

Lösung zum 7.Übungsblatt

1. Für $c \in \mathbb{R}$ sei die Matrix $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & c \\ -1 & 2 & 0 \\ c & 0 & 4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ gegeben.

- Man bestimme alle $c \in \mathbb{R}$, für die σ_A ein Skalarprodukt auf \mathbb{R}^3 ist.
- Für $c = 1$ bestimme man bezüglich σ_A die Längen der drei Einheitsvektoren e_1, e_2, e_3 sowie die von ihnen eingeschlossenen Winkel.
- Für die Hauptuntermatrix $A_2 = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ von A bestimme man eine Matrix $P \in \text{GL}_2(\mathbb{R})$ mit $P^\top P = A_2$.

Lösung:

- Für alle $c \in \mathbb{R}$ ist die Matrix A symmetrisch und folglich σ_A eine symmetrische Bilinearform auf \mathbb{R}^3 . Nach dem Kriterium von Hurwitz ist A genau dann positiv definit, wenn alle drei Hauptminoren

$$\det(A_1) = 1 \quad \text{und} \quad \det(A_2) = \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} = 1$$

sowie

$$\det(A_3) = \begin{vmatrix} 1 & -1 & c \\ -1 & 2 & 0 \\ c & 0 & 4 \end{vmatrix} = (8 + 0 + 0) - (2c^2 + 0 + 4) = 4 - 2c^2$$

positiv sind, also genau für $c^2 < 2$. Damit ist σ_A genau dann ein Skalarprodukt auf \mathbb{R}^3 , wenn $c \in]-\sqrt{2}, \sqrt{2}[$ gilt.

- Es ist

$$\begin{aligned} \|e_1\| &= \sqrt{\sigma_A(e_1, e_1)} = \sqrt{1} = 1, \\ \|e_2\| &= \sqrt{\sigma_A(e_2, e_2)} = \sqrt{2} \quad \text{und} \\ \|e_3\| &= \sqrt{\sigma_A(e_3, e_3)} = \sqrt{4} = 2 \end{aligned}$$

sowie

$$\begin{aligned} \cos \sphericalangle(e_1, e_2) &= \frac{\sigma_A(e_1, e_2)}{\|e_1\| \cdot \|e_2\|} = \frac{-1}{1 \cdot \sqrt{2}} = -\frac{1}{\sqrt{2}}, \\ \cos \sphericalangle(e_1, e_3) &= \frac{\sigma_A(e_1, e_3)}{\|e_1\| \cdot \|e_3\|} = \frac{c}{1 \cdot 2} = \frac{c}{2} \quad \text{und} \\ \cos \sphericalangle(e_2, e_3) &= \frac{\sigma_A(e_2, e_3)}{\|e_2\| \cdot \|e_3\|} = \frac{0}{\sqrt{2} \cdot 2} = 0, \end{aligned}$$

also

$$\sphericalangle(e_1, e_2) = \frac{3\pi}{4} \text{ (bzw. } 135^\circ\text{)}, \quad \sphericalangle(e_1, e_3) = \frac{\pi}{3} \text{ (bzw. } 60^\circ\text{)}$$

und

$$\sphericalangle(e_2, e_3) = \frac{\pi}{2} \text{ (bzw. } 90^\circ\text{)}.$$

- c) Nach dem Kriterium von Hurwitz ist A_2 positiv definit. Wir unterwerfen die kanonische Basis e_1, e_2 von \mathbb{R}^2 dem Gram-Schmidtschen Orthonormalisierungsverfahren bezüglich des von A_2 gegebenen Skalarprodukts σ_{A_2} und erhalten

$$a_1 = e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{mit} \quad \|a_1\| = \sqrt{\sigma_{A_2}(a_1, a_1)} = \sqrt{1} = 1,$$

also

$$b_1 = \frac{1}{\|a_1\|} \cdot a_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix},$$

sowie

$$a_2 = e_2 - \sigma_{A_2}(e_2, b_1) \cdot b_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} - (-1) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

mit

$$\|a_2\| = \sqrt{\sigma_{A_2}(a_2, a_2)} = \sqrt{1} = 1,$$

also

$$b_2 = \frac{1}{\|a_2\|} \cdot a_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Dann leistet

$$P = (b_1, b_2)^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

das Gewünschte; es ist nämlich

$$P^\top P = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} = A_2.$$

2. (Staatsexamensaufgabe Frühjahr 1997).

