

Lineare Algebra II Skript

Prof. Vogel

25. Mai 2020

Inhaltsverzeichnis

I	Unitäre Räume	2
0	Unitäre Räume und der Spektralsatz	2
II	Ringe	9
1	Ringe und Ideale	9
2	Teilbarkeit	19
3	Euklidische Ringe	22
III	Normalformen und Endomorphismen	31
4	Invarianten-und Determinantenteiler	32
5	Normalformen	36

Teil I

Unitäre Räume

Ziel: Entwicklung einer analogen Theorie zur reellen Theorie der euklidischen VR für \mathbb{C} -VR

0 Unitäre Räume und der Spektralsatz

Notation: In diesem Abschnitt sei V stets ein endlicher \mathbb{C} -VR.

Definition 0.1. $h : V \times V \rightarrow \mathbb{C}$ heißt eine **Sesquilinearform** auf V

$\stackrel{\text{Def}}{:=} \Leftrightarrow$

(S1) h ist linear im ersten Argument, d.h.

- $h(v_1 + v_2, w) = h(v_1, w) + h(v_2, w),$
- $h(\lambda v, w) = \lambda h(v, w),$

$$\forall v_1, v_2, w \in V, \lambda \in \mathbb{C}.$$

(S2) h ist semilinear im zweiten Argument, d.h.

- $h(v, w_1 + w_2) = h(v, w_1) + h(v, w_2)$
- $h(v, \lambda w) = \bar{\lambda} h(v, w)$

$$\forall v, w_1, w_2 \in V, \lambda \in \mathbb{C}.$$

Anmerkung. sesqui = 1,5. In der Literatur sind (S1) und (S2) gelegentlich vertauscht.

Beispiel 0.2. $\mathbb{C}, h(x, y) = x^t \bar{y}$ ist eine Sesquilinearform auf \mathbb{C}^n :

$$\begin{aligned} (x_1 + x_2)^t y &= x_1^t y + x_2^t y, \\ (\lambda x)^t y &= \lambda (x^t y), \\ x^t (\bar{y}_1 + \bar{y}_2) &= x^t \bar{y}_1 + x^t \bar{y}_2, \\ x^t \bar{\lambda y} &= \bar{\lambda} x^t y. \end{aligned}$$

für $x_1, x_2, y, y_1, y_2 \in \mathbb{C}^n$.

h ist für $n > 0$ keine Bilinearform:

$$h\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, i \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}\right) = (1, \dots, 0) \begin{pmatrix} -i \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = -i \neq ih\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}\right) = i.$$

Definition 0.3. Sei V ein \mathbb{C} -VR, h Sesquilinearform auf V . h heißt **hermitisch** $\stackrel{\text{Def}}{\Leftrightarrow} h(w, v) = \overline{h(v, w)}$ für alle $v, w \in V$.

Anmerkung. In diesem Fall ist $h(v, v) = \overline{h(v, v)}$ für alle $V \in V$, d.h. $h(v, v) \in \mathbb{R}$ für alle $v \in V$.

Beispiel 0.4. $h(x, y) = x^t \bar{y}$ aus Bsp. 0.2 ist hermitesch, denn es ist $h(y, x) = \underbrace{y^t \bar{x}}_{\in \mathbb{C}} = (y^t \bar{x})^t = \overline{x^t (y^t)^t} = \overline{x^t y} = x^t \bar{y} = h(x, y).$

Hier ist $h(x, x) = x^t \bar{x} = (x_1, \dots, x_n) \begin{pmatrix} \bar{x}_1 \\ \vdots \\ \bar{x}_n \end{pmatrix} = x_1 \bar{x}_1 + \dots + x_n \bar{x}_n = |x_1|^2 + \dots + |x_n|^2 \in \mathbb{R}.$

Definition 0.5. Sei $h : V \times V \longrightarrow \mathbb{C}$ eine Sesquilinearform, $B = (v_1, \dots, v_n)$ Basis von V .

$$M_B = (h(v_i, v_j))_{1 \leq i, j \leq n} \in M_{n,n}(\mathbb{C})$$

heißt die **Fundamentalmatrix** von h bzgl. B . (Darstellungsmatrix)

Beispiel 0.6. Für $h(x, y) = x^t \bar{y}$ aus Bsp. 0.2, ist

$$M_B(h) = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix} = E_n$$

Definition 0.7. Sei $M \in M_{n,n}(\mathbb{C})$. $M^* := \overline{M}^t$ heißt die zu M **adjungierte Matrix**. M heißt **hermitesch** $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} M = M^*$

Anmerkung. Nicht verwechseln mit der adjunkten Matrix!

Satz 0.8. Sei $B = (v_1, \dots, v_n)$ eine Basis von V .

$\text{Sesq}(V) := \{h : V \times V \longrightarrow \mathbb{C} \mid h \text{ ist Sesquilinearform}\}$ ist ein \mathbb{C} -VR. (UVR von \mathbb{C} -VR $\text{Abb}(V \times V, \mathbb{C})$). Die Abbildung

$$M_B = \text{Sesq}(V) \longrightarrow M_{n,n}(\mathbb{C}), h \mapsto M_B(h)$$

ist ein Isomorphismus von \mathbb{C} -VR mit Umkehrabbildung

$$h_B : M_{n,n}(\mathbb{C}) \longrightarrow \text{Sesq}(V), A \mapsto h_B(A) \text{ mit } h_B(A) : V \times V \longrightarrow \mathbb{C},$$

$$\left(\sum_{i=1}^n x_i v_i, \sum_{j=1}^n y_j v_j \right) \mapsto x^t A \bar{y} \text{ mit } x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

Es gilt: h hermitesch $\Leftrightarrow M_B(h)$ hermitesch.

Beweis.

- h_B ist wohldefiniert: $h_B(A)$ ist Sesquilinearform analog zur Rechnung in Bsp. 0.2.
- M_B, h_B sind \mathbb{C} -linear: klar.
- $M_B \circ h_B = id$, denn: Sei $A = (a_{ij}) \in M_{n,n}(\mathbb{C}) \Rightarrow h_B(A)(v_i, v_j) = e_i^t A \bar{e}_j = a_{ij}$, d.h. Darstellungsmatrix von $h_B(A)$ bzgl. B ist A .
- $h_B \circ M_B = id$, denn: Sei $h \in \text{Sesq}(V) \Rightarrow h_B(M_B(h))(v_i, v_j) = e_i^t M_B(h) \bar{e}_j = h(v_i, v_j) \Rightarrow h_B(M_B(h)) = h$. Für $h \in \text{Sesq}(V)$ ist

$$\begin{aligned} h \text{ hermitesch} &\Leftrightarrow h(w, v) = \overline{h(v, w)} \text{ für alle } v, w \in V \\ &\Leftrightarrow h(v_j, v_i) = \overline{h(v_i, v_j)} \text{ für alle } i = 1, \dots, n \\ &\Leftrightarrow M_B(h)^t = \overline{M_B(h)} \\ &\Leftrightarrow M_B(h) = \overline{M_B(h)}^t = M_B(h)^* \end{aligned}$$

□

Satz 0.9. A, B Basen von V , h Sesquilinearform auf V . Dann gilt

$$M_B(h) = (T_A^B)^t M_B(h) \overline{T_A^B}, \text{ wobei } T_A^B = M_A^B(id_V).$$

Beweis. analog zum reellen Fall

□

Definition 0.10. Sei h hermitesche Form. h heißt positiv definit $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow} h(v, v) > 0, \forall v \in V, v > 0$. Eine positiv definite hermitesche Sesquilinearform nennt man auch ein komplexes **Skalarprodukt**.

