

Lineare Algebra I für die Fachrichtung Informatik Wintersemester 2023/24

Mengen

$$A = B$$

$$\Leftrightarrow \boxed{A \subseteq B \quad \text{und} \quad B \subseteq A}$$

Matrizen

$$A = B$$

$\Leftrightarrow$ gleich viele Zeilen,
gleich viele Spalten, alle Einträge sind gleich

Funktionen

$$f, g: X \rightarrow Y$$

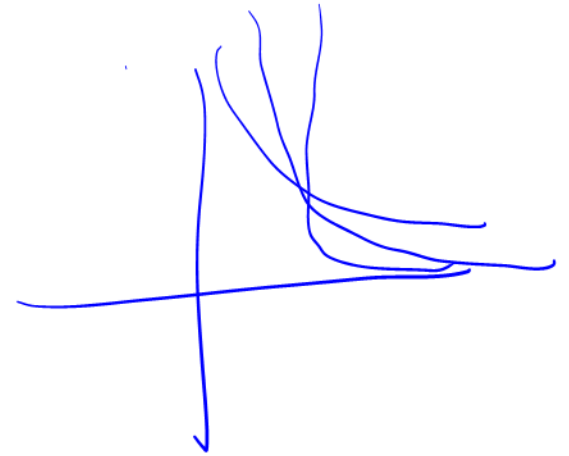
$$\boxed{f = g}$$

$$\Leftrightarrow$$

$$\boxed{\forall x \in X \quad f(x) = g(x)}$$

z.B.: $I = (0, \infty) = \{t \in \mathbb{R} \mid t > 0\}$.

$$\mathbb{R}^I = \{f: I \rightarrow \mathbb{R}\}.$$



$$f_1: I \rightarrow \mathbb{R}: t \mapsto \frac{1}{t}$$

$$f_2: I \rightarrow \mathbb{R}: t \mapsto \frac{1}{t^2}$$

$$f_3: I \rightarrow \mathbb{R}: t \mapsto \frac{1}{t^3}$$

Zeigen Sie: $\{f_1, f_2, f_3\}$ lin. unabh.

$$\sum_{j=1}^3 \alpha_j f_j = 0$$

Nullfunktion

(z.z.: $\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = 0$)

$$\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2 + \alpha_3 f_3 = 0 \quad \text{in } \mathbb{R}^I, \text{ d.h.}$$

$$\forall x \in I \quad \boxed{\alpha_1 f_1(x) + \alpha_2 f_2(x) + \alpha_3 f_3(x) = 0 \quad \text{in } \mathbb{R}}$$

$$\alpha_1 \cdot \frac{1}{x} + \alpha_2 \cdot \frac{1}{x^2} + \alpha_3 \cdot \frac{1}{x^3} = 0$$

$$x=1$$

$$\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 = 0$$

$$\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 = 0$$

$$x=2$$

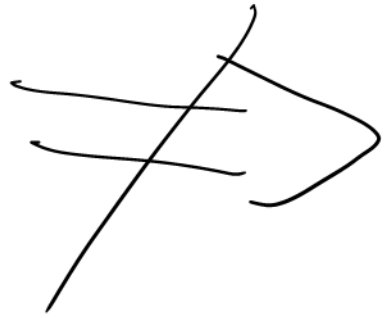
$$\alpha_1 \cdot \frac{1}{2} + \alpha_2 \cdot \frac{1}{4} + \alpha_3 \cdot \frac{1}{8} = 0 \quad | \cdot 8 \quad 4\alpha_1 + 2\alpha_2 + \alpha_3 = 0$$

$$x = \frac{1}{2} :$$

$$\alpha_1 \cdot 2 + \alpha_2 \cdot 4 + \alpha_3 \cdot 8 = 0 \quad | :2 \quad \alpha_1 + 2\alpha_2 + 4\alpha_3 = 0$$

$v_1, v_2, \dots, v_k$

lin abh.



$$v_1 \in \text{LH}(v_2, \dots, v_k)$$

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

Unterschied zwischen abstraktem Polynom und Polynomfunktion?

