

Charakteristisches Polynom und Minimal pol

Einsetzen einer Matrix $A \in M_{n,K}$ ($n \in \mathbb{N}$, K Körper)
in ein Polynom $f \in K[x]$: Ist $f =$
 $a_r x^r + a_{r-1} x^{r-1} + \dots + a_1 x + a_0$ (mit $r \in \mathbb{N}_0$
und $a_0, \dots, a_r \in K$), dann setzt man

$$f(A) = a_r A^r + a_{r-1} A^{r-1} + \dots + a_1 A + a_0 E_n$$

Def 1) Das charakteristische Polynom einer
Matrix $A \in M_{n,K}$ ist geg durch

Bsp
 χ_A
 $\chi_A(A)$

$$\chi_A = \det(x E_n - A) \in K[x]$$

iii) Das Minimalpolynom von A ist das eindeutig bestimmte normierte Polynom minimalen Grades $\mu_A \in K[x]$ mit $\mu_A(A) = 0$.

Satz. ii) Die Eigenwerte von A sind genau die Nullstellen von χ_A , und zugleich genau die Nullstellen von μ_A .

iii) Ist $f \in K[x]$ mit $f(A) = 0$, dann folgt $\mu_A \mid f$.

iii) Satz von Cayley-Hamilton: $\chi_A(A) = 0$ (ii)
für alle $A \in M_{n,K}$ ($\stackrel{(ii)}{\implies} \mu_A \mid \chi_A$)

Bem. Für jede Matrix $A \in M_{n,K}$ ist sowohl $\mu_A = \chi_A$ als auch $\mu_A \neq \chi_A$ möglich.

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \mu_A = \chi_A = (x-2)^2$$

$$B = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \mu_B = x-2, \chi_B = (x-2)^2$$

Bsp. für den Satz von Cayley-Hamilton:

$$\chi_A = \det \begin{pmatrix} x-2 & -1 \\ 0 & x-2 \end{pmatrix} = (x-2)^2 = x^2 - 4x + 4$$

$$\chi_A(A) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} - 4 \cdot \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} + 4 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

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

Diagonalisierbarkeit

ii) Sei $n \in \mathbb{N}$, K ein Körper, $A \in M_{n,K}$.

A heißt diagonalisierbar $\iff$ Es gibt eine Diagonalmatrix $D = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix}$ die zu A ähnlich ist, d.h. $\exists T \in GL_n(K)$ mit $D = TAT^{-1}$.

iii) Sei K ein Körper, V ein endlich-dim. K -Vektorraum und $\phi \in \text{End}_K(V)$.

ϕ heißt diagonalisierbar $\Leftrightarrow$ Es gibt eine geordnete Basis B von V , so dass $M_B(\phi)$ eine Diagonalmatrix ist.

Erinnerung: Seien K , V und ϕ wie oben, außerdem B eine beliebige geordnete Basis von V . Dann gilt:

ϕ ist diagonalisierbar $\Leftrightarrow M_B(\phi)$ ist diagonalisierbar

(In jeder
für 13

Ergänzung: Ist $A \in M_{n,K}$ und $\phi_A \in \text{End}_K(K^n)$ geg. durch $v \mapsto Av$, dann gilt: A diagonalisierbar $\Leftrightarrow \phi_A$ diagonalisierbar

Def. Sei $A \in M_{n,K}$ und $\lambda \in K$ ein Eigenwert der Matrix A . Dann ist die algebraische Vielfachheit $\mu_a(A, \lambda)$ von λ die Vielfachheit von λ als Nullstelle von χ_A . Die Zahl $\mu_g(A, \lambda) = \dim \text{Eig}(A, \lambda)$ wird die geometrische Vielfachheit von λ genannt.

zu (i)

$B \in \mathcal{B}$

Es

Diagonalisierbarkeitskriterium

Sei $A \in M_{n,K}$, und seien $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ die verschiedenen Eigenwerte von A . Dann sind äquivalent

(i) A ist diagonalisierbar

(ii) $K^n = \text{Eig}(A, \lambda_1) \oplus \dots \oplus \text{Eig}(A, \lambda_r)$

(iii) χ_A ist Produkt von Linearfaktoren aus $K[X]$, und es gilt $\mu_a(A, \lambda_i) = \mu_g(A, \lambda_i)$ für $1 \leq i \leq r$.