Beispiel 0.11. $V = \mathbb{C}^n, \langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{C}^n \times \mathbb{C}^n, \langle x, y \rangle := x^t \bar{y}$ ist ein Skalarprodukt (Standartskalarprodukt auf \mathbb{C}^n) denn:

$$\langle x, x \rangle = |x_1|^2 + \dots + |x_n|^2 > 0, \forall x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^n, x \neq 0.$$

Definition 0.12. Ein unitärer Raum ist ein Paar (V, h) bestehend aus einem endlichdimensionalen \mathbb{C} -VR V und einem Skalarprodukt h auf V .

Definition 0.13. Sei (V, h) unitärer Raum, $v \in V$.

$$\|v\| := \sqrt{\langle v, v \rangle} \text{ heißt die Norm von } V.$$

Satz 0.14. Sei (V, h) ein unitärer Raum. Dann gilt:

1. $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|, \forall x, y \in V$ (Dreiecksungleichung)
2. $|h(x, y)| \leq \|x\| \cdot \|y\|, \forall x, y \in V$ (Cauchy-Schwarz-Ungleichung)

Beweis.

2. Seien $x, y \in V$. Falls $x = 0$, dann

$$h(x, y) = h(0, y) = h(0 \cdot 0, y) = 0 \cdot h(0, y) = 0 = \|0\| \cdot \|y\|.$$

Im Folgenden sei $x \neq 0$. Setze

$$\begin{aligned} \alpha &:= \frac{h(x, y)}{\|x\|^2}, w := y - \alpha x \Rightarrow h(w, x) = h(y - \alpha x, x) = h(y - \frac{h(y, x)}{\|x\|^2} x, x) \\ &= h(y, x) - \frac{h(y, x)}{\|x\|^2} \underbrace{h(x, x)}_{\|x\|^2} = 0 \\ &\Rightarrow \|y\|^2 = \|w + \alpha x\|^2 = h(w + \alpha x, w + \alpha x) = \|w\|^2 + \alpha \cdot \bar{\alpha} h(x, x) \\ &= \|w\|^2 + |\alpha|^2 \|x\|^2 \\ &\Rightarrow \|y\| \geq |\alpha| \|x\| = \frac{|h(y, x)|}{\|x\|^2} \|x\| = \frac{|h(x, y)|}{\|x\|} \\ &\Rightarrow \|y\| \|x\| \geq |h(x, y)| \end{aligned}$$

1.

$$\begin{aligned} \|x + y\|^2 &= h(x + y, x + y) = \|x\|^2 + \|y\|^2 + h(x, y) + h(y, x) \\ &= \|x\|^2 + \|y\|^2 + 2 \operatorname{Re} h(x, y) \\ &\leq \|x\|^2 + \|y\|^2 + 2|h(x, y)| \\ &\leq \|x\|^2 + \|y\|^2 + 2\|x\|\|y\| \\ &= (\|x\| + \|y\|)^2 \end{aligned}$$

□

Definition 0.15. Sei (v_1, \dots, v_n) eine Basis von V . (v_1, \dots, v_n) heißt eine

Orthogonalbasis von $V \stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} h(v_i, v_j) = 0$ für $i \neq j$.

Orthonormalbasis von $V \stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} h(v_i, v_j) = \delta_{ij}$ für alle $1 \leq i, j \leq n$.

Satz 0.16. Sei (V, h) ein unitärer Raum. Dann hat V eine ONB.

Beweis. gzz.: (V, h) hat eine OB (normieren der Basisvektoren liefert dann ONB) Beweis per Induktion nach $n = \dim(V)$.

$n = 0, 1$: trivial

- $n \geq 2$: Wähle $v_1 \in V, v_1 \neq 0$ Setze $H := \{w \in V | h(w, v_1) = 0\}$.

Die Abbildung $\phi : V \rightarrow \mathbb{C}, w \mapsto h(w, v_1)$ ist Linearform mit $\ker \phi = H$
 $\Rightarrow \dim H = \dim \ker \phi = \dim V - \dim \text{im } \phi \in \{n, n-1\}$
 $\in \{0, 1\}$

Wegen $h(v_1, v_1) > 0$ ist $v_1 \notin H$; somit $\dim H = n-1$

$(H, h|_{H \times H})$ ein unitärer Raum der Dimension $n-1$

$\Rightarrow H$ hat OB (v_2, \dots, v_n)

$\Rightarrow (v_1, v_2, \dots, v_n)$ ist OB von V

□

Anmerkung. Gram-Schmidt-Verfahren (wie über \mathbb{R}) liefert Algorithmus zur Bestimmung einer ONB.

Definition 0.17. Sei (V, h) ein unitärer Raum, $U \subset V$ ein Untervektorraum. $U^\perp = \{v \in V | h(v, u) = 0 \text{ für alle } u \in U\}$ heißt das **orthogonale Komplement** zu U . U, W sind Untervektorräume von V mit $V = U \oplus W$ und $h(u, w) = 0$ für alle $u \in U, w \in W$. Dann heißt V die **orthogonale direkte Summe** von U und W . Notation: $V = U \hat{\oplus} W$.

Satz 0.18. Sei (V, h) ein unitärer Raum, $U \subset V$ ein Untervektorraum. Dann gilt:

$$V = U \hat{\oplus} U^\perp.$$

Beweis. 1.

Beh.: $V = U + U^\perp$

Sei (u_1, \dots, u_m) ONB von U .

Sei $v \in V$. Setze $v' := v - \sum_{j=1}^m h(v, u_j) u_j$

Für $i = 1, \dots, m$ ist $h(v', u_i) = h(v, u_i) - \sum_{j=1}^m h(v, u_j) \underbrace{h(u_j, u_i)}_{=\delta_{ij}} = h(v, u_i) - h(v, u_i) = 0$

$\Rightarrow v' \in U^\perp$

$v = \underbrace{v'}_{\in U^\perp} + \underbrace{\sum_{j=1}^m h(v, u_j) u_j}_{\in U} \in U + U^\perp$

2. $U \cap U^\perp = 0$, denn: $u \in U \cap U^\perp \Rightarrow h(u, u) = 0 \Rightarrow u = 0$.

3. Wegen 1. und 2. ist $V = U \hat{\oplus} U^\perp$, außerdem ist $h(u, u') = 0$ für $u \in U, u' \in U^\perp$, somit $V = U \hat{\oplus} U^\perp$.

□

Definition 0.19. Seien $(V, h_v), (W, h_w)$ unitäre Räume, $\varphi : V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung. φ heißt **unitär** $\Leftrightarrow h_w(\varphi(v_1), \varphi(v_2)) = h_v(v_1, v_2)$ für alle $v_1, v_2 \in V$.

Anmerkung: Ist $\varphi \in \text{End}(V)$ ein unitärer Endomorphismus, dann ist φ ein Isomorphismus, denn:

- φ ist injektiv, wegen $\varphi(v) = 0 \Rightarrow 0 = h(\varphi(v), \varphi(v)) = h(v, v) \Rightarrow v = 0$
- wegen $\dim V < \infty$ folgt φ surjektiv.