$$f: \left(\begin{array}{c} \mathbb{K} \rightarrow \mathbb{K} \\ x \mapsto x^2 + x + 1 \end{array} \right)$$

$$f: \left(\begin{array}{c} \mathbb{Q} \rightarrow \mathbb{Q} \\ x \mapsto x^2 + x + 1 \end{array} \right)$$

Zwei Funktionen f, g sind gleich

$$\forall x \in \mathbb{K} \iff f(x) = g(x)$$

$$\text{In } f: X \rightarrow Y$$

kann man nur Elemente aus X
einsetzen. Man erhält dabei
Elemente aus Y .

$$p \in K[X] = \text{LH}(\underbrace{1, X, X^2, X^3, \dots}_{\text{Basis}}) \quad X^0 = 1$$

$$p = X^2 + X + 1 \in \mathbb{Q}[X] \subseteq \mathbb{R}[X] \subseteq \mathbb{C}[X]$$

$$p, q \in K[X]$$

$$p = q$$

$\iff$ Alle Koeffizienten sind gleich.

$$(X+1)^2 = X^2 + 2X + 1 \neq X^2 + 2X + 4$$

Einsetzen in $p \in K[X]$

Kann man

- Skalare aus K

- Skalare aus $\mathbb{L} \supseteq K$

- $A \in K^{n \times n}$ oder $A \in \mathbb{L}^{n \times n}$

Heute kommt

immer ein Objekt
vom gleichen Typ.

$$\phi = X^2 + \underline{X} + 1 \in \mathbb{Q}[X]$$

$$\phi(i) = i^2 + i + 1 = i$$

$$\phi\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}^2 + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$p = X^2 + X + 1 \in \mathbb{Q}[X]$$

$$f: \begin{pmatrix} \mathbb{Q} \rightarrow \mathbb{Q} \\ x \mapsto x^2 + x + 1 \end{pmatrix}$$

Für $|K| = \infty$, dann kann man aus der Funktion das Polynom rekonstruieren.

Für $|K| < \infty$, geht hierbei Information verloren.

$$K = \mathbb{F}_2. \quad p = X \in \mathbb{F}_2[X] \quad g = X^2 \in \mathbb{F}_2[X],$$

$$X \neq X^2 \text{ in } \mathbb{F}_2[X].$$

$$\text{ABER: } \forall x \in \mathbb{F}_2 \quad p(x) = g(x)$$

$$\mathbb{F}_2[X] \longrightarrow \mathbb{F}_2^{\mathbb{F}_2}$$

∞ viele
Elemente

4 Elemente

Zuweisung kann nicht injektiv sein! (5.4.15 im Skript)

Wie zeige ich, dass $p_1, p_2, p_3 \in K[X]$
linear unabh. sind?

$$\alpha_1 p_1 + \alpha_2 p_2 + \alpha_3 p_3 = 0$$

$$p_1 = 2x^2 + 3x + 1 \quad p_2 = x^3 - 5 \quad p_3 = x^2 + 7$$

$$\underline{\alpha_1 2X^2 + \alpha_1 3X + \alpha_1 1} + \underline{\alpha_2 X^3 - \alpha_2 \cdot 5} + \underline{\alpha_3 X^2 + \alpha_3 7} = 0$$

in $\mathbb{K}[X]$.

$$\alpha_2 X^3 + (2\alpha_1 + \alpha_3) X^2 + 3\alpha_1 X + (\alpha_1 - 5\alpha_2 + 7\alpha_3) = 0$$



$$\begin{aligned}\alpha_2 &= 0 \\ 2\alpha_1 + \alpha_3 &= 0 \\ 3\alpha_1 &= 0 \\ \alpha_1 - 5\alpha_2 + 7\alpha_3 &= 0\end{aligned}$$

