

# Lineare Algebra 2

## 1. Tutorium



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

Fachbereich Mathematik  
Prof. Dr. A. Kollross  
K. Schwieger, T. Felber

Sommersemester 2010  
20. April 2010

### Aufgabe 1 Polynome von Matrizen

In Polynome mit Koeffizienten in einem Körper  $\mathbb{K}$  lassen sich nicht nur Elemente aus  $\mathbb{K}$ , sondern auch quadratische Matrizen mit Einträgen in  $\mathbb{K}$  einsetzen. Für ein Polynom  $p(t) = \sum_{k=0}^n a_k t^k$  in  $\mathbb{K}[t]$  und eine  $n \times n$ -Matrix  $A \in M_n(\mathbb{K})$  definieren wir

$$p(A) := \sum_{k=0}^n a_k A^k,$$

wobei  $A^0 := E$ .

- a) Bestimmen Sie für das Polynom  $p(t) = t^2$  die Matrizen  $p(A)$ ,  $p(B)$  und  $p(C)$  für

$$A := \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \quad B := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \quad C := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

- b) Bestimmen Sie  $p(B)$  für ein beliebiges Polynom  $p \in \mathbb{K}[t]$ .  
c) Sei  $p \in \mathbb{K}[t]$  ein Polynom und  $D \in M_n(\mathbb{K})$  eine Diagonalmatrix. Wie sieht  $p(D)$  aus?

### Aufgabe 2

Zeigen Sie, dass es für jede Matrix  $A \in M_n(\mathbb{K})$  ein Polynom  $p \in \mathbb{K}[t]$  gibt mit  $p(A) = 0$ .

*Hinweis:* Betrachten Sie den endlich-dimensionalen Vektorraum  $M_n(\mathbb{K})$ .

### Aufgabe 3 Elementare Eigenschaften

- a) Zeigen Sie, dass für ein Polynom  $p \in \mathbb{K}[t]$ , eine Matrix  $A \in M_n(\mathbb{K})$  und eine invertierbare Matrix  $S \in GL_n(\mathbb{K})$  gilt:

$$p(SAS^{-1}) = Sp(A)S^{-1}.$$

- b) Sei  $A \in M_n(\mathbb{K})$ . Zeigen Sie, dass für alle Polynome  $p, q \in \mathbb{K}[t]$  und  $\lambda \in \mathbb{K}$  gilt:

$$(p+q)(A) = p(A) + q(A), \quad (\lambda p)(A) = \lambda p(A), \quad (p \cdot q)(A) = p(A) \cdot q(A).$$

### Aufgabe 4 Funktionen von Matrizen

Wir betrachten im Folgenden stets Matrizen mit reellen Einträgen, d.h.  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ . Für viele Zwecke ist es nützlich, auch für andere reellwertige Funktionen  $f$  eine Matrix  $f(A)$  bilden zu können.

- a) Sei  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  eine beliebige Funktion. Wie würden Sie  $f(D)$  für eine Diagonalmatrix  $D$  definieren? Wie würden Sie  $f(SDS^{-1})$  für  $S \in GL_n(\mathbb{R})$  definieren?  
b) Wie und wann lässt sich auf sinnvolle Weise  $f(A)$  für die Funktion  $f(t) := 1/t$  definieren?  
c) Wie und wann lässt sich auf sinnvolle Weise  $f_\lambda(A)$  für die Funktion  $f_\lambda(t) := 1/(t-\lambda)$  mit einer Zahl  $\lambda \in \mathbb{R}$  bilden?  
(d\*) Wie und wann lässt sich  $\exp(A)$  für die Exponentialfunktion  $\exp(t) := \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!}$  definieren?