

Musterlösung 12

1. Aus Aufgabe 2 wissen wir, dass wenn $n > 1$ und $\text{Rang } \mathbf{A} = 1$, es einen Eigenwert 0 mit $n - 1$ geometrischer Vielfachheit gibt. Die algebraische Vielfachheit ist immer grösser gleich der geometrischen Vielfachheit. Damit sieht das charakteristische Polynom von \mathbf{A} wie folgend aus:

$$\chi_{\mathbf{A}}(\lambda) = (\lambda - 0)^{n-1}(b \cdot \lambda + c)$$

mit $b, c \in \mathbb{R}$. Mit Hilfe unseres Wissens über das charakteristische Polynom aus der Vorlesung schliessen wir, dass $c = \text{Spur } \mathbf{A} \cdot (-1)^{n-1}$. Da $\text{Spur } \mathbf{A} \neq 0$ ist, muss es einen weiteren Eigenwert $\neq 0$ geben. Sein geometrisches Vielfaches ist 1. Damit haben wir n linear unabhängige Eigenvektoren und \mathbf{A} ist somit diagonalisierbar.

2. Damit eine Matrix über \mathbb{R} diagonalisierbar ist müssen folgende Bedingungen erfüllt sein:

- Das charakteristische Polynom zerfällt vollständig in Linearfaktoren über \mathbb{R} und hat keine komplexen Nullstellen.
- Die geometrische und algebraischen Vielfachheiten der Eigenwerte stimmen überein. Es ist also zu überprüfen, ob die Dimension der einzelnen Eigenräume jeweils mit der Vielfachheit der entsprechenden Nullstelle (= Eigenwert) im charakteristischen Polynom übereinstimmt.

Bei der Berechnung der Nullstellen des charakteristischen Polynoms sehen wir, dass nur für die Werte $a = b = c = 0$ reelle Eigenwerte existieren, bzw. das charakteristische Polynom in Linearfaktoren zerfällt.

$$\chi(\lambda) = \begin{pmatrix} -\lambda & a & b \\ -a & -\lambda & c \\ -b & -c & -\lambda \end{pmatrix} = -\lambda^3 - abc + abc - a^2\lambda - b^2\lambda - c^2\lambda = -\lambda(\lambda^2 + (a^2 + b^2 + c^2))$$

$$\lambda_1 = 0$$

$$\lambda_{2,3} = \sqrt{-(a^2 + b^2 + c^2)}.$$

Für $a = b = c = 0$ haben wir $\lambda_{1,2,3} = 0$ und somit die algebraische Vielfachheit 3. Da der Eigenraum zu dem Eigenwert 0 der ganze \mathbb{R}^3 ist, ist auch die geometrische Vielfachheit 3 und somit die Nullmatrix diagonalisierbar.

3. • Wenn k ein Eigenwert und \mathbf{x} der dazu gehörende Eigenvektor von \mathbf{A} ist, gilt $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ und $(\mathbf{A}^2 - \mathbf{A}^3)\mathbf{x} = (\lambda^2 - \lambda^3)x = 0x$. Somit ist $\lambda^2 - \lambda^3 = 0$ und $\lambda = 1$ oder 0 .

Bitte wenden!

- Für die hermitesche Matrix \mathbf{A} ist die Eigenwertzerlegung definiert und wir haben

$$\mathbf{A}^n = (\mathbf{V}\mathbf{\Lambda}\mathbf{V}^{-1})^n = \mathbf{V}\mathbf{\Lambda}\mathbf{V}^{-1} \cdot \mathbf{V}\mathbf{\Lambda}\mathbf{V}^{-1} \cdot \dots \cdot \mathbf{V}\mathbf{\Lambda}\mathbf{V}^{-1} = \mathbf{V}\mathbf{\Lambda}^n\mathbf{V}^{-1}.$$

Wobei $\mathbf{\Lambda}$ nur die Werten 0 und 1 auf der Diagonale hat. Da $\mathbf{A}^2 = \mathbf{V}\mathbf{\Lambda}^2\mathbf{V}^{-1}$ und $0^2 = 0, 1^2 = 1$, erhalten wir wieder das gleiche $\mathbf{\Lambda}$ und damit ist $\mathbf{A}^2 = \mathbf{A}$.

4. Es werden die Nullstellen des charakteristischen Polynoms gesucht

$$\begin{aligned} \det \left(\begin{pmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{pmatrix} - \lambda \mathbb{I} \right) &= 0 \\ \Rightarrow (1 - \lambda)^2 - 1 &= 0 \\ \Rightarrow \lambda^2 - 2\lambda &= 0 \\ \Rightarrow \lambda_{1,2} &= 1 \pm 1 \end{aligned}$$

Eigenvektoren durch einsetzen, z.B.:

$$\left(\begin{pmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{pmatrix} - \lambda_1 \mathbb{I} \right) \mathbf{v}_1 = 0.$$

Es ergibt sich für die Eigenvektoren

$$\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} i \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} -i \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Alle vielfachen dieser Vektoren sind natürlich auch gültige Lösungen.