Bemerkung 0.20. Sei (V, h) unitärer Raum, $B = (v_1, \dots, v_n)$ ONB von (V, h) . Dann ist die Abbildung

$$(\mathbb{C}^n, \langle \cdot, \cdot \rangle) \rightarrow (V, h), e_i \mapsto v_i$$

ein unitärer Isomorphismus, d.h. (V, h) ist unitär isomorph zu $(\mathbb{C}^n, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

Beweis. $h(\varphi(e_i), \varphi(e_j)) = h(v_i, v_j) = \delta_{ij} = \langle e_i, e_j \rangle$

□

Definition 0.21. Sei $A \in M_{n,n}(\mathbb{C})$.

- A heißt **unitär** $\stackrel{\text{Def}}{\Leftrightarrow} A^* A = E_n$
- $U(n) := \{A \in M_{n,n}(\mathbb{C}) \mid A \text{ ist unitär} \}$
- $U(n)$ ist eine Gruppe bzgl. " \cdot ", die **unitäre Gruppe** vom Rang n .
- $SU(n) := \{A \in U(n) \mid \det(A) = 1\}$ ist eine Untergruppe von $U(n)$, die **spezielle unitäre Gruppe**.

Bemerkung 0.22. Sei $A \in M_{n,n}(\mathbb{C})$. Dann sind äquivalent:

- A ist unitär
- Die Abbildung $(\mathbb{C}^n, \langle \cdot, \cdot \rangle) \rightarrow (\mathbb{C}^n, \langle \cdot, \cdot \rangle), x \mapsto Ax$ ist unitär. Hierbei ist $\langle \cdot, \cdot \rangle$ das Standard-skalarprodukt.

Beweis. $\langle Ax, Ay \rangle = (Ax)^t \overline{Ay} = x^t A^t \overline{A} \overline{y}$

Somit ist die Abbildung aus (ii) unitär

$$\Leftrightarrow x^t A^t \overline{A} \overline{y} = \langle x, y \rangle = x^t \overline{y} \text{ für alle } x, y \in \mathbb{C}^n$$

$$\Leftrightarrow h_{(e_1, \dots, e_n)}(A^t, \overline{A}) = h_{(e_1, \dots, e_n)}(E_n) \text{ (vgl. Satz 0.7)}$$

$$\stackrel{0.7}{=} A^t A = E_n \Leftrightarrow \overline{A}^t (A^t)^t = E_n \Leftrightarrow \overline{A}^t A = A^* A = E_n \Leftrightarrow A \text{ ist unitär}$$

□

Bemerkung 0.23. Sei (V, h) ein unitärer Raum und $f \in \text{End}(V)$. Dann existiert genau ein $f^* \in \text{End}(V)$ mit

$$h(f(x), y) = h(x, f^*(y)), \forall x, y \in V$$

f^* heißt die **zu f adjungierte Abbildung**. Ist B eine ONB von (V, h) , dann ist

$$M_B(f^*) = M_B(f)^*$$

Beweis. analog zu LA1, 19/20; Def. + Lemma 5.48

□

Definition 0.24. Sei (V, h) ein unitärer Raum, $f \in \text{End}(V)$, $A \in M_{n,n}(\mathbb{C})$.

- f heißt **selbstadjungiert** $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} f^* = f$
- f heißt **normal** $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} f^* \circ f = f \circ f^*$
- A heißt **selbstadjungiert** $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} A^* = A$
- A heißt **normal** $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} A^* A = A A^*$

Anmerkung. A ist selbstadjungiert $\Leftrightarrow A$ ist hermitisch.

Bemerkung 0.25. Sei (V, h) ein unitärer Raum, $f \in \text{End}(V)$. Dann gilt:

- (a) f unitär $\Rightarrow f$ normal
- (b) f selbstadjungiert $\Rightarrow f$ normal

Für $A \in M_{n,n}(\mathbb{C})$ gilt: A unitär $\Rightarrow A$ normal, A selbstadjungiert $\Rightarrow A$ normal

Beweis. (a) Seien $v, w \in V$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \quad h(v, f^{-1}(w)) &= h(f(v), f(f^{-1}(w))) = h(f(v), w) \\ f \text{ Isomorphismus, da unitär} \quad & f \text{ unitär} \\ \Rightarrow_{0.23} f^* = f^{-1} \Rightarrow f^* \circ f &= f^{-1} \circ f = id_V = f \circ f^{-1} = f \circ f^* \end{aligned}$$

- (b) f selbstadjungiert $\Rightarrow f^* = f \Rightarrow f^* \circ f = f \circ f = f \circ f^*$

□

Ziel. f normal $\Rightarrow (V, h)$ besitzt eine ONB aus Eigenvektoren von f (Spektralsatz)

Bemerkung 0.26. Sei (V, h) ein unitärer Raum, $f \in \text{End}(V)$. Dann gilt:

- (a) $U \subset V$ UVR mit $f(U) \subset U \Rightarrow f^*(U^\perp) \subset U^\perp$
- (b) f normal. Dann: $v \in V$ Eigenvektoren von f zum Eigenwert $\lambda \in \mathbb{C} \Leftrightarrow v$ ist Eigenvektor von f^* zum Eigenwert $\bar{\lambda}$
- (c) f selbstadjungiert \Rightarrow Alle Eigenwerte von f sind reell. $h(f^*(v), u) = \overline{h(u, f^*(v))} = \overline{h(\underbrace{f(u), v}_{\in U})} = 0 \Rightarrow f^*(v) \in U^\perp$
- (d) Sei f normal. Setze $g := \lambda id_V - f$

Beweis. 1. Sei $v \in V^\perp, u \in U$ es ist

- (a) Beh.: $g^* = \bar{\lambda} id_V - f^*$

$$\begin{aligned} \text{denn: } h((\lambda id_V - f)(x), y) &= \lambda h(x, y) - h(f(x), y) = h(x, \bar{\lambda} y) - h(x, f^*(y)) \\ h(x, \bar{\lambda} y - f^*(y)) &= h(x, (\bar{\lambda} id_V - f^*(y))) \text{ für alle } x, y \in V \end{aligned}$$

- (b) Beh.: $g^* \circ g = g \circ g^*$, d.h. g ist normal denn: $g \circ g^* = (\lambda id_V - f) \circ (\bar{\lambda} id_V - f^*) = f^* \circ f \stackrel{f \text{ normal}}{=} (\bar{\lambda} id_V - f^*) \circ (\lambda id_V - f) = g^* \circ g$

- (c) Sei $v \in V, v \neq 0$

Dann: v Eigenvektor zum Eigenwert λ von f
 v Eigenvektoren zum Eigenwert $\bar{\lambda}$

- (d) Sei f selbstadjungiert, $\lambda \in \mathbb{C}$ ein Eigenwert von f , v Eigenvektor zum Eigenwert $\lambda \Rightarrow f$ normal, nach (b) ist v Eigenvektor zum Eigenwert $\bar{\lambda}$ von $f^* = f \Rightarrow \lambda = \bar{\lambda} \Rightarrow \lambda \in \mathbb{R}$

□

Satz 0.27 (Spektralsatz für normale Operatoren). Sei (V, h) ein unitärer Raum, $f \in \text{End}(V)$ normal. Dann existiert eine ONB von (V, h) aus Eigenvektoren von f .

Beweis. Beweis per Induktion nach $n = \dim V$.