Direkte Summen von Untervektorräumen

$\mathbb{K}$ Körper

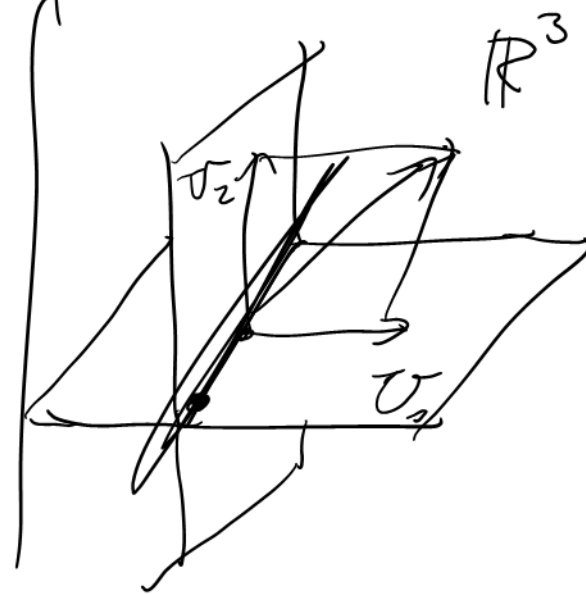
V Vektorraum über $\mathbb{K}$.

$$U_1, U_2, U_3 \subseteq V \quad \text{UVR.}$$

$$U_1 + U_2 + U_3 = \{v_1 + v_2 + v_3 \mid v_1 \in U_1, v_2 \in U_2, v_3 \in U_3\}.$$

$$U_1 \oplus U_2 \oplus U_3 = \bigoplus_{k=1}^3 U_k, \text{ wenn}$$

$$\begin{aligned} U_1 \times U_2 \times U_3 &\longrightarrow V && \text{injektiv ist} \\ (v_1, v_2, v_3) &\longmapsto v_1 + v_2 + v_3 \end{aligned}$$



z.B. $K = \mathbb{R}$

$$V = \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

$$U_1 = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\}$$

$$U_2 = \text{LH} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$U_3 = \text{LH} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

z.z.: V ist direkte Summe von U_1, U_2, U_3 .

z.z.: $\varphi: (U_1 \times U_2 \times U_3 \rightarrow V)$ ist bijektiv.

z.z.: φ injektiv.

$$\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

(z.z.: $\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} = 0, \lambda = 0, \mu = 0$.)

$$\begin{pmatrix} a+\lambda & \lambda+\mu \\ \lambda-\mu & b+\lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightsquigarrow \text{LGS} \quad \left| \begin{array}{rcl} a & +\lambda & = 0 \\ & \lambda+\mu & = 0 \\ & \lambda-\mu & = 0 \\ & b+\lambda & = 0 \end{array} \right.$$

$$\Leftrightarrow \begin{array}{cccc|c} a & b & \lambda & \mu & \\ \hline 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{array}$$

$\rightsquigarrow$ Gauß

$$\rightsquigarrow \begin{array}{l} a=0 \\ b=0 \\ \lambda=0 \\ \mu=0 \end{array}$$

$\Rightarrow \varphi$ injektiv.

$$\varphi: \underbrace{U_1 \times U_2 \times U_3}_{\substack{\uparrow \\ 2 \dim \quad \uparrow 1 \dim \quad \uparrow 1 \dim}} \longrightarrow \underbrace{V}_{\uparrow 4 \dim} \quad \text{injektiv.}$$

$$\varphi \text{ inj.} \quad \dim \text{Def} = \dim \text{Ziel} \\ \Rightarrow \varphi \text{ surj.}$$



Vektorraumkomplemente

$$V \quad \vee R$$

$$U \subseteq V \quad \vee R$$

$$\text{ges: } W \subseteq V \quad \vee R \quad U \oplus W = V$$

$$V = \mathbb{R}^n$$

~~$$U = \text{LH}(\dots)$$
$$U = \text{Ker}(\varphi)$$~~

Suche Basis von U .

$(u_1, \dots, u_k)$ geordn. Basis von U

Fortsetzen zu Basis von $V = \mathbb{R}^n$

Z.B.

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 9 \end{pmatrix}}_{\text{geg. Basis von } U}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

geg.
Basis
von U

↑
Basis
von Komplement.

