Mathematik II für Inf und WInf

5. Übung Lösungsvorschlag

Gruppenübung

G 17 (Lineares Gleichungssystem)

Überprüfen Sie, ob die folgenden linearen Gleichungssysteme

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 0$$
 $x_1 + 2x_3 = 1$
 $2x_1 + 4x_2 + 6x_3 = 0$ und $3x_1 + 2x_2 + x_3 = 0$
 $3x_1 + 6x_2 + 9x_3 = 0$ $4x_1 + x_2 + 3x_3 = 0$

lösbar sind. Bestimmen Sie jeweils die Dimension des Lösungsraums und geben Sie den Lösungsraum an.

(1) Die Koeffizientenmatrix A und die erweiterte Matrix (A,b) des ersten Gleichungssystems sind

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ 3 & 6 & 9 \end{pmatrix}, \qquad (A,b) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 4 & 6 & 0 \\ 3 & 6 & 9 & 0 \end{pmatrix}.$$

Da die Zeilen Vielfache voneinander sind, gilt Rang(A) = 1 und Rang(A, b) = 1. Also ist das Gleichungssystem lösbar. Die Dimension des Lösungsraums ist 3 - Rang(A) = 2. Insbesondere ist der Lösungsraum gerade Rang(A). Durch elementare Zeilenumformungen ergibt sich

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 4 & 6 & 0 \\ 3 & 6 & 9 & 0 \end{array} \right) \quad \stackrel{II-2I}{\leadsto} \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 6 & 9 & 0 \end{array} \right) \quad \stackrel{III-3I}{\leadsto} \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right).$$

Durch Rückwärtseinsetzen erhält man

$$x_3 = t,$$

$$x_2 = s,$$

$$x_1 = -2s - 3t$$

für $s, t \in \mathbb{R}$. Der Lösungsraum dieses LGS ist also

$$L_1 = \left\{ s \cdot \begin{pmatrix} -2\\1\\0 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} -3\\0\\1 \end{pmatrix}, \ s, t \in \mathbb{R} \right\}.$$

(2) Beim zweiten Gleichungssystem sind

$$A = \left(\begin{array}{ccc} 1 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \\ 4 & 1 & 3 \end{array}\right), \qquad (A,b) = \left(\begin{array}{cccc} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 0 \\ 4 & 1 & 3 & 0 \end{array}\right).$$

Elementare Zeilenumformungen ergeben

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{II - 3I} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & -5 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{III - 4I} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & -5 \\ 0 & 1 & -5 \end{pmatrix}$$

$$III - \frac{1}{2}II \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & -5 \\ 0 & 0 & -\frac{5}{2} \end{pmatrix}.$$

Damit ist $\operatorname{Rang}(A) = 3$. Aus $\operatorname{Rang}(A) \leq \operatorname{Rang}(A,b) \leq 3$ folgt $\operatorname{Rang}(A,b) = 3$. Damit ist das LGS eindeutig lösbar. Um die Lösung zu bestimmen, wenden wir dieselben elementaren Zeilenumformungen an auf die erweiterte Koeffizientenmatrix.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 0 \\ 4 & 1 & 3 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{II - 3I} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -5 & -3 \\ 4 & 1 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

$$III - 4I \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -5 & -3 \\ 0 & 1 & -5 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{III - \frac{1}{2}II} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -5 & -3 \\ 0 & 0 & -\frac{5}{2} & -\frac{5}{2} \end{pmatrix}.$$

Rückwärtseinsetzen ergibt

$$-\frac{5}{2}x_3 = -\frac{5}{2} \implies x_3 = 1,$$

$$2x_2 - 5 = -3 \implies x_2 = 1,$$

$$x_1 + 2 = 1 \implies x_1 = -1$$

Somit ist

$$L_2 = \left\{ \left(\begin{array}{c} -1\\1\\1 \end{array} \right) \right\}.$$

G 18 (Lösbarkeit von linearen Gleichungssystemen)