- $n = 0, 1$: trivial
- $n > 1$: charakteristisches Polynom $\chi_f \in \mathbb{C}[t]$ hat nach dem Fundamentalsatz der Algebra eine Nullstelle in \mathbb{C} .
 $\Rightarrow f$ hat einen Eigenwert, etwa λ . Sei $v \in V$ ein Eigenvektor zu λ mit $\|v\| = 1$. Setze $L := \mathbb{C}v$. Es ist $f^*(v) = \bar{\lambda}v$, also $f^*(L) \subset L \xrightarrow{0.26(a)} (f^*)^*L^\perp \subset L^\perp \Rightarrow f$ induziert einen normalen Endomorphismus des unitären Raums $(L^\perp, h|_{L^\perp \times L^\perp})$. Nach Induktionsvoraussetzung existiert eine ONB (v_2, \dots, v_n) von L^\perp aus Eigenvektoren zu $f|_{L^\perp} \Rightarrow (v, v_2, \dots, v_n)$ ist ONB von $V = L \hat{\oplus} L^\perp$ aus Eigenvektoren von f .

□

Anmerkung. • Es gilt sogar die Umkehrung: Wenn ONB von (V, h) aus Eigenvektoren von f existiert, dann ist f normal.

- Für jeden selbstadjungierten/unitären Endomorphismus eines unitären Vektorraums existiert eine ONB von (V, h) aus Eigenvektoren.

Lemma 0.28. Sei $A \in M_{n,n}(\mathbb{C})$ normal. Dann existiert eine unitäre Matrix $U \in U(n)$, so dass U^*AU eine Diagonalmatrix ist.

Beweis. Wende Spektralsatz 0.27 auf $(\mathbb{C}^n, \langle \cdot, \cdot \rangle) \rightarrow (\mathbb{C}^n, \langle \cdot, \cdot \rangle), x \mapsto Ax$ an. (Basiswechselmatrix unitär, da ONB von Eigenvektoren). Erhalte $U \in U(n, \mathbb{C})$ mit $U^{-1}AU$ Diagonalmatrix, $U^{-1} = U^*$ wegen U unitär. □

Anmerkung. Jede reelle orthogonale Matrix ist über \mathbb{C} diagonalisierbar (aber: Es gibt orthogonale Matrizen, die über \mathbb{R} nicht diagonalisierbar sind, z.B. $\det \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ (Drehung um $\frac{\pi}{2}$))

Teil II

Ringe

1 Ringe und Ideale

Erinnerung an LA 1 Definition:

Definition 1.1. Ein **Ring** ist ein Tupel $(R, +, \cdot, 0_R)$ bestehend aus einer Menge R mit zwei Verknüpfungen

$$+, \cdot : R \times R \rightarrow R$$

und einem ausgezeichnetem Element 0_R , so dass gilt:

(R1) $(R, +, 0_R)$ ist eine abelsche Gruppe

(R2) Assoziativität der Multiplikation: $a \cdot (b \cdot c) = (a \cdot b) \cdot c$ für alle $a, b, c \in R$

(R3) Distributivität: $a(b + c) = ab + ac$, $(a + b) \cdot c = ac + bc$ für alle $a, b, c \in R$

Ein **Ring mit Eins (Unitärer Ring)** ist ein Ring, in dem ein Element 1_R existiert, für das gilt

(R4) $1_R \cdot a = a = a \cdot 1_R$ für alle $a \in R$

Ein Ring heißt **kommutativ**, wenn die Multiplikation kommutativ ist, d.h. heißt wenn gilt:

(R5) $a \cdot b = b \cdot a$ für alle $a, b \in R$

Konvention: In der LA2 interessieren wir uns für kommutative Ringe mit eins. Deswegen verwenden wir ab jetzt folgende Sprechweise: **Ring:=Kommutativer Ring mit Eins**

Beispiel 1.2. Beispiele für Ringe:

- $\mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}$
- $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$
- Nullring: $\{0\}$. Hierbei $0_R = 0 = 1_R$. Häufig schreibt man kurz 0 für den Nullring.

In diesem Abschnitt seien R und S stets Ringe.

Definition 1.3. Sei $J \subseteq R$. J heißt **Ideal** in R $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow}$ Die folgenden Bedingungen sind erfüllt:

(J1) $0 \in J$

(J2) $a, b \in J \implies a + b \in J$

(J3) $r \in R, a \in J \implies ra \in J$

Beispiel 1.4. (a) $\{0\}, R$ sind Ideale in R .

(b) Für $n \in \mathbb{Z}$ ist $n\mathbb{Z} := \{na \mid a \in \mathbb{Z}\}$ ist ein Ideal in \mathbb{Z}

Ziel. Jedes Ideal in \mathbb{Z} ist von der Form $n\mathbb{Z}$.

Bemerkung 1.5 (Division mit Rest). Seien $a, b \in \mathbb{Z}, b \neq 0$. Dann existieren $q, r \in \mathbb{Z}$ mit

$$a = qb + r \text{ und } 0 \leq r < |b|$$

r heißt **Rest** der Division von a durch b .

Beweis. Setze $R := \{a - \tilde{q}b \mid \tilde{q} \in \mathbb{Z}\} \cap \mathbb{N}_0 \implies R$ ist nichtleere Teilmenge von \mathbb{N}_0 , insbesondere besitzt R kleinstes Element, etwa r . Sei $q \in \mathbb{Z}$ mit $a - qb = r \implies a = qb + r$ *Annahme:* $r \geq |b| \implies 0 \leq r - |b| = a - qb - \text{sgn}(b)b = \underbrace{a - (q + \text{sgn}(b))b}_{\in R} < r$ Das ist ein Widerspruch zur

Minimalität von r . \square

Anmerkung. q, r wie in Bemerkung 1.5 sind eindeutig bestimmt.

Bemerkung 1.6. Sei $J \subseteq \mathbb{Z}$ ein Ideal. Dann existiert ein $n \in \mathbb{Z}$ mit $J = n\mathbb{Z}$

Beweis. • Falls $J = \{0\} = 0\mathbb{Z}$, dann fertig.

- Im Folgenden sei $J \neq \{0\}$. Dann existiert ein Element $a \in J, a \neq 0$. Mit $a \in J$ ist auch $(-1)a = -a \in J$, somit $J \cap \mathbb{N} \neq \emptyset \implies J \cap \mathbb{N}$ besitzt ein kleinstes Element, etwa n .
Behauptung: $J = n\mathbb{Z}$

(i) " \supseteq ": Sei $x \in n\mathbb{Z} \implies$ Es existiert ein $q \in \mathbb{Z}$ mit $x = \underbrace{nq}_{\in J} \xrightarrow{J \text{ Ideal}} x \in J$

(ii) " \subseteq ": Sei $x \in J \xrightarrow{\text{Division mit Rest}} \text{Es existieren } q, r \in \mathbb{Z} \text{ mit } x = qn + r, 0 \leq r < n \implies r = \underbrace{n}_{\in J} - \underbrace{qn}_{\in J} \in J$. Wegen der Minimalität von n in $J \cap \mathbb{N}$ folgt $r = 0 \implies x = qn \in J$

\square

Definition 1.7. Sei $\varphi : R \longrightarrow S$ eine Abbildung. φ heißt ein **Ringhomomorphismus** $\xrightarrow{\text{Def:}}$
Die folgenden Bedingungen sind erfüllt:

(RH1) $\varphi(a + b) = \varphi(a) + \varphi(b)$ für alle $a, b \in R$

(RH2) $\varphi(ab) = \varphi(a)\varphi(b)$ für alle $a, b \in R$

(RH3) $\varphi(1_R) = 1_S$

Bemerkung 1.8. Sei $\varphi : R \longrightarrow S$ ein Ringhomomorphismus. Dann gilt:

- (a) $J \subseteq S \text{ Ideal} \implies (\varphi)^{-1}(J) \subseteq R \text{ Ideal}$
- (b) $\ker \varphi := \{a \in R \mid \varphi(a) = 0\} \subseteq R \text{ Ideal}$
- (c) φ injektiv $\Leftrightarrow \ker \varphi = \{0\}$
- (d) $J \subseteq R \text{ Ideal}$ und φ surjektiv $\implies \varphi(J) \subseteq S \text{ Ideal}$
- (e) $\text{im } \varphi := \varphi(R)$ ist ein Unterring von S

Beweis. (a) (J1) $0 \in \varphi^{-1}(J)$, denn: $\varphi(0) = \varphi(0 + 0) = \varphi(0) + \varphi(0) \implies \varphi(0) = 0 \in J \implies 0 \in \varphi^{-1}(J)$

(J2) $a, b \in \varphi^{-1}(J) \implies \varphi(a), \varphi(b) \in J \xrightarrow{J \text{ Ideal}} \underbrace{\varphi(a) + \varphi(b)}_{=\varphi(a+b)} \in J \implies a + b \in \varphi^{-1}(J)$

(J3) $r \in R, a \in \varphi^{-1}(J) \implies \varphi(a) \in J \xrightarrow{J \text{ Ideal}} \underbrace{\varphi(r)\varphi(a)}_{=\varphi(ra)} \in J \implies ra \in \varphi^{-1}(J)$

(b) aus (a) wegen $\ker \varphi = \varphi^{-1}(\{0\}), \{0\} \subseteq S \text{ Ideal}$.

(c) nachrechnen

(d) nachrechnen

(e) nachrechnen

\square

Anmerkung. (d) wird falsch, wenn man die Voraussetzung φ surjektiv weglässt. Die kanonische Inklusion $i: \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Q}, x \mapsto x$ ist ein Ringhomomorphismus, \mathbb{Z} ein Ideal in \mathbb{Z} , $\mathbb{Z} = i(\mathbb{Z})$ ist kein Ideal in \mathbb{Q} (denn: $\frac{1}{3} \cdot 2 = \frac{2}{3} \notin \mathbb{Z}$). \mathbb{Z} ist aber ein Unterring in \mathbb{Q} .

Bemerkung 1.9. Sei $J \subseteq R$ ein Ideal. Dann ist durch $r_1 \sim r_2 \stackrel{\text{Def.}}{\iff} r_1 - r_2 \in J$ eine Äquivalenzrelation auf R , welche die zusätzliche Eigenschaft

$$r_1 \sim r_2, s_1 \sim s_2 \implies r_1 + s_1 \sim r_2 + s_2, r_1 s_1 \sim r_2 s_2$$

(Kongruenzrelation) hat, definiert. Die Äquivalenzklasse von $r \in R$ ist durch

$$\bar{r} := r + J := \{r + a \mid a \in J\}$$

gegeben und heißt die **Restklasse** von r modulo J . Die Menge der Restklassen bezeichnen wir mit R/J .

Beweis. (1.) " \sim " ist eine Äquivalenzrelation:

- \sim reflexiv: $r \sim r$, denn $r - r = 0 \in J$
- \sim symmetrisch: Seien $r, s \in R$ mit $r \sim s \implies r - s \in J \implies (-1)(r - s) \in J \implies s \sim r \in J$
- \sim transitiv: Seien $r, s, t \in R$ mit $r \sim s, s \sim t \implies r - s \in J, s - t \in J \implies r - t \in J \implies r \sim t$

(2.) Verträglichkeit mit $+, \cdot$: Sei $r_1 \sim r_2, s_1 \sim s_2 \implies r_1 - r_2 \in J, s_1 - s_2 \in J$

$$(r_1 + s_1) - (r_2 + s_2) = \underbrace{(r_1 - r_2)}_{\in J} + \underbrace{(s_1 - s_2)}_{\in J} \implies r_1 + s_1 \sim r_2 + s_2$$

Außerdem:

$$r_1 s_1 - r_2 s_2 = r_1 \underbrace{(s_1 - s_2)}_{\in J} + s_2 \underbrace{(r_1 - r_2)}_{\in J} \implies r_1 s_1 \sim r_2 s_2$$

□

Bemerkung 1.10. Sei $J \subseteq R$ ein Ideal. Dann wird R/J mit der Addition

$$+ : R/J \times R/J \longrightarrow R/J, \bar{r} + \bar{s} := \overline{r + s}$$

und der Multiplikation

$$\cdot : R/J \times R/J \longrightarrow R/J, \bar{r} \cdot \bar{s} := \overline{r \cdot s}$$

zu einem Ring, dem **Faktorring (Restklassenring)** R/J . Die Abbildung $\pi : R \longrightarrow R/J, r \mapsto \bar{r}$ ist ein surjektiver Ringhomomorphismus mit $\ker \pi = J$. π heißt die **kanonische Projektion** von R nach R/J .

Beweis. • Wohldefiniertheit von $+, \cdot$: nach 1.9 ist für $r_1, r_2, s_1, s_2 \in R$ mit $r_1 \sim r_2, s_1 \sim s_2$ auch $r_1 + s_1 \sim r_2 + s_2, r_1 s_1 \sim r_2 s_2$

- Ringeigenschaften vererben sich aufgrund der vertreterweisen Definition
- π ist ein Ringhomomorphismus nach Konstruktion: $\pi(a + b) = \overline{a + b} = \bar{a} + \bar{b} = \pi(a) + \pi(b)$, analog für \cdot , $\pi(1) = \bar{1}$
- π ist surjektiv nach Konstruktion
- $\ker \pi = \{r \in R \mid \bar{r} = \bar{0}\} = \{r \in R \mid r \sim 0\} = \{r \in R \mid r - 0 \in J\} = J$

□

Anmerkung. Insbesondere sind die Ideale in R genau die Kerne von Ringhomomorphismen, die von R ausgehen.

Beispiel 1.11. Ist $R = \mathbb{Z}, J = n\mathbb{Z}$, dann erhält man die aus der LA1 bekannten Restklassenringe: $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z} = \{\bar{0}, \dots, \bar{n-1}\}$ mit den Verknüpfungen $\bar{a} + \bar{b} := \overline{a + b}, \bar{a} \cdot \bar{b} = \overline{a \cdot b}$.