(In jedem Fall gilt $1 \leq \mu_g(A, \lambda_i) \leq \mu_a(A, \lambda_i)$ für $1 \leq i \leq r$.)

in V ,
nal-

ϕ wie
die Größe

Dann

$M_B(\phi)$ ist
diagonalisierbar

F12T3A1 Sei $G = GL_4(\mathbb{C})$ und

$$M = \{B \in M_{4,\mathbb{C}} \mid B^2 = E_4\}$$

bereits gezeigt: Alle Matrizen aus M sind diagonalisierbar.

zu (b)

(i) z.zg: Durch $(T, B) \mapsto TBT^{-1}$ ist eine Abb. $G \times M \rightarrow M$ definiert

(ii) Diese Abbildung liefert eine Gruppenoperation von G auf M .

(iii) Es gibt genau 5 Bahnen bzgl. dieser Operation.

zu (i) Sei $T \in G$ und $B \in M$. z.zg. $TBT^{-1} \in M$
 $B \in M \Rightarrow B^2 = E_4 \Rightarrow (TBT^{-1})^2 =$

$$(TBT^{-1})(TBT^{-1}) = TBE_4BT^{-1} = TB^2T^{-1} \\ = TE_4T^{-1} = TT^{-1} = E_4 \Rightarrow TBT^{-1} \in M$$

zu ii) Übung

zu iii) bereits bekannt: Für jedes $B \in M$ gilt

$\mathbb{C}^4 = \text{Eig}(B, 1) \oplus \text{Eig}(B, -1)$, d.h. ± 1 sind die einzigen Eigenwerte von B

Beh.: $R = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & & & \\ & -1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix} \right\}$

$= A_0 \qquad = A_1 \qquad = A_2 \qquad = A_3 \qquad = A_4$

ist Repräsentantensystem der Bahnen. (Wegen $|R|=5$)

folgt daraus, dass es genau fünf Bahnen bzgl. der Operation gibt.) Sei B eine Bahn bzgl. der Operation, also $B = G(B)$ für ein $B \in M$. zu überprüfen: B enthält (1) mindestens ein (2) höchstens ein Element aus R . (*)

zu (1) Wie in Teil (a) gezeigt, gilt $\mathbb{C}^4 = \text{Eig}(B, -1) \oplus \text{Eig}(B, 1)$.

Sei $r = \dim \text{Eig}(B, -1)$ und $s = \dim \text{Eig}(B, 1) \Rightarrow r + s = \dim \text{Eig}(B, -1)$

$+ \dim \text{Eig}(B, 1) = \dim \mathbb{C}^4 = 4 \Rightarrow s = 4 - r$

Sei $v_1, \dots, v_r$ eine Basis von $\text{Eig}(B, -1)$ und

$w_1, \dots, w_s$ eine Basis von $\text{Eig}(B, 1)$ Wegen (*)

ist dann $\tilde{B} = (v_1, \dots, v_r, w_1, \dots, w_s)$ eine geordnete Basis

G
huliche
das
 $x = -1)^{4-r}$
↙ □

des $\mathbb{C}^4$. Wegen $Bv_j = (-1)^j v_j$ für $1 \leq j \leq r$ und $Bw_j = 1 \cdot w_j$ für $1 \leq j \leq s$ sind die Spalten $s_1, \dots, s_4$ der Darstellungsmatrix $M_{\tilde{B}}(\phi_B)$ geg durch $-e_j$ für $j \leq r$ und e_j für $j > r$. Es gilt $M_{\tilde{B}}(\phi_B) = A_r$.