Wir betrachten die Matrix

$$A := \left(\begin{array}{rrr} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{array} \right)$$

- a) Bestimme eine Basis des Kerns von A und Rang(A).
- b) Untersuche, ob die linearen Gleichungssysteme $Ax = b_i$, i = 1, 2, lösbar sind, wobei

$$b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$
 und $b_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

- c) Bestimme alle $b \in \mathbb{R}^3$ für die das LGS Ax = b eine Lösung besitzt. (Dazu muss man jetzt nicht mehr rechnen!)
- a) Im Kern(A) liegen alle $x \in \mathbb{R}^3$ mit Ax = 0, also

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 - x_3 = 0 \\ 2x_1 + 4x_2 - 2x_3 = 0 \\ -x_1 - 2x_2 + x_3 = 0c + d \end{cases} : 2 \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + 2x_2 - x_3 = 0 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 = 0 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 = 0 \end{cases}$$

Damit ist $Kern(A) = \{x \in \mathbb{R}^3 : x_1 + 2x_2 - x_3 = 0\}$. Setze $x_2 = \lambda, x_3 = \mu$. Dann ist $x_1 = -2\lambda + \mu$:

$$\operatorname{Kern}(A) = \left\{ \lambda \begin{pmatrix} -2\\1\\0 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 1\\0\\1 \end{pmatrix} : \lambda, \mu \in \mathbb{R} \right\}$$

Also ist
$$\left\{ \begin{pmatrix} -2\\1\\0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1\\0\\1 \end{pmatrix} \right\}$$
 eine Basis von $Kern(A)$ und $dim(Kern(A)) = 2$.

Wegen $n = 3 = \dim(\operatorname{Kern}(A)) + \operatorname{Rang}(A)$ gilt damit $\operatorname{Rang}(A) = 1$.

b) Nach Satz 12.2 ist das LGS $Ax = b_i$ genau dann lösbar, wenn $Rang(A) = 1 = Rang(A, b_i)$ gilt. Bestimme $Rang(A, b_1)$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 4 & -2 & 2 \\ -1 & -2 & 1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Also ist Rang $(A, b_1) = 1$ und das LGS $Ax = b_1$ lösbar. Bestimme Rang (A, b_2) :

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 4 & -2 & -1 \\ -1 & -2 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Also ist $Rang(A, b_2) = 2$ und das $LGS Ax = b_2$ nicht lösbar.

c) Das LGS Ax = b beistzt genau dann eine Lösung, wenn $b \in Bild(A)$ gilt. Da dim(Bild(A)) = Rang(A) = 1 ist, und nach $b(1, 2, -1)^T \in Bild(A)$ ist, gilt $Bild(A) = \{\lambda(1, 2, -1)^T : \lambda \in \mathbb{R}\}$ und Ax = b ist genau dann lösbar, wenn $b = \lambda(1, 2, -1)^T$ für ein $\lambda \in \mathbb{R}$ gilt.

G 19 (Bestimmung von Eigenwerten und Eigenvektoren)

a) Bestimme die Eigenwerte und Eigenvektoren der Matrix

$$\left(\begin{array}{rrr} 1 & -3 & 3 \\ 3 & -5 & 3 \\ 6 & -6 & 4 \end{array} \right).$$

b) Die Abbildung $\Phi: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$, $\Phi(x) = Ax$ mit

$$A = \begin{pmatrix} \frac{1}{4}\sqrt{3} + \frac{1}{2} & \frac{1}{4}\sqrt{2} & -\frac{1}{4}\sqrt{3} + \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{4}\sqrt{2} & \frac{1}{2}\sqrt{3} & \frac{1}{4}\sqrt{2} \\ -\frac{1}{4}\sqrt{3} + \frac{1}{2} & -\frac{1}{4}\sqrt{2} & \frac{1}{4}\sqrt{3} + \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

ist eine Drehung um eine Achse. Bestimme die Richtung der Drehachse und den Drehwinkel.