Satz 1.12 (Homomorphiesatz für Ringhomomorphismen). Sei $\varphi : R \rightarrow S$ ein Ringhomomorphismus. Dann gibt es einen Ringhomomorphismus

$$\phi : R/\ker\varphi \rightarrow \text{im } \varphi, \bar{r} = r + \ker\varphi \mapsto \varphi(r).$$

- Beweis.* 1. Wohldefiniertheit von ϕ : Seien $r_1, r_2 \in R$ mit $\bar{r}_1 = \bar{r}_2 \implies r_1 - r_2 \in \ker\varphi \implies \varphi(r_1 - r_2) = 0 \implies \varphi(r_1) = \varphi(r_2)$
2. ϕ ist ein Ringhomomorphismus: $\phi(\bar{r}_1 + \bar{r}_2) = \phi(\overline{r_1 + r_2}) = \varphi(r_1 + r_2) = \varphi(r_1) + \varphi(r_2) = \phi(\bar{r}_1) + \phi(\bar{r}_2)$, analog für " \cdot ", $\phi(1) = \varphi(1) = \bar{1}$
3. ϕ ist injektiv: Sei $r \in R$ mit $\phi(\bar{r}) = 0 \implies \varphi(r) = 0 \implies r \in \ker\varphi \implies r - 0 \in \ker\varphi \implies \bar{r} = \bar{0}$, d.h. $\ker\phi = \{\bar{0}\}$
4. ϕ ist surjektiv: Nach Konstruktion

□

Beispiel 1.13. Seien K ein Körper, $R = K[t]$, $\varphi : K[t] \rightarrow K, f \mapsto f(0)$. φ ist ein Ringhomomorphismus, $\text{im } \varphi = K, \ker\varphi = \{f \in K[t] \mid f(0) = 0\} = \{tg \mid g \in K[t]\} = tK[t]$. Wir erhalten einen Ringhomomorphismus

$$\phi : K[t]/tK[t] \xrightarrow{\cong} K, f + tK[t] \mapsto f(0)$$

Bemerkung 1.14. Seien $J \subseteq R$ ein Ideal, $\pi : R \rightarrow R/J$ die kanonische Projektion. Dann sind die Abbildungen

$$\begin{aligned} \{\text{Ideale in } R/J\} &\xleftrightarrow{\quad} \{\text{Ideale } \tilde{J} \text{ in } R \text{ mit } \tilde{J} \supseteq J\} \\ J &\longmapsto \pi^{-1}(J) \\ J &\longmapsto \pi(J) \end{aligned}$$

zueinander inverse, inklusionserhaltende Abbildungen.

Beweis. Übung

□

Definition 1.15. $x \in R$ heißt eine **Einheit** $\stackrel{\text{Def}}{\iff}$ Es existiert ein $y \in R$ mit $xy = 1_R$. $R^\times := \{x \in R \mid x \text{ ist Einheit}\}$ bildet eine abelsche Gruppe bzgl. " \cdot ", die **Einheitengruppe** von R .

Anmerkung. • vgl. LA1 Lemma 1.11

- R ist Körper $\iff R^\times = R \setminus \{0\}$
- häufig wird die alternative Notation R^* statt R^\times benutzt.

Beispiel 1.16. (a) $\mathbb{Z}^\times = \{-1, 1\}$, denn $1 \cdot 1 = 1$ und $(-1)(-1) = 1$ Sind $a, b \in \mathbb{Z}$ und $ab = 1 \implies a = b = 1$ oder $a = b = -1$

(b) K Körper, $(K[t])^\times = K^\times$

Bemerkung 1.17. Sei $R \neq 0$. Dann sind äquivalent:

- (i) R ist ein Körper
- (ii) $\{0\}$ und R sind die einzigen Ideale in R
- (iii) Jeder Ringhomomorphismus $\varphi : R \rightarrow S$ in einen Ringhomomorphismus $S \neq 0$ ist injektiv

Beweis. • (i) \Rightarrow (ii) Sei R ein Körper. Sei $J \subseteq R$ ein Ideal, $J \neq \{0\}$. Es existiert ein $a \in J, a \neq 0 \Rightarrow 1 = \underbrace{a}_{\in J} a^{-1} \in J \Rightarrow$ ist $b \in R$, dann ist $b = b \cdot \underbrace{1}_{\in J} \in J$, d.h. $J = R$

- (ii) \Rightarrow (iii) Sei $\varphi : R \rightarrow S$ ein Ringhomomorphismus mit $S \neq 0$. Nach 1.8 (a) ist $\ker \varphi \subseteq R$ ein Ideal, d.h. wegen (ii) ist $\ker \varphi = \{0\}$ oder $\ker \varphi = R$. Es ist $\ker \varphi \neq R$, denn $\varphi(1_R) = 1_S$ und $1_S \neq 0_S$ (Wäre $1_S = 0_S$, dann ist für Jedes $a \in S: a = a \cdot 1_S = a \cdot 0_S = 0_S$, d.h. $S = 0$ *Widerspruch*) $\Rightarrow \ker \varphi = \{0\}$, d.h. φ ist injektiv.
- (iii) \Rightarrow (i) Sei $a \in R \setminus R^\times$, insbesondere existiert kein $b \in R$ mit $ab = 1_R \Rightarrow aR := \{ar | r \in R\} \subsetneq R$, und aR ist ein Ideal in R . $\Rightarrow R/aR$ ist nicht der Nullring (denn: Wenn $R/aR = 0$, dann $1_R + aR = 0_R + aR$, also $1 \in aR$ *Widerspruch*) $\xRightarrow{(iii)}$ Die kanonische Projektion $\pi : R \rightarrow S = R/aR$ ist injektiv, d.h. $\ker \pi = \{0\}$, andererseits ist $\ker \pi = aR$ nach 1.10, also: $\underbrace{a \cdot 1_R}_{\in aR} = \{0\} \Rightarrow a = 0$, d.h. R ist Körper.

□

Definition 1.18. $x \in R$ heißt **Nullteiler** $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow}$ Es existiert ein $y \in R, y \neq 0_R$ mit $xy = 0_R$. R heißt **nullteilerfrei** $\Leftrightarrow R \neq 0$ und $0 \in R$ ist der einzige Nullteiler in R (**Integritätsbereich**).

Anmerkung. • $R \neq 0 \Rightarrow 0_R$ ist ein Nullteiler in R (wegen $0_R \cdot 1_R = 0_R, 0_R \neq 1_R$) (Achtung: Unterschiedliche Notation in Literatur)

- Im Nullring ist 0 kein Nullteiler (aber: Nullring ist nicht nullteilerfrei)

Beispiel 1.19. (a) \mathbb{Z} ist nullteilerfrei

(b) $\bar{2} \in \mathbb{Z}/6\mathbb{Z}$ ist Nullteiler wegen $\bar{2} \cdot \underbrace{\bar{3}}_{\neq 6} \neq 6 = \bar{0}$ in $\mathbb{Z}/6\mathbb{Z}$

(c) Sei K Körper, dann ist $K[t]$ nullteilerfrei

Definition 1.20. Seien $a_1, \dots, a_n \in R, J \subseteq R$ ein Ideal.

$(a_1, \dots, a_n) := \left\{ \sum_{i=1}^n a_i r_i \mid r_1, \dots, r_n \in R \right\} \subseteq R$ heißt das **von a_1, \dots, a_n erzeugte Ideal**

J heißt **Hauptideal** $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow}$ Es existiert $a \in R$ mit $J = (a) = \{ra \mid r \in R\} =: Ra (= aR)$.

R heißt ein **Hauptidealring (HIR)** $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow} R$ ist nullteilerfrei und jedes Ideal in R ist ein Hauptideal.