5. Für die Determinante \det und zwei reguläre Matrizen $\mathbf{A}, \mathbf{B} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ gelten folgende Rechenregeln (siehe Vorlesungsnotizen/Skript):

- $\det(\mathbf{AB}) = \det(\mathbf{A})\det(\mathbf{B})$.
- $\det(\mathbf{A}^{-1}) = \det(\mathbf{A})^{-1}$.

Desweiteren entspricht die Determinante einer Diagonalmatrix dem Produkt der Diagonalelemente. Insgesamt folgt also:

$$\begin{aligned} \det(\mathbf{A}) &= \det(\mathbf{V}\mathbf{\Sigma}\mathbf{V}^{-1}) \\ &= \det(\mathbf{V})\det(\mathbf{\Sigma})\det(\mathbf{V}^{-1}) \\ &= \det(\mathbf{V})\det(\mathbf{\Sigma})\det(\mathbf{V})^{-1} \\ &= \det(\mathbf{\Sigma}) = \lambda_1 * \dots * \lambda_n. \end{aligned}$$

6. a) Durch Einsetzen der Eigenwertzerlegung ergibt sich

$$\mathbf{V}\mathbf{\Lambda}\mathbf{V}^T \mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Siehe nächstes Blatt!

Die Matrix \mathbf{V} ist orthonormal, da die Inverse in der Eigenwertzerlegung durch \mathbf{V}^\top ersetzt werden konnte (dies folgt auch direkt aus der Symmetrie der Matrix). Da die Matrix \mathbf{A} regulär ist, sind alle Eigenwerte ungleich 0 und die Diagonalmatrix damit einfach invertierbar indem alle Diagonalelemente invertiert werden. Indem wir die Gleichung nacheinander mit \mathbf{V}^\top , Σ^{-1} und \mathbf{V} von links multiplizieren erhalten wir also

$$\begin{aligned}\mathbf{V}\Lambda\mathbf{V}^\top\mathbf{x} &= \mathbf{b} \\ \Rightarrow \Lambda\mathbf{V}^\top\mathbf{x} &= \mathbf{V}^\top\mathbf{b} \\ \Rightarrow \mathbf{V}^\top\mathbf{x} &= \Lambda^{-1}\mathbf{V}^\top\mathbf{b} \\ \Rightarrow \mathbf{x} &= \mathbf{V}\Lambda^{-1}\mathbf{V}^\top\mathbf{b}\end{aligned}$$

Die Laufzeit der Multiplikation eines Vektors aus \mathbb{R}^n mit einer $n \times n$ Matrix ist in $\mathcal{O}(n^2)$. Die rechte Seite der Gleichung kann ausgewertet werden, indem man den den Vektor \mathbf{b} zuerst mit \mathbf{V}^\top dann mit Λ^{-1} und \mathbf{V} multipliziert. Damit lässt sich die Lösung \mathbf{x} in $\mathcal{O}(n^2)$ bestimmen.

b) In der vorherigen Teilaufgabe wurde die Inverse bereits konstruiert. Es gilt nämlich

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad \Rightarrow \quad \mathbf{x} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b}$$

da \mathbf{A} regulär ist. Damit gilt auch

$$\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{V}\Lambda^{-1}\mathbf{V}^\top.$$

Dies lässt sich auch durch Multiplikation mit der Eigenwertzerlegung von \mathbf{A} zeigen.

c) Für den Fall das die Matrix \mathbf{B} nicht regulär ist, existiert mindestens ein Eigenwert gleich Null. Ohne Beschränkung der Allgemeinheit nehmen wir, dass die Eigenwerte absteigend sortiert sind

$$\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_r \geq \lambda_{r+1} = \dots = \lambda_n = 0.$$

Damit lässt sich die Matrix Σ nicht invertieren. Verwenden wir die Substitutionen $\mathbf{y} = \mathbf{V}^\top\mathbf{x}$ und $\mathbf{c} = \mathbf{V}^\top\mathbf{b}$ ergibt sich

$$\begin{aligned}\mathbf{V}\Lambda\mathbf{V}^\top\mathbf{x} &= \mathbf{b} \\ \Rightarrow \Lambda\mathbf{V}^\top\mathbf{x} &= \mathbf{V}^\top\mathbf{b} \\ \Rightarrow \Lambda\mathbf{y} &= \mathbf{c} \\ \Rightarrow \begin{pmatrix} \lambda_1 y_1 \\ \vdots \\ \lambda_r y_r \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_r \\ c_{r+1} \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix}\end{aligned}$$