Wegen $M_{\varepsilon}(\phi_B) = B$ (wobei $\varepsilon = (e_1, \dots, e_4)$ die Einheitsmatrix bezeichnet) sind B und A_r ähnlich zueinander, d.h. es gilt $E_r = T \cdot B \cdot T^{-1}$ für ein $T \in G$.
 $\Rightarrow E_r = T \cdot B \in G(B)$, und $E_r \in R$.

zu (2) Ang., es gilt $E_r, E_s \in B$ mit

$$0 \leq r < s \leq 4. \quad E_r \in G(B) \Rightarrow$$

$$G(B) = G(A_r), \quad E_s \in G(B) \Rightarrow$$

$$G(B) = G(A_s) \quad (\text{weil die Bahnen eine Zerlegung von } M \text{ bilden}) \Rightarrow G(A_s) =$$

$$G(A_r) \Rightarrow A_s \in G(A_r) \Rightarrow \exists T \in G$$

$$\text{mit } A_s = T \cdot A_r = T A_r T^{-1} \quad \text{Als ähnliche}$$

Matrizen müssten A_r und A_s dasselbe char.

Polynom haben aber: $\chi_{A_r} = (x+1)^r (x-1)^{4-r}$

$$\chi_{A_s} = (x+1)^s (x-1)^s \Rightarrow \chi_{A_r} \neq \chi_{A_s} \quad \Downarrow \quad \square$$

Def. Sei (V, b) ein euklidischer
Vektorraum endlicher Dimension, also
ein endl.-dim. $\mathbb{R}$ -Vektorraum V mit
einem Skalarprodukt b (also eines
symm. positiv definite Bilinearform)

Eine geordnete Basis $B = (v_1, \dots, v_n)$
von V (mit $n = \dim V$) wird

Orthonormalbasis (ON-Basis)
von (V, b) genannt, wenn

$$b(v_i, v_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{falls } i=j \\ 0 & \text{falls } i \neq j \end{cases}$$

Für $1 \leq i, j \leq n$ gilt

Symm. positiv definite Bilinearform)

F23T2A1 (d) Bestimmen Sie eine ON-Basis bestehend aus Eigenvektoren des Endomorphismus $\phi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$,

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x-2z \\ 0 \\ -2x+4z \end{pmatrix}$$

Bekannt: Für die Einheitsbasis $\Sigma = (e_1, e_2, e_3)$ des $\mathbb{R}^3$ sind die Spalten der Darstellungsmatrix $M_\Sigma(\phi)$ genau die Bilder $\phi(e_1), \phi(e_2), \phi(e_3)$

$$\phi(e_1) = \phi\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1-2 \cdot 0 \\ 0 \\ -2 \cdot 1 + 4 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\phi(e_2) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \phi(e_3) = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow M_{\mathcal{E}}(\phi) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 4 \end{pmatrix} \quad \text{Berechne diese}$$

Matrix mit A.

Rechnung $\Rightarrow \chi_A = x^2(x-5)$ Nullstellen sind 0, 5, also sind das die einzigen Eigenwerte von A.

Bestimmung des Eigenraumes.

(i) Eigenwert 0.

$$A - 0 \cdot E_3 = A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 4 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

obere Zeile entspricht $x - 2z = 0 \Rightarrow x = 2z$

$$\Rightarrow \text{Eig}(A, 0) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid x = 2z \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} 2z \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid y, z \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \mid y, z \in \mathbb{R} \right\}$$

carform) $\mathbb{R}^3$

eine $= \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle_{\mathbb{R}}$

(ii) Eigenwert 5

$$A - 5E_3 = \begin{pmatrix} -4 & 0 & -2 \\ 0 & -5 & 0 \\ -2 & 0 & -1 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} -2 & 0 & -1 \\ 0 & -5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow$$

asis $\Sigma =$
Spalten

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{obere Zeilen entsprechen} \\ x + \frac{1}{2}z = 0, \quad y = 0 \end{array}$$

b) genau

$$\Rightarrow \text{Eig}(A, 5) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid x = -\frac{1}{2}z, y = 0 \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}z \\ 0 \\ z \end{pmatrix} \mid z \in \mathbb{R} \right\} = \left\langle \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle_{\mathbb{R}} = \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle_{\mathbb{R}}$$

Normierung liefert die ON-Basis $\left(\frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$
des Eigenraums $\text{Eig}(A, 5)$