Für den reellen Parameter $s \in \mathbb{R}$ sei die Matrix $A_s = \begin{pmatrix} 1+s & 1-s & -1 \\ 1-s & 5+s & -3 \\ -1 & -3 & 3-4s^2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ gegeben.

- Man ermittle für jedes $s \in \mathbb{R}$ die Lösungsmenge des Gleichungssystems $A_s \cdot x = 0$.
- Für welche $s \in \mathbb{R}$ ist die symmetrische Matrix A_s positiv definit?

Lösung:

a) Es ist

$$\begin{aligned} A_s &= \begin{pmatrix} 1+s & 1-s & -1 \\ 1-s & 5+s & -3 \\ -1 & -3 & 3-4s^2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{I+II}} \begin{pmatrix} 2 & 6 & -4 \\ 1-s & 5+s & -3 \\ -1 & -3 & 3-4s^2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{I} \cdot \frac{1}{2}} \\ &\xrightarrow{\text{II} + (s-1) \cdot \text{I}} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 1-s & 5+s & -3 \\ -1 & -3 & 3-4s^2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{III} + \text{I}} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 2+4s & -1-2s \\ 0 & 0 & 1-4s^2 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 2(1+2s) & -(1+2s) \\ 0 & 0 & (1+2s)(1-2s) \end{pmatrix}; \end{aligned}$$

dies motiviert die folgende Fallunterscheidung:

- Für $s \in \mathbb{R} \setminus \{-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\}$ ist $1+2s \neq 0$ sowie $1-2s \neq 0$ und damit

$$A_s \xrightarrow{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \text{also } L_s = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

- Für $s = -\frac{1}{2}$ ist

$$A_{-\frac{1}{2}} \xrightarrow{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \text{also } L_{-\frac{1}{2}} = \mathbb{R} \cdot \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \mathbb{R} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

- Für $s = \frac{1}{2}$ ist

$$A_{\frac{1}{2}} \xrightarrow{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 4 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\sim} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \text{also } L_{\frac{1}{2}} = \mathbb{R} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

- Nach dem Kriterium von Hurwitz ist die symmetrische Matrix A_s genau dann positiv definit, wenn die drei Hauptminoren

$$\det(A_{s,1}) = 1+s,$$

$$\begin{aligned}\det(A_{s,2}) &= \begin{vmatrix} 1+s & 1-s \\ 1-s & 5+s \end{vmatrix} = (1+s)(5+s) - (1-s)(1-s) = \\ &= (5+6s+s^2) - (1-2s+s^2) = 4+8s = 4(1+2s)\end{aligned}$$

sowie

$$\begin{aligned}\det(A_{s,3}) &= \begin{vmatrix} 1+s & 1-s & -1 \\ 1-s & 5+s & -3 \\ -1 & -3 & 3-4s^2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 6 & -4 \\ 1-s & 5+s & -3 \\ -1 & -3 & 3-4s^2 \end{vmatrix} = \\ &= 2 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 2+4s & -1-2s \\ 0 & 0 & 1-4s^2 \end{vmatrix} = 4(1+2s)^2(1-2s)\end{aligned}$$

positiv sind. Wegen

$$\det(A_{s,1}) > 0 \iff 1+s > 0 \iff -1 < s,$$

$$\det(A_{s,2}) > 0 \iff 1+2s > 0 \iff -\frac{1}{2} < s$$

sowie

$$\det(A_{s,3}) > 0 \iff 1+2s \neq 0 \text{ und } 1-2s > 0 \iff s \neq -\frac{1}{2} \text{ und } s < \frac{1}{2}$$

ist die Matrix A_s genau dann positiv definit, wenn

$$s \in \left] -\frac{1}{2}, \frac{1}{2} \right[$$

gilt.

3. Für den Vektorraum $V = \mathbb{R}^{n \times n}$ betrachte man die durch

$$\sigma(A, B) = \text{Spur}(AB) \quad \text{und} \quad \tau(A, B) = \text{Spur}(A^\top B) \quad \text{für } A, B \in V$$

definierten Abbildungen $\sigma : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ und $\tau : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$. (*Hinweis:* Die Definition der Spur finden Sie im Skript, Satz 8.8)

- Man zeige, daß σ und τ symmetrische Bilinearformen auf V sind.
- Man überprüfe, ob σ und τ Skalarprodukte auf V sind.