Da es eine Lösung gibt folgt, dass $c_{r+1} = \dots = c_n = 0$ gilt. Darüber hinaus können auch die Werte y_{r+1}, \dots, y_n gleich Null gewählt werden. Wir erhalten also eine Lösung

Bitte wenden!

indem wir die Matrix

$$\Sigma^* = \begin{pmatrix} 1/\lambda_1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1/\lambda_r & & & \\ & & & 0 & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & 0 \end{pmatrix}$$

mit \mathbf{c} multiplizieren: $\mathbf{y} = \Sigma^+ \mathbf{c}$. Durch Verwendung der Substitutionsregel ergibt sich also

$$\begin{aligned} \mathbf{V}^\top \mathbf{x} &= \Sigma^* \mathbf{V}^\top \mathbf{b} \\ \Rightarrow \mathbf{x} &= \mathbf{V} \Sigma^* \mathbf{V}^\top \mathbf{b} \end{aligned}$$

Die Matrix \mathbf{B}^* ist also gegeben durch $\mathbf{V} \Sigma^* \mathbf{V}^\top$.

7. a) Da die Vektoren orthonormiert sind, lässt sich die Matrix durch ausmultiplizieren berechnen:

$$\begin{aligned} \mathbf{A} &= [\mathbf{v}_1 \quad \mathbf{v}_2 \quad \mathbf{v}_3] \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix} [\mathbf{v}_1 \quad \mathbf{v}_2 \quad \mathbf{v}_3]^\top \\ &= \frac{1}{81} \begin{pmatrix} 1 & -4 & 8 \\ 8 & 4 & 1 \\ -4 & 7 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 8 & -4 \\ -4 & 4 & 7 \\ 8 & 1 & 4 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{81} \begin{pmatrix} 1 & -4 & 8 \\ 8 & 4 & 1 \\ -4 & 7 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 8 & -4 \\ 4 & -4 & -7 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{81} \begin{pmatrix} -15 & 24 & 24 \\ 24 & 48 & -60 \\ 24 & -60 & 33 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

- b) Die Determinante ergibt sich als Produkt der Eigenwerte und ist damit 0.
- c) Der gegebene Vektor ist das 18-fache von \mathbf{v}_3 und damit Teil des Eigenraumes zum Eigenwert 0. Alternativ kann der Vektor mit der in a) konstruierten Matrix multipliziert werden.

8. Multiple-Choice-Aufgabe

Siehe nächstes Blatt!

1. Sei $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ symmetrisch und positiv definit ($\mathbf{x}^T \mathbf{A} \mathbf{x} > 0, \forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n, \mathbf{x} \neq \mathbf{0}$). Ausserdem seien $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ die Eigenwerte von \mathbf{A} und seien $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ die Eigenvektoren von \mathbf{A} . Welche der folgenden Aussagen sind wahr?

(a) \mathbf{A}^2 hat mindestens einen Eigenwert mit strikt positivem Imaginärteil.

Nach Satz 9.15 haben symmetrische Matrizen nur reelle Eigenwerte, und es ist einfach zu sehen, dass \mathbf{A}^2 symmetrisch ist.

✓ (b) Es gilt $\lambda_j > 0$ für alle $j = 1, \dots, m$.

Da \mathbf{A} positiv definit ist, gilt $0 < \mathbf{v}^T \mathbf{A} \mathbf{v}$ für alle Spaltenvektoren $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$. Seien nun wie in Satz 9.15 \mathbf{U} die Diagonalisierungsmatrix, $\mathbf{\Lambda} := \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_m)$ und sei \mathbf{e}_j ein Einheitsvektor. Wir setzen $\mathbf{v} := \mathbf{U} \mathbf{e}_j \neq \mathbf{0}$ und sehen ein, dass $0 < \mathbf{e}_j^T \underbrace{\mathbf{U}^T \mathbf{A} \mathbf{U}}_{=\mathbf{\Lambda}} \mathbf{e}_j = \lambda_j$. Hier verwenden wir, dass für eine Matrix \mathbf{B} der Diagonaleintrag b_{jj} genau dem Wert $\mathbf{e}_j^T \mathbf{B} \mathbf{e}_j$ entspricht.

(c) \mathbf{A} hat mindestens einen Eigenwert, dessen geometrische Vielfachheit strikt kleiner als die algebraische Vielfachheit ist.