Anmerkung. (a_1, \dots, a_n) ist ein Ideal in R (leicht nachzurechnen)

- Beispiel 1.21.** (a) K Körper $\implies K$ ist HIR (denn: K Körper $\xrightarrow{1.17} \{0\}, R$ sind die einzigen Ideale in R , $\{0\} = (0), R = (1) = \{1 \cdot r | r \in R\}$ und K ist nullteilerfrei (vgl LA1, Lemma 1.15))
- (b) \mathbb{Z} ist ein HIR, denn: \mathbb{Z} ist nullteilerfrei und jedes Ideal in \mathbb{Z} ist von der Form $n\mathbb{Z} = (n)$ (das ist Bemerkung 1.6)
- (c) $\mathbb{Z}[t]$ ist kein HIR, denn: Es gibt kein $f \in \mathbb{Z}[t]$ mit $(2, t) = (f)$

Beweis. Annahme: Es existiert ein $f \in \mathbb{Z}[t]$ mit $(f) = (2, t)$, dann existiert $h \in \mathbb{Z}[t]$ mit $z = hf \implies \deg h = \deg f = 0$, d.h. f ist konstant (?), etwa $f = a$ für ein $a \in \mathbb{Z}$. Außerdem existiert ein $\tilde{h} \in \mathbb{Z}[t]$ mit $t = \tilde{h}f = \tilde{h}a \xrightarrow{t \text{ normiert}} a = 1 \implies f = 1$, aber: $1 \notin (2, t)$, denn anderenfalls existieren $u, v \in \mathbb{Z}[t]$ mit $1 = 2 \cdot u + t \cdot v \xrightarrow{t=0} 1 = 2 \cdot u(0) + 0 \cdot v(0) = 2 \cdot 1(0)$
Widerspruch \square

Definition 1.22. Sei $J \subseteq R$ ein Ideal. J heißt

Primideal $\stackrel{\text{Def:}}{\iff} J \neq R$ und für alle $x, y \in R$ gilt: $xy \in J \implies x \in J$ oder $y \in J$.

maximales Ideal $\stackrel{\text{Def:}}{\iff} J \neq R$ und es existiert kein Ideal $I \subseteq R$ mit $J \subsetneq I \subsetneq R$

(d.h. J ist maximal bezüglich " \subseteq " unter allen Idealen $\neq R$ in R)

Bemerkung 1.23. Sei $J \subseteq R$ ein Ideal. Dann gilt:

- (a) J ist Primideal $\iff R/J$ nullteilerfrei
- (b) J maximales Ideal $\iff R/J$ Körper

Beweis. (a) Die Bedingung $xy \in J \implies x \in J$ oder $y \in J$ ist äquivalent zu $\bar{x} \cdot \bar{y} = \bar{0} \implies \bar{x} = \bar{0}$ oder $\bar{y} = \bar{0}$ in R/J . $J \neq R$ ist äquivalent zu $R/J \neq 0$. D.h. J Primideal ist äquivalent zur Nullteilerfreiheit von R/J .

- (b) Bemerkung 1.16: Ideale $I \subseteq R$ mit $J \subsetneq I \subsetneq R$ entsprechen genau den Idealen in R/J , die $\neq \{0\}$ und $\neq R/J$ sind. Nach Bemerkung 1.17 ist R/J genau dann ein Körper, wenn es solche Ideale nicht gibt. \square

Folgerung. Sei $J \subseteq R$ ein maximales Ideal. Dann ist J ein Primideal:

Beweis. Folgt aus 1.23, da jeder Körper nullteilerfrei ist (LA1, Lemma 1.15) \square

Frage. Primideale/maximale Ideale in \mathbb{Z} ?

Bemerkung 1.24. Sei $n \in \mathbb{N}$. Dann sind äquivalent:

- (i) n ist Primzahl
- (ii) $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$ ist nullteilerfrei
- (iii) $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$ ist ein Körper

Beweis. • (i) \Leftrightarrow (iii): LA1, Lemma 1.16, Bemerkung 1.17

• (iii) \Rightarrow (ii): Körper sind nullteilerfrei. LA 1; Lemma 1.15

• (ii) \Rightarrow (i): Beweis durch vollständige Induktion:

1. Falls $n = 1$, dann $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z} = \mathbb{Z}/\mathbb{Z} = 0$ nicht nullteilerfrei

2. Falls $n > 1$, Keine Primzahl, dann $n = ab$ mit $1 < a, b < n \Rightarrow \bar{0} = \bar{n} = \bar{a} \cdot \bar{b} \Rightarrow \mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$ nicht nullteilerfrei.

□

Folgerung. • Primideale in $\mathbb{Z}:(0), (p)$ für p Primzahl.

• Maximale Ideale in $\mathbb{Z}:(p)$ für p Primzahl

Beweis. Für $n < 0$ ist $(-n) = (n)$. Rest aus 1.25

□

Ziel. Jeder Ring $\neq 0$ hat ein maximales Ideal.

Anmerkung. Dafür benötigen wir ein Axiom aus der Mengenlehre, das **Auswahlaxiom**. Ist I eine Menge und $(A_i)_{i \in I}$ eine Familie von nichtleeren Mengen, dann gibt es eine Abbildung

$$\gamma : I \longrightarrow \bigcup_{i \in I} (A_i) \text{ mit } \gamma(i) \in A_i, \forall i \in I \text{ (Auswahlfunktion)}$$

Das Auswahlaxiom ist äquivalent zu folgenden Aussagen:

- Zornsches Lemma (1.32)
- Jeder Vektorraum hat eine Basis
- Jeder Ring $\neq 0$ hat ein maximales Ideal.

Definition 1.25. Sei M eine Menge, \sim eine Relation auf M .

•

\sim heißt **antisymmetrisch** $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow}$ Für alle $a, b \in M$ gilt : $a \sim b$ und $b \sim a \Rightarrow a = b$

total $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow}$ Für alle $a, b \in M$ gilt : $a \sim b$ oder $b \sim a$

•

\sim heißt **Halbordnung** auf M $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow} \sim$ reflexiv, antisymmetrisch und transitiv

Totalordnung auf M $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow} \sim$ ist eine Halbordnung und \sim ist total

In diesen Fällen sagt man auch: Das Tupel (M, \sim) ist eine halbgeordnete bzw. totalgeordnete Menge.

Beispiel 1.26. (a) \leq ist auf \mathbb{N} eine Totalordnung

(b) Sei $M = \mathbb{P}(\{1, 2, 3\})$, \subseteq auf M eine Halbordnung, aber keine Totalordnung. Es ist zum Beispiel weder $\{1\} \subset \{3\}$ noch $\{3\} \subset \{1\}$.

Definition 1.27. Sei (M, \leq) eine halbgeordnete Menge, $a \in M$. a heißt ein **maximales Element** vom M $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow}$ Für alle $x \in M$ gilt $a \leq x \Rightarrow x = a$

Anmerkung. Für ein maximales Element $a \in M$ gilt nicht notwendig $x \leq a$ für $x \in M$. Im allgemeinen existieren maximale Elemente nicht unbedingt.

Beispiel 1.28. (a) In $(\{\{1\}, \{2\}, \{3\}, \{1, 2\}, \{2, 3\}, \{1, 3\}, \subseteq\})$ sind $\{1, 2\}, \{2, 3\}, \{1, 3\}$ maximale Elemente.

(b) maximale Ideale im Ring R sind maximale Elemente von $\{I \not\subseteq R \mid I \text{ ist Ideal}\}$ bezüglich \subseteq .

Definition 1.29. Sei (M, \leq) eine halbgeordnete Menge. (M, \leq) heißt **induktiv geordnet** $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow}$ Jede Teilmenge von $T \in M$, für die (T, \leq) totalgeordnet ist, besitzt eine obere Schranke, d.h. es existiert ein $S \in M$ mit $t \leq S$ für alle $t \in T$.