a)
$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & -3 & 3 \\ 3 & -5-\lambda & 3 \\ 6 & -6 & 4-\lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1-\lambda & -2-\lambda & 3 \\ 3 & -2-\lambda & 3 \\ 6 & 0 & 4-\lambda \end{vmatrix} = (-2-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & 1 & 3 \\ 3 & 1 & 3 \\ 6 & 0 & 4-\lambda \end{vmatrix}$$
$$= (-2-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 6 & 0 & 4-\lambda \end{vmatrix} = (-2-\lambda)(4-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & 1 \\ 3 & 1 \end{vmatrix}$$
$$= (-2-\lambda)(4-\lambda)(1-\lambda-3) = (-2-\lambda)^2(4-\lambda)$$
Also sind $\lambda_1 = -2$ und $\lambda_2 = 4$ Eigenwerte.

Eigenvektoren zu $\lambda_1 = -2$:

$$\begin{pmatrix} 3 & -3 & 3 \\ 3 & -3 & 3 \\ 6 & -6 & 6 \end{pmatrix} \xrightarrow{I+(-II),III+(-2II)} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow Alle\ Vektoren\ der\ Form\ \lambda\begin{pmatrix}1\\1\\0\end{pmatrix}+\mu\begin{pmatrix}0\\1\\1\end{pmatrix}, \lambda,\mu\in\mathbb{R}\ mit\ \lambda\cdot\mu\neq0,\ sind\ Eigenvektoren.$$

Eigenvektoren zu $\lambda_2 = 4$:

$$\begin{pmatrix} -3 & -3 & 3 \\ 3 & -9 & 3 \\ 6 & -6 & 0 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & -3 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{I+(-III),II+(-III)} \begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Setze $x_2 = \lambda \Rightarrow x_3 = 2\lambda$ und $x_1 = \lambda$.

Also sind alle Vektoren der Form $\lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $\lambda \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$, Eigenvektoren.

b) Bei einer Drehung sind die Vektoren der Drehachse dadurch ausgezeichnet, dass sie durch die Drehung nicht verändert werden, dass also Ax = x gilt. D.h. x ist Eigenvektor zum Eigenwert 1. Wir bestimmen diese Eigenvektoren:

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{4}\sqrt{3} - \frac{1}{2} & \frac{1}{4}\sqrt{2} & -\frac{1}{4}\sqrt{3} + \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{4}\sqrt{2} & \frac{1}{2}\sqrt{3} - 1 & \frac{1}{4}\sqrt{2} \\ -\frac{1}{4}\sqrt{3} + \frac{1}{2} & -\frac{1}{4}\sqrt{2} & \frac{1}{4}\sqrt{3} - \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{4II,III+4I}{\longrightarrow} \begin{pmatrix} \sqrt{3} - 2 & \sqrt{2} & -\sqrt{3} + 2 \\ -\sqrt{2} & 2\sqrt{3} - 4 & \sqrt{2} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{I+(\frac{\sqrt{3}-2}{\sqrt{2}})}{\longrightarrow} \begin{pmatrix} 0 & \sqrt{2}(8 - 4\sqrt{3}) & 0 \\ -\sqrt{2} & 2\sqrt{3} - 4 & \sqrt{2} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Also ist $(1,0,1)^T$ ein solcher Eigenvektor und damit ist $(1,0,1)^T$ die Richtung der Drehachse.

Um den Drehwinkel zu bestimmen, bilden wir einen zur Drehachse senkrechten Vektor. z.B. $x = (0, 1, 0)^T$ mit der Drehung ab. Es gilt

$$Ax = A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4}\sqrt{2} \\ \frac{1}{2}\sqrt{3} \\ -\frac{1}{4}\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

und der Winkel α zwischen x und Ax ist der Drehwinkel:

$$\cos(\alpha) = \frac{x \cdot Ax}{||x|| \cdot ||Ax||} = \frac{\frac{1}{2}\sqrt{3}}{1 \cdot 1} = \frac{\sqrt{3}}{2},$$

also gilt $\alpha = \frac{\pi}{6}$.