Nach Satz 9.15 ist \mathbf{A} diagonalisierbar und nach Satz 9.14 müssen somit die Vielfachheiten übereinstimmen.

(d) Die Eigenwerte sind paarweise verschieden, d.h. $\lambda_j \neq \lambda_i$ falls $i \neq j$.

\mathbf{A} symmetrisch und positiv definit impliziert nicht, dass die Eigenwerte paarweise verschieden sind. Das einfachste Beispiel ist die Identitätsmatrix.

✓ (e) Es gibt eine positive reelle Zahl $\alpha > 0$, so dass $\mathbf{v}^T \mathbf{A} \mathbf{v} \geq \alpha \mathbf{v}^T \mathbf{v}$ für alle $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$.

Sei $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$. Da die Eigenvektoren eine orthogonale Basis bilden, können wir schreiben $\mathbf{v} = \sum_{j=1}^n a_j \mathbf{v}_j$ für Koeffizienten $a_j \in \mathbb{R}$. Damit gilt

$$\begin{aligned} \mathbf{v}^T \mathbf{A} \mathbf{v} &= \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n a_j a_i \mathbf{v}_j^T \mathbf{A} \mathbf{v}_i \\ &= \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n \lambda_i a_j a_i \underbrace{\mathbf{v}_j^T \mathbf{v}_i}_{=0 \text{ if } j \neq i} \\ &= \sum_{j=1}^n \lambda_j a_j^2 \mathbf{v}_j^T \mathbf{v}_j \\ &\geq \underbrace{\min_j(\lambda_j)}_{=: \alpha > 0} \sum_j (a_j \mathbf{v}_j)^T (a_j \mathbf{v}_j) \\ &= \alpha \mathbf{v}^T \mathbf{v}. \end{aligned}$$

Bitte wenden!

2. Welche der folgenden Aussagen sind wahr?

- ✓ (a) Wenn $\mathbf{A}, \mathbf{B}, \mathbf{P}$ $n \times n$ Matrizen sind und \mathbf{P} invertierbar ist mit $\mathbf{A} = \mathbf{PBP}^{-1}$, dann gilt auch $\det \mathbf{A} = \det \mathbf{B}$.

$$\det \mathbf{A} = \det (\mathbf{PBP}^{-1}) = \det \mathbf{P} \cdot \det \mathbf{B} \cdot \det \mathbf{P}^{-1} = \det \mathbf{P} \cdot \det \mathbf{P}^{-1} \cdot \det \mathbf{B} = \det \mathbf{B}$$

- ✓ (b) Falls das Charakteristische Polynom von einer $n \times n$ Matrix \mathbf{A} durch $p(\lambda) = (\lambda - 1)^n + 2$ gegeben ist, dann ist \mathbf{A} invertierbar.

Wir haben $p(0) = (-1)^n + 2 \neq 0$. Somit ist 0 kein Eigenwert von \mathbf{A} .

- ✓ (c) Falls \mathbf{A} und \mathbf{A}^2 zwei $n \times n$ Matrizen sind und \mathbf{A}^2 reguläre, dann ist \mathbf{A}^3 invertierbar.

Da \mathbf{A}^2 regulär und somit auch invertierbar ist, haben wir $\det (\mathbf{A}^2) = \det (\mathbf{A})^2 \neq 0$ und somit auch $\det (\mathbf{A})^3 = \det (\mathbf{A}^3) \neq 0$.

- (d) Falls \mathbf{A} eine 3×3 Matrix mit $\det \mathbf{A} = 7$ ist, dann gilt auch $\det (2\mathbf{A}^T \mathbf{A}^{-1}) = 2$.

Mit $\det (\mathbf{A}^T) = \det (\mathbf{A})$ haben wir $\det (2\mathbf{A}^T \mathbf{A}^{-1}) = \det (2\mathbf{I}) \cdot \det (\mathbf{A}^T) \cdot \det (\mathbf{A}^{-1}) = \det (2\mathbf{I}) \cdot \det (\mathbf{A}) \cdot \det (\mathbf{A}^{-1}) = \det (2\mathbf{I}) = 8$.

- (e) Falls \mathbf{v} ein Eigenvektor von $\mathbf{A} \in \mathbb{E}^{n \times n}$ mit zugehörigem Eigenwert λ_1 und \mathbf{w} ein Eigenvektor von \mathbf{A} mit zugehörigem Eigenwert λ_2 ist, dann ist $\mathbf{v} + \mathbf{w}$ ein Eigenvektor von \mathbf{A} mit zugehörigem Eigenwert $\lambda_1 + \lambda_2$.

Sei z.B. \mathbf{A} eine 2×2 Identitätsmatrix, dann ist der einzige Eigenwert von \mathbf{A} gleich 1.