Lösung:

- Für alle $A, A', B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und $\lambda \in \mathbb{R}$ gilt

$$\begin{aligned}\sigma(A + A', B) &= \text{Spur}((A + A')B) = \text{Spur}(AB + A'B) = \\ &= \text{Spur}(AB) + \text{Spur}(A'B) = \sigma(A, B) + \sigma(A', B)\end{aligned}$$

und

$$\begin{aligned}\sigma(\lambda \cdot A, B) &= \text{Spur}((\lambda \cdot A)B) = \text{Spur}(\lambda \cdot (AB)) = \\ &= \lambda \cdot \text{Spur}(AB) = \lambda \cdot \sigma(A, B)\end{aligned}$$

sowie

$$\sigma(A, B) = \text{Spur}(AB) = \text{Spur}(BA) = \sigma(B, A).$$

Da sich die nachgewiesene Linearität im ersten Argument aufgrund der gezeigten Symmetrie auch auf das zweite Argument überträgt, ist σ eine symmetrische Bilinearform auf V .

Ferner gilt für alle $A, A', B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} \tau(A + A', B) &= \text{Spur}((A + A')^\top B) = \\ &= \text{Spur}((A^\top + A'^\top)B) = \text{Spur}(A^\top B + A'^\top B) = \\ &= \text{Spur}(A^\top B) + \text{Spur}(A'^\top B) = \tau(A, B) + \tau(A', B) \end{aligned}$$

und

$$\begin{aligned} \tau(\lambda \cdot A, B) &= \text{Spur}((\lambda \cdot A)^\top B) = \text{Spur}((\lambda \cdot A^\top) B) = \\ &= \text{Spur}(\lambda \cdot (A^\top B)) = \lambda \cdot \text{Spur}(A^\top B) = \lambda \cdot \tau(A, B) \end{aligned}$$

sowie

$$\tau(A, B) = \text{Spur}(A^\top B) = \text{Spur}((A^\top B)^\top) = \text{Spur}(B^\top A) = \tau(B, A).$$

Da sich erneut die nachgewiesene Linearität im ersten Argument aufgrund der gezeigten Symmetrie auch auf das zweite Argument überträgt, ist σ eine symmetrische Bilinearform auf V .

b) Für $A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ gilt $A^2 = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ und damit

$$\sigma(A, A) = \text{Spur}(A^2) = -2 < 0;$$

damit ist σ nicht positiv definit und folglich kein Skalarprodukt auf V .

Für $A = (a_{ij})_{i,j} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ sei $C = (c_{ij})_{i,j}$ mit $C = A^\top A$; für alle $k \in \{1, \dots, n\}$ gilt $c_{kk} = a_{1k}^2 + \dots + a_{nk}^2$ und damit

$$\tau(A, A) = \text{Spur}(A^\top A) = \text{Spur}(C) = \sum_{k=1}^n c_{kk} = \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^n a_{jk}^2 \geq 0,$$

und aus $\tau(A, A) = 0$ folgt $a_{jk} = 0$ für alle $j, k \in \{1, \dots, n\}$, also $A = 0$.
Damit ist τ positiv definit und folglich ein Skalarprodukt auf V .

4. Sei (V, σ) ein euklidischer Vektorraum. Man zeige für alle $v, w \in V$:

- $\sigma(v, w) = \frac{1}{4} \|v + w\|^2 - \frac{1}{4} \|v - w\|^2$
- $2(\|v\|^2 + \|w\|^2) = \|v + w\|^2 + \|v - w\|^2$ (Parallelogrammgleichung)
- $v \perp w \iff \|v + w\| = \|v - w\|$
- $\|v + w\| = \|v\| + \|w\| \iff w = 0$ oder $v = \lambda w$ für ein $\lambda \geq 0$

Lösung:

Für alle $v, w \in V$ gilt

$$\begin{aligned}\|v + w\|^2 &= \sigma(v + w, v + w) = \sigma(v, v + w) + \sigma(w, v + w) = \\ &= (\sigma(v, v) + \sigma(v, w)) + (\sigma(w, v) + \sigma(w, w)) = \|v\|^2 + 2\sigma(v, w) + \|w\|^2\end{aligned}$$

sowie

$$\begin{aligned}\|v - w\|^2 &= \sigma(v - w, v - w) = \sigma(v, v - w) - \sigma(w, v - w) = \\ &= (\sigma(v, v) - \sigma(v, w)) - (\sigma(w, v) - \sigma(w, w)) = \|v\|^2 - 2\sigma(v, w) + \|w\|^2;\end{aligned}$$

diese Ergebnisse finden im folgenden Verwendung.