Z.B.: $\downarrow$ $1 \cdot (-1)$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}$$

Basis
von U

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right\}, \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

Basis
von U

Basis für
 W

Anzahl der „führenden Nullen“ verschieden

$\leadsto$ Linear unabhängig.

Quotientenvektorräume

$$V \quad VR$$

$$U \subseteq V \quad UVR$$

$$V/U \quad \text{Quotienten VR.}$$

$$q: V \longrightarrow V/U \quad \text{linear surjektiv}$$

$$\boxed{\text{Ker}(q) = U}$$

$$\mathbb{R}^4$$

$$U = \text{LH} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

$$V/U$$

$$\forall w \in V/U \quad \exists v \in V:$$

$$w = q(v)$$

$$= [v]_U$$

$$\left[\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} \right] + \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

$$= \left[\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} \right]$$

$$[v] = [w] \\ v - w \in U.$$

$$\left[\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} \right] = \left[\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} \right]$$

$$\iff \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} \in U = \text{LH} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\alpha_1 [v_1] + \alpha_2 [v_2] = [0]$$

$$\iff [\alpha v_1 + \alpha_2 v_2] = [0]$$

$$\iff \alpha v_1 + \alpha_2 v_2 \in U.$$

$$V = U \oplus W$$

$$\left(\begin{array}{ccc} W & \xrightarrow{\quad} & V/U \\ w & \xrightarrow{\quad} & [w] \end{array} \right) \text{ Iso.}$$

$(w_1, \dots, w_m)$ Basis von W

$\Rightarrow [w_1], \dots, [w_m]$ Basis von V/U .

Ähnlichkeit von Matrizen

A ähnlich zu B

$$\Leftrightarrow \exists S \in GL(n, \mathbb{R}) \quad S A S^{-1} = B.$$

Ähnlichkeitssvv. A ähnlich zu B

$$\Rightarrow \begin{array}{l} \boxed{\operatorname{rg} A = \operatorname{rg} B} \\ \boxed{\det A = \det B} \\ \boxed{\operatorname{Spw} A = \operatorname{Spw} B} \end{array} \quad \boxed{\rho_A = \rho_B}$$

Z.B.: Zeigen Sie, dass keine zwei der
folgenden 5 Matrizen aus $\mathbb{R}^{2 \times 2}$ zueinander
ähnlich sind:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 5 & 4 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad E = \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}$$

Rang von allen 5 Matrizen ist 2 $\leadsto$ keine Information.

$$\text{Spur}(A) = \text{Spur}(B) = 2$$

$$\text{Spur}(C) = 7$$

$$\text{Spur}(D) = \text{Spur}(E) = 3$$

Also ist C zu keiner anderen Matrix ähnlich.

$$\det A = \det B = 1$$

$$\det C = \det D = 2$$

$$\det E = -9$$

Also ist E zu keiner anderen Matrix
ähnlich.

det und Spur zusammen sagen uns:

B, C, D, E sind paarweise NICHT ähnlich.

Bleibt nur noch zu zeigen $A = \mathbb{1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$
ist NICHT ähnlich zu $B = \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$.

1. Möglichkeit (Diagonalisierbarkeit)

Man rechnet nach,

dass B NICHT
diagbar ist.

A ist aber eine

Diagonalmatrix, also
insbesondere diagbar.

Also können A
und B nicht ähnlich
sein.

2. Möglichkeit (per Widerspruch)

Angenommen A wäre ähnlich zu B .

Dann gäbe es ein $S \in GL(2, \mathbb{R})$ mit

$$B = S A S^{-1}$$

Also:

$$\begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = S \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} S^{-1} = S S^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{⚡}$$

Bestimmung von Eigenwerten und Eigenräumen bei Matrizen, die nicht in Dreiecksform gegeben sind

z.B. $A = \begin{pmatrix} 2 & 5 & -3 & 1 \\ 2 & 3 & 0 & -2 \\ 4 & 6 & 0 & -4 \\ 1 & 5 & -3 & 2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{4 \times 4}$

(zu groß für
eine
Klausuraufgabe).

$$P_A = \det(\lambda \mathbb{1}_4 - A)$$

$$= \det \begin{pmatrix} x-2 & -5 & 3 & -1 \\ -2 & x-3 & 0 & 2 \\ -4 & -6 & x & 4 \\ -1 & -5 & 3 & x-2 \end{pmatrix} \quad | \text{Faktor } (-1) \text{ aus 4. Zeile herausziehen (G3)}$$

$$= (-1) \det \begin{pmatrix} x-2 & -5 & 3 & -1 \\ -2 & x-3 & 0 & 2 \\ -4 & -6 & x & 4 \\ 1 & 5 & -3 & -x+2 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \leftarrow \text{Zeilen vertauschen (G2)} \\ \leftarrow \end{array}$$

$$= \cancel{(-1)} / \cancel{(-1)} \det \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 & -x+2 \\ -2 & x-3 & 0 & 2 \\ -4 & -6 & x & 4 \\ x-2 & -5 & 3 & -1 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \leftarrow \text{G1} \\ \leftarrow \end{array}$$

$$= \det \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 & -X+2 \\ 0 & X+7 & -6 & -2X+6 \\ -4 & -6 & X & 4 \\ X-2 & -5 & 3 & -1 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} 1 \cdot 4 \\ \leftarrow \end{array} \quad (G_1)$$

$$= \det \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 & -X+2 \\ 0 & X+7 & -6 & -2X+6 \\ 0 & 14 & X-12 & -4X+12 \\ X-2 & -5 & 3 & -1 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} 1 \cdot (-X+2) \\ \leftarrow \end{array} \quad (G_1)$$

$$= \det \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 & -X+2 \\ 0 & X+7 & -6 & -2X+6 \\ 0 & 14 & X-12 & -4X+12 \\ 0 & -5X+5 & 3X-3 & X^2-X+3 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{nach 1. Spalte entwickeln} \\ \downarrow \end{array}$$

$$= \det \begin{pmatrix} x+7 & -6 & -2x+6 \\ 14 & x-12 & -4x+12 \\ -5x+5 & 3x-3 & x^2-4x+3 \end{pmatrix}$$

Das Polynom kann man faktorisieren zu

$$x^2 - 4x + 3 = (x-1)(x-3)$$

$$= \det \begin{pmatrix} x+7 & -6 & -2(x-3) \\ 14 & x-12 & -4(x-3) \\ -5(x-1) & 3(x-1) & (x-1)(x-3) \end{pmatrix}$$

| Linearität in der 3. Spalte (G3)
(x-3) rausziehen.

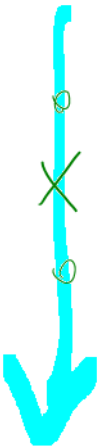
$$= (x-3) \det \begin{pmatrix} x+7 & -6 & -2 \\ 14 & x-12 & -4 \\ -5(x-1) & 3(x-1) & (x-1) \end{pmatrix}$$

| Linearität in der 3. Zeile (G3)

$$= (x-3)(x-1) \det \begin{pmatrix} x+7 & -6 & -2 \\ 14 & x-12 & -4 \\ -5 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

$\uparrow$
 $\cdot (-5)$

| (-3)-faches von 3. Spalte
auf 2. Spalte addieren (G2)

$$= (x-3)(x-1) \det \begin{pmatrix} x+7 & 0 & -2 \\ 14 & x & -4 \\ -5 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \left| \begin{array}{l} \text{nach 2. Spalte} \\ \text{entwickeln.} \end{array} \right.$$


$$= (x-3)(x-1) \times \det \begin{pmatrix} x+7 & -2 \\ -5 & 1 \end{pmatrix} \quad \left| \begin{array}{l} \text{Formel für } (2 \times 2)\text{-Determinanten} \end{array} \right.$$

$$= (x-3)(x-1) \times \left((x+7) \cdot 1 - (-5)(-2) \right) = (x-3)(x-1) \times (x-3)$$

$$= \underline{\underline{(x-3)^2 (x-1) \times}}$$

Die Matrix A hat also 3

verschiedene EW:

$\lambda=3$ mit algebraischer Vielfachheit 2

$\lambda=1$ mit algebraischer Vielfachheit 1

$\lambda=0$ mit algebraischer Vielfachheit 1

Anmerkung: $3+3+1=0=7$

$$\text{Spur}(A) = 2+3+0+2 = 7$$

Das gilt immer, wenn p_A in
Linearfaktoren zerfällt.