Satz 1.30 (Zornsches Lemma). Jede induktiv geordnete nichtleere Menge (M, \leq) besitzt ein maximales Element.

Anmerkung. Das zornsche Lemma ist äquivalent zum Auswahlaxiom.

Satz 1.31. Sei $R \neq 0$. Dann besitzt R ein maximales Ideal.

Beweis. Sei $X := \{I \not\subseteq R \mid I \text{ Ideal}\}$

- X ist bzgl. \subseteq halbgeordnet
- $X \neq \emptyset$ wegen $\{0\} \in X$
- Sei $\{I_\lambda \mid \lambda \in 1\}$ totalgeordnete Teilmenge von X (d.h. für $\lambda, \mu \in 1 : I_\lambda \subseteq I_\mu$ oder $I_\mu \subseteq I_\lambda$)
Behauptung: $\{I_\lambda \mid \lambda \in 1\}$ besitzt eine obere Schranke in X , d.h. es existiert ein $J \in X$ mit $I_\lambda \subseteq J$ für alle $\lambda \in 1$ denn: Setze $I := \bigcap_{\lambda \in 1} I_\lambda$

1. I ist ein Ideal, denn: $0 \in I$ wegen $0 \in I_\lambda$ für alle $\lambda \in 1$

(J2) $a, b \in I \implies$ Es existiert λ, μ mit $a \in I_\lambda, b \in I_\mu$, ohne Einschränkungen gelte
 $I_\lambda \subseteq I_\mu \implies \underbrace{a}_{\in I_\lambda \subseteq I_\mu} + \underbrace{b}_{\in I_\mu} \in I_\mu \subseteq I$

(J2) $a \in I, r \in R \implies$ Es existiert $\lambda \in 1$ mit $a \in I_\lambda \implies ra \in I_\lambda \subseteq I$

2. $I \not\subseteq R$, denn $i \subseteq R$ und $I \neq R$ wegen $1 \neq I_\lambda$ für alle $\lambda \in 1$, (d.h. $I \in (X)$)

3. $I_\lambda \subset I$ für alle $\lambda \in 1$.

Zornsches Lemma: (X) besitzt maximales Element I bzgl. $\subseteq \implies I$ ist maximales Ideal in R .

□

Folgerung. Es gilt:

(a) Jedes Ideal $I \not\subseteq R$ ist einem Ideal von R enthalten.

(b) Jedes $x \in R \setminus R^\times$ ist einem Ideal von R enthalten.

Beweis. (a) $J \not\subseteq R \text{ Ideal} \implies R/I \neq 0$, also besitzt R/I ein maximales Ideal $\stackrel{1.14}{\implies} R$ besitzt ein maximales Ideal, das I enthält.

(b) Sei $x \in R \setminus R^\times \implies (x) \not\subseteq R$, denn $1 \notin (x)$. Behauptung folgt aus (a)

□

Ziel. Formulierung und Beweis des chinesischen Restsatzes.

Definition 1.32. Seien $I, J \subseteq R$ Ideale. Dann sind

$$I + J := \{a + ba \in I, b \in J\}$$

$$I \cdot J := \left\{ \sum_{i=1}^n a_i b_i \mid n \in \mathbb{N}_0, a_1, \dots, a_n \in I, b_1, \dots, b_n \in J \right\}$$

und $I \cap J$ Ideale in R . Analog für endliche Familien von Idealen, insbesondere $I^n := \underbrace{I \cdot \dots \cdot I}_{n\text{-mal}}$

für $n \in \mathbb{N}$. Konvention: $I^0 := R$. I, J heißen **relativ prim** $\stackrel{\text{Def:}}{\Leftrightarrow} I + J = R = (1)$

Anmerkung. • Das dies tatsächlich Ideale sind, rechnet man nach

- Offenbar ist Multiplikation bzw. Addition von Idealen assoziativ, Klammerung ist nicht notwendig

- $(a_1, \dots, a_n) = (a_1) + \dots + (a_n)$

Beispiel 1.33. Seien $R = \mathbb{Z}, I = (2), J = (3)$

- $I + J = (1)$, denn: $1 = \underbrace{(-1) \cdot 2}_{\in I} + \underbrace{1 \cdot 3}_{\in J} \in I + J$

- $I \cap J = (6)$

- $IJ = (6)$

Anmerkung. Für $R = \mathbb{Z}$ ist $(m) + (n) = (m, n)$, $(m) \cap (n) = (\text{kgV}(m, n))$, $(m)(n) = (mn)$

Bemerkung 1.34. $I, J \subseteq R$ Ideale. Dann gilt:

(a) $I(J + K) = IJ + IK$

(b) $(I \cap J)(I + J) \subseteq IJ \subseteq I \cap J$

(c) $I + J = (1) \implies I \cap J = IJ$

Beweis. Übung. □

Bemerkung 1.35. Seien $I_1, \dots, I_n \subseteq R$ paarweise relative Primideale. Dann gilt:

$$I_1 \cdot \dots \cdot I_n = I_1 \cap \dots \cap I_n$$

Beweis. Beweis durch Induktion nach n :

- $n = 2$: aus 1.37 (c)

- $n \geq 3$: Behauptung sei wahr für alle $k < n$. Setze $J := I - I_1 \cdot \dots \cdot I_{n-1} \stackrel{IV}{=} I_1 \cap \dots \cap I_{n-1}$
Behauptung: $J + I_n = (1)$. Denn: Nach Voraussetzung ist $I_j + I_n = (1)$ für $j = 1, \dots, n-1$

$$\implies \text{Für alle } j \in \{1, \dots, n-1\} \text{ existieren } x_j \in I_j, y_j \in I_n \text{ mit } x_j + y_j = 1$$

$$\implies x_1 \cdot \dots \cdot x_{n-1} - 1 = (1 - y_1) \cdot \dots \cdot (1 - y_{n-1})$$

$$\implies x_1 \cdot \dots \cdot x_{n-1} = 1 + y \text{ für ein } y \in I_n$$

$$\implies 1 = \underbrace{x_1 \cdot \dots \cdot x_{n-1}}_{\in I_1 \cdot \dots \cdot I_{n-1} = J} + \underbrace{(-1)y}_{\in I_n} \in J + I_n, \text{ d.h. } J + I_n = (1)$$

$$\text{Somit: } I_1 \cdot \dots \cdot I_n = J \cdot I_n = J \cap I_n = (I_1 \cap \dots \cap I_{n-1}) \cap I_n = I_1 \cap \dots \cap I_n.$$

□

Definition 1.36. Sei $(R_i)_{i \in I}$ eine Familie von Ringen. Das kartesische Produkt $\prod_{i \in I} R_i$ wird durch komponentenweise Addition und Multiplikation zu einem Ring. Diesen bezeichnet man als das **direkte Produkt** über die Familie $(R_i)_{i \in I}$.

Satz 1.37 (Chinesischer Restsatz). Seien $I_1, \dots, I_n \in R$ Ideale, $\varphi : R \longrightarrow \prod_{j=1}^n R/I_j, r \mapsto (r + I_1, \dots, r + I_n)$ (ist Ringhomomorphismus). Dann gilt:

(a) φ ist surjektiv \Leftrightarrow Die Ideale I