a) Es ergibt sich

$$\begin{aligned}\frac{1}{4}\|v + w\|^2 - \frac{1}{4}\|v - w\|^2 &= \frac{1}{4}(\|v\|^2 + 2\sigma(v, w) + \|w\|^2) - \\ &\quad - \frac{1}{4}(\|v\|^2 - 2\sigma(v, w) + \|w\|^2) = \sigma(v, w).\end{aligned}$$

b) Es ergibt sich

$$\begin{aligned}\|v + w\|^2 + \|v - w\|^2 &= (\|v\|^2 - 2\sigma(v, w) + \|w\|^2) + \\ &\quad + (\|v\|^2 + 2\sigma(v, w) + \|w\|^2) = 2(\|v\|^2 + \|w\|^2).\end{aligned}$$

(Die Bezeichnung „Parallelogrammgleichung“ erklärt sich wie folgt: Wir betrachten das von den Vektoren v und w aufgespannte Parallelogramm mit dem Eckpunkten $0, v, v + w$ und w . Die Seiten zwischen 0 und v sowie $v + w$ und w besitzen jeweils die Länge $\|v\|$, die Seiten zwischen v und $v + w$ sowie w und 0 jeweils die Länge $\|w\|$; die Diagonale zwischen 0 und $v + w$ mißt die Länge $\|v + w\|$ und die Diagonale zwischen v und w die Länge $\|v - w\|$. Die Parallelogrammgleichung besagt also, daß die Quadrate über den vier Seiten des Parallelogramms zusammen dieselbe Fläche besitzen wie die Quadrate über den beiden Diagonalen.)

c) Es ergibt sich

$$\begin{aligned}\|v + w\| = \|v - w\| &\iff \|v + w\|^2 = \|v - w\|^2 \iff \\ &\iff 2\sigma(v, w) = -2\sigma(v, w) \iff \sigma(v, w) = 0 \iff v \perp w.\end{aligned}$$

d) Es ergibt sich zunächst

$$\begin{aligned}\|v + w\| = \|v\| + \|w\| &\iff \|v + w\|^2 = (\|v\| + \|w\|)^2 \iff \\ &\iff \|v\|^2 + 2\sigma(v, w) + \|w\|^2 = \|v\|^2 + 2\|v\| \cdot \|w\| + \|w\|^2 \iff \\ &\iff 2\sigma(v, w) = 2\|v\| \cdot \|w\| \iff \sigma(v, w) = \|v\| \cdot \|w\|;\end{aligned}$$

damit erhält man:

- Für „ \Rightarrow “ folgt aus $\sigma(v, w) = \|v\| \cdot \|w\|$

$$\sigma(v, w) \geq 0 \quad \text{und damit} \quad |\sigma(v, w)| = \sigma(v, w) = \|v\| \cdot \|w\|,$$

woraus sich mit der Cauchy–Schwarzschen Ungleichung ergibt, daß v und w linear abhängig sind; folglich ist $w = 0$ oder $v = \lambda w$ mit $w \neq 0$ und $\lambda \in \mathbb{R}$, wobei

$$0 \leq \sigma(v, w) = \sigma(\lambda w, w) = \lambda \sigma(w, w) = \lambda \cdot \|w\|^2$$

und damit $0 \leq \lambda$ gilt.

- Für „ \Leftarrow “ ergibt sich im Falle $w = 0$

$$\sigma(v, w) = 0 = \|v\| \cdot \|w\|$$

sowie im Falle $v = \lambda w$ mit $\lambda \geq 0$

$$\begin{aligned} \sigma(v, w) &= \sigma(\lambda w, w) = \lambda \sigma(w, w) = \lambda \|w\|^2 = (\lambda \|w\|) \cdot \|w\| \stackrel{\lambda \geq 0}{=} \\ &= (|\lambda| \cdot \|w\|) \cdot \|w\| = \|\lambda w\| \cdot \|w\| = \|v\| \cdot \|w\|. \end{aligned}$$