(So hat man eine Möglichkeit, wie man
sehen kann, ob man sich verrechnet
hat)

Eigenraum $E_3(A) = \ker(3I - A)$

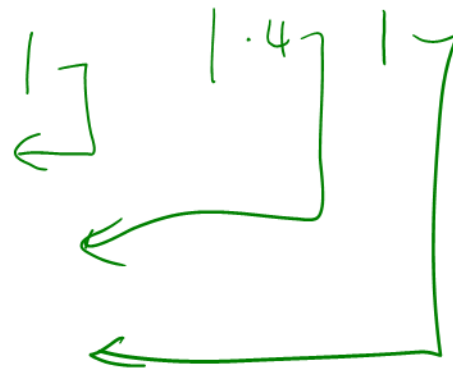
$$= \ker \begin{pmatrix} 3-2 & -5 & 3 & -1 \\ -2 & 3-3 & 0 & 2 \\ -4 & -6 & 3 & 4 \\ -1 & -5 & 3 & 3-2 \end{pmatrix}$$

Gauß

$$\begin{array}{cccc} 1 & -5 & 3 & -1 \\ -2 & 0 & 0 & 2 \\ -4 & 6 & 3 & 4 \\ -1 & -5 & 3 & 1 \end{array}$$

$1 \cdot (-\frac{1}{2}) \quad (G_3)$

$$\begin{array}{cccc} 1 & -5 & 3 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ -4 & 6 & 3 & 4 \\ -1 & -5 & 3 & 1 \end{array}$$



(G1)

1	-5	3	-1	
0	-5	3	0	$1 \cdot (-2)$
0	-14	15	0	$1 \cdot (-2)$
0	-10	6	0	

←

←

1	-5	3	-1	
0	-5	3	0	
0	-4	9	0	$1 \cdot (-1)$
0	0	0	0	

←

1	-5	3	-1	
0	-1	-6	0	$1 \cdot (-1)$ (G3)
0	-4	9	0	
0	0	0	0	

1	-5	3	-1	
0	1	6	0	$1 \cdot 4$ (G1)
0	-4	9	0	
0	0	0	0	

←

1	-5	3	-1
0	1	6	0
0	0	33	0
0	0	0	0

$1 \cdot \left(\frac{1}{33}\right) \quad (G_3)$

1	-5	3	-1
0	1	6	0
0	0	1	0
0	0	0	0

$1 \cdot (-3) \quad 1 \cdot (-6) \quad (G_1)$

1	-5	0	-1
0	1	0	0
0	0	1	0
0	0	0	0

$1 \cdot 5$

1	0	0	-1
0	1	0	0
0	0	1	0
0	0	0	0

$$x_4 = t \in \mathbb{R}$$

$$x_3 = 0$$

$$x_2 = 0$$

$$x_1 - x_4 = 0 \Rightarrow x_1 = t$$

$$\leadsto \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ 0 \\ 0 \\ t \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$E_3(A) = \mathcal{LH} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

$$\dim E_3(A) = 1 < 2$$

Also ist A nicht diagbar.

So ähnlich berechnet man auch

$$E_1(A) = \text{LH} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$E_0(A) = \text{LH} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

(E_0 gilt immer:

$$E_0(A) = \ker(A)$$

der Kern ist der

Eigenraum zum EW $\lambda = 0$)

Ein anderes Beispiel für Eigenwerte und

Eigenräume (von der Übung am 12.2.2024)

finden Sie im ILIAS-Kurs.

Viel

Erfolg

bei

der

Klausurvorbereitung!