Hausübung

H 18 (Lösbarkeit von linearen Gleichungssystemen)

Für welche Parameter $\lambda \in \mathbb{R}$ besitzt das Gleichungssystem

- (a) keine,
- (b) genau eine,
- (c) mehrere Lösungen?

Bestimmen Sie gegebenenfalls alle Lösungen!

Die erweiterte Koeffizientenmatrix des LGS lautet

$$(A_{\lambda}, b) = \begin{pmatrix} 1 & -2 & -2 & 0 \\ 1 & 1 & \lambda & 2 \\ 2 & \lambda - 1 & -2 & 2 \end{pmatrix}.$$

Durch elementare Zeilenumformungen erhält man

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & -2 & 0 \\ 1 & 1 & \lambda & 2 \\ 2 & \lambda - 1 & -2 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{II-I} \begin{pmatrix} 1 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & \lambda + 2 & 2 \\ 0 & \lambda + 3 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

$$III - \frac{\lambda + 3}{3}II \begin{pmatrix} 1 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & \lambda + 2 & 2 \\ 0 & 0 & \lambda^2 + 5\lambda & 2\lambda \end{pmatrix}.$$

Also sind die Fälle $\lambda^2 + 5\lambda = 0$ und $\lambda^2 + 5\lambda \neq 0$ zu betrachten bzw.

 $\lambda = 0$: In diesem Fall ist

$$(\widetilde{A}_{\lambda}, \widetilde{b}) = \begin{pmatrix} 1 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

also ist $\operatorname{Rang}(A_{\lambda}) = 2 = \operatorname{Rang}(A_{\lambda}, b)$ und das LGS ist lösbar. Durch Rückwärtseinsetzen erhält man die Lösungen

$$L_0 = \left\{ \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}, \ s \in \mathbb{R} \right\}.$$

 $\lambda = -5$: In diesem Fall ist

$$(\widetilde{A}_{\lambda}, \widetilde{b}) = \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & -3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 10 \end{array} \right),$$

also ist $\operatorname{Rang}(A_{\lambda}) = 2 \neq \operatorname{Rang}(A_{\lambda}, b) = 3$ und das LGS ist nicht lösbar.

 $\lambda \neq -5,0$: Hier gilt Rang $(A_{\lambda}) = 3 = \text{Rang}(A_{\lambda},b)$. Somit ist das LGS eindeutig lösbar und die Lösung ist

$$x_{\lambda} = \frac{1}{\lambda + 5} \begin{pmatrix} 8 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

H 19 Bestimme die Lösungsmenge des linearen Gleichungssystem Ax = b mit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & -1 \\ 1 & 4 & \alpha^2 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ \alpha \end{pmatrix}$$

in Abhängigkeit vom reellen Parameter α .

Hinweis: Es sind drei verschiedene Fälle in Abhängigkeit vom Wert von α zu unterscheiden. Bei einem der Fälle ist die Formel $\alpha^2 - 1 = (\alpha + 1)(\alpha - 1)$ (3. binomische Formel) hilfreich.

Empfehlung: Benutze den Gaußalgorithmus.

Die erweiterte Systemmatrix lautet

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 & -2 \\ 1 & 4 & \alpha^2 & \alpha \end{pmatrix} \stackrel{III-I}{\leadsto} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 2 & \alpha^2 - 2 & \alpha - 3 \end{pmatrix} \stackrel{III-II}{\leadsto} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & \alpha^2 - 1 & \alpha - 1 \end{pmatrix}.$$

Die Größe der Lösungsmenge hängt davon ab, ob der Ausdruck $\alpha^2 - 1 = (\alpha - 1)(\alpha + 1)$ gleich Null ist oder nicht. Daher unterscheiden wir drei Fälle:

Für $\alpha = 1$ gilt

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}\right).$$

Folglich kann eine Variable frei gewählt werden. Sei $x_3 = s$. Dann folgt $2x_2 - x_3 = -2$ also $x_2 = \frac{s-2}{2}$. Weiter folgt $x_1 + 2x_2 + 2x_3 = 3$ also $x_1 = 3 - (s-2) - 2s = 5 - 3s$. Daher gilt für die Lösungsmenge $L_{\alpha=1}$:

$$L_{\alpha=1} = \left\{ \begin{pmatrix} 5 - 3s \\ \frac{s-2}{2} \\ s \end{pmatrix} \mid s \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ s \begin{pmatrix} -2 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \mid s \in \mathbb{R} \right\}$$

Für $\alpha = -1$ gilt

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{array}\right).$$

In der letzten Zeile steht die nicht erfüllbare Gleichung 0 = -2, womit die Lösungsmenge $L_{\alpha=-1}$ leer ist.

Für $\alpha \neq \pm 1$ gilt

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & \alpha^2 - 1 & \alpha - 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\frac{1}{\alpha - 1}III} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & \alpha + 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Daraus folgt

$$x_3 = \frac{1}{\alpha + 1},$$

$$2x_2 - x_3 = -2 \qquad \Rightarrow \quad x_2 = \frac{1}{2(\alpha + 1)} - 1,$$

$$x_1 + 2x_2 + 2x_3 = 3 \qquad \Rightarrow \quad x_1 = 5 - \frac{3}{\alpha + 1}.$$

Daher gilt für die Lösungsmenge $L_{\alpha \neq \pm 1}$:

$$L_{\alpha \neq \pm 1} = \left\{ \begin{pmatrix} 5 - \frac{3}{\alpha + 1} \\ \frac{1}{2(\alpha + 1)} - 1 \\ \frac{1}{\alpha + 1} \end{pmatrix} \right\}$$

H 20 (Eigenwerte und Eigenvektoren von Matrizen)

a) Zeigen Sie, dass sich die charakteristische Gleichung einer 2×2 -Matrix A als

$$\lambda^2 - \lambda \operatorname{tr}(A) + \det(A) = 0$$

schreiben lässt.

b) Bestimmen Sie die Lösungen der charakteristischen Gleichung für eine reellwertige Matrix

$$A := \left(\begin{array}{cc} a & b \\ c & d \end{array} \right).$$

Für welche $a, b, c, d \in \mathbb{R}$ besitzt die Matrix A keine, ein oder zwei reelle Eigenwerte?

- c) Zeigen Sie, dass $\begin{pmatrix} -b \\ a-\lambda_1 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} -b \\ a-\lambda_2 \end{pmatrix}$ Eigenvektoren von A sind für den Fall, dass A reelle Eigenwerte hat.
- d) Berechnen Sie für $a,b,c,d\in\mathbb{Z}$ mit a+b=c+d die Eigenwerte von A und zeigen Sie, dass sie ganzzahlig sind.
- a) Wir rechnen:

$$det(A - \lambda E_2) = det \begin{pmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{pmatrix}$$
$$= (a_{11} - \lambda)(a_{22} - \lambda) - a_{12}a_{21}$$
$$= \lambda^2 - \lambda(a_{11} + a_{22}) + a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$
$$= \lambda^2 - \lambda tr(A) + det(A).$$

b) Durch eine quadratische Ergänzung löst man die Gleichung nach λ auf und erhählt:

$$\lambda = \frac{1}{2} \left(tr(A) \pm \sqrt{tr(A) - 4 \det(A)} \right)$$

bzw.

$$\lambda = \frac{1}{2} \left((a+d) \pm \sqrt{(a-d)^2 + 4bc} \right).$$

Damit besitzt A

- i) für $(a-d)^2 + 4bc > 0$ zwei verschiedene reelle Eigenwerte,
- ii) für $(a-d)^2 + 4bc = 0$ einen reellen Eigenwert,
- iii) für $(a-d)^2 + 4bc < 0$ keinen reellen Eigenwert.
- c) Es ist zu zeigen:

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -b \\ a - \lambda_1 \end{pmatrix} = \lambda_1 \begin{pmatrix} -b \\ a - \lambda_1 \end{pmatrix},$$

was äquivalent ist zu:

$$\begin{pmatrix} -b\lambda_1 \\ ad - cb - d\lambda_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -b\lambda_1 \\ \lambda_1 a - \lambda_1^2 \end{pmatrix}.$$

Die erste Zeile ist bereits ok, nur um die Gleichheit in der zweiten Zeile einzusehen, müssen wir noch ein wenig arbeiten. Es ist einerseits

$$\lambda_1^2 = cb + \frac{1}{2}(a^2 + d^2) + \frac{1}{2}(a+d)\sqrt{a^2 - 2ad + d^2 + 4cb}$$

und damit

$$\lambda_1 a - \lambda_1^2 = \frac{1}{2}ad - \frac{1}{2}d^2 - cb - \frac{1}{2}d\sqrt{a^2 - 2ad + d^2 + 4cb}.$$

Anderseits ist

$$ad - cb - d\lambda_1 = ad - cb - \frac{1}{2}d(a + d + \sqrt{a^2 - 2ad + d^2 + 4cb}),$$

also ist auch die zweite Zeile gleich. Analog rechnet man für λ_2 .

d) Mit a - d = c - b berechnen wir:

$$\lambda = \frac{1}{2} \left((a+d) \pm \sqrt{(a-d)^2 + 4bc} \right)$$

$$= \frac{1}{2} \left((a+d) \pm \sqrt{(c-b)^2 + 4bc} \right)$$

$$= \frac{1}{2} \left((a+d) \pm (c+b) \right).$$

Mit d = a + b - c ist also $\lambda_1 = a + b \in \mathbb{Z}$ und $\lambda_2 = a - c \in \mathbb{Z}$.

H 21 (Eigenwerte und Eigenvektoren von transponierten Matrizen)

- a) Sei A eine quadratische Matrix über \mathbb{R} . Beweisen oder widerlegen Sie, dass A und A^T die gleichen Eigenwerte haben.
- b) Beweisen oder widerlegen Sie, dass A und A^T die gleichen Eigenräume haben.
- a) Sei λ Eigenwert von A. Dann ist $\det(A \lambda E) = 0$. Da die Determinante invariant bzgl. Transponieren ist, gilt damit $\det(A \lambda E) = \det(A \lambda E)^T = 0$. Es ist $(A \lambda E)^T = A^T (\lambda E)^T = (A^T \lambda E)^T = A^T \lambda E$. Somit ist $\det(A^T \lambda E) = 0$ und λ ist auch Eigenwert von A^T .
- b) Die Aussage lässt sich folgendes Gegenbeispiel wiederlegen. Sei

$$A := \left(\begin{array}{cc} 1 & 2 \\ 3 & 0 \end{array}\right),$$

dann hat A die Eigenwerte $\lambda_1 = 1 + 2 = 3$ und $\lambda_2 = 1 - 3 = -2$. Zu diesen gehören die Eigenräume

$$U_{\lambda_1} = \{ \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} : \alpha \in \mathbb{R} \}, \quad U_{\lambda_2} = \{ \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} : \alpha \in \mathbb{R} \}.$$

Es hat

$$A^T = \left(\begin{array}{cc} 1 & 3 \\ 2 & 0 \end{array}\right)$$

zwar auch die Eigenwerte $\lambda = \frac{1\pm 5}{2}$, also $\lambda_1 = 3$ und $\lambda_2 = -2$, aber die Eigenräume sind

$$U_{\lambda_1} = \{ \alpha \begin{pmatrix} -3 \\ -2 \end{pmatrix} : \alpha \in \mathbb{R} \}, \quad U_{\lambda_2} = \{ \alpha \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} : \alpha \in \mathbb{R} \}.$$