = \frac{1}{6}X^3$  das eindeutige Element mit  $Dp = \frac{1}{2}X^2$ . Also liefert der Zyklus  $(1, X, \frac{1}{2}X^2, \frac{1}{6}X^3)$  eine Jordanbasis wie gewünscht.

6. Im Folgenden sei  $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  ein endlichdimensionaler unitärer Vektorraum.

**Siehe nächstes Blatt!**

- a) (4 Punkte) Geben Sie die Definition einer unitären Abbildung auf  $V$  wieder und zeigen Sie, dass jeder unitäre Endomorphismus  $T \in \text{End}(V)$  invertierbar ist.
- b) (4 Punkte) Sei  $T \in \text{End}(V)$  eine normale Abbildung mit  $Tv = \lambda v$  für ein  $\lambda \in \mathbb{C}$  und ein  $v \in V \setminus \{0\}$ . Zeigen Sie, dass  $T^*v = \bar{\lambda}v$  gilt.
- c) (7 Punkte) Sei gegeben der komplexe Vektorraum  $V = M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$  versehen mit dem inneren Produkt

$$\langle A, B \rangle = \text{tr}(A^*B) \quad (A, B \in V).$$

Sei  $T : M_{2 \times 2}(\mathbb{C}) \rightarrow M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$  die lineare Abbildung gegeben durch  $A \mapsto A^T$ . Zeigen Sie, dass  $T$  selbstadjungiert ist bezüglich obigem inneren Produkt und bestimmen Sie eine Orthonormalbasis von  $V$  bestehend aus Eigenvektoren von  $T$ .

*Bemerkung:* Sie müssen nicht zeigen, dass  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  ein inneres Produkt ist.

### Lösung:

- a) Ein Operator  $T$  auf einem unitären Vektorraum  $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  ist unitär, falls  $\langle Tv, Tu \rangle = \langle u, v \rangle$  gilt für alle  $u, v \in V$ . Sei nun  $T \in \text{End}(V)$  unitär. Wir zeigen, dass  $T$  injektiv ist. Sei also  $u \in V \setminus \{0\}$ , dann gilt wegen der positiven Definitheit des inneren Produkts  $0 \neq \langle u, u \rangle = \langle Tu, Tu \rangle$ , und wegen der Linearität im zweiten Argument ist also  $Tu \neq 0$ . Also ist  $T$  injektiv und somit bijektiv, da  $V$  nach Voraussetzung endlichdimensional ist.

- b) Man berechnet

$$\begin{aligned} 0 &= \|Tv - \lambda v\|^2 \\ &= \langle Tv, Tv \rangle - \langle \lambda v, Tv \rangle - \langle Tv, \lambda v \rangle + \langle \lambda v, \lambda v \rangle \\ &= \langle T^*v, T^*v \rangle - \bar{\lambda} \langle T^*v, v \rangle - \lambda \langle v, T^*v \rangle + \bar{\lambda} \lambda \langle v, v \rangle \\ &= \langle T^*v, T^*v \rangle - \bar{\lambda} \langle T^*v, v \rangle - \lambda \langle v, T^*v \rangle + \bar{\lambda} \lambda \langle v, v \rangle \\ &= \langle T^*v, T^*v \rangle - \langle T^*v, \bar{\lambda}v \rangle - \langle \bar{\lambda}v, T^*v \rangle + \langle \bar{\lambda}v, \bar{\lambda}v \rangle \\ &= \|T^*v - \bar{\lambda}v\|^2. \end{aligned}$$

Somit folgt  $T^*v = \bar{\lambda}v$  aus der positiven Definitheit von  $\|\cdot\|$ .

- c) Seien  $A, B \in M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$ , dann ist

$$\langle A, B^T \rangle = \text{tr}(A^*B^T) = \overline{\text{tr}(A^T B^*)} = \overline{\text{tr}(B^* A^T)} = \overline{\langle B, A^T \rangle} = \langle A^T, B \rangle,$$

und somit ist  $T$  selbstadjungiert. Seien

$$E_{1,1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad E_{1,2} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad E_{2,1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad E_{2,2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Dann sind  $E_{1,1}$  und  $E_{2,2}$  Eigenvektoren von  $T$  zum Eigenwert 1 und wegen  $E_{1,1}^* E_{1,1} = E_{1,1}$ ,  $E_{2,2}^* E_{2,2} = E_{2,2}$  und  $E_{1,1}^* E_{2,2} = 0$  ist  $\{E_{1,1}, E_{2,2}\}$  eine linear unabhängige, orthonormale Menge bestehend aus Eigenvektoren von  $T$ . Man beachte, dass  $\{E_{1,1}, E_{2,2}, E_{1,2} +$

**Bitte wenden!**

$E_{2,1}, E_{1,2} - E_{2,1}$  eine linear unabhängige Teilmenge von  $M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$  ist, und  $E_{1,2} + E_{2,1}$  sowie  $E_{1,2} - E_{2,1}$  ebenfalls Eigenvektoren zu den Eigenwerten 1 und  $-1$  sind. Wegen

$$\langle E_{1,2} - E_{2,1}, E_{1,2} + E_{2,1} \rangle = \text{tr} \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = 0,$$

$$\langle E_{1,2} - E_{2,1}, E_{1,1} \rangle = \text{tr} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = 0,$$

$$\langle E_{1,2} - E_{2,1}, E_{2,2} \rangle = \text{tr} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0,$$

$$\langle E_{1,2} + E_{2,1}, E_{1,1} \rangle = \text{tr} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = 0,$$

$$\langle E_{1,2} + E_{2,1}, E_{2,2} \rangle = \text{tr} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0$$

ist also  $\{E_{1,1}, E_{2,2}, E_{1,2} + E_{2,1}, E_{1,2} - E_{2,1}\}$  also eine orthogonale Basis von  $M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$  bestehend aus Eigenvektoren von  $T$ . Es gilt  $(E_{1,2} - E_{2,1})^*(E_{1,2} - E_{2,1}) = (E_{1,2} + E_{2,1})^*(E_{1,2} + E_{2,1}) = I_2$  und wegen  $\text{tr}(I_2) = 2$  ist also

$$\left\{ E_{1,1}, E_{2,2}, \frac{1}{\sqrt{2}}(E_{1,2} + E_{2,1}), \frac{1}{\sqrt{2}}(E_{1,2} - E_{2,1}) \right\}$$

eine Orthonormalbasis bestehend aus Eigenvektoren von  $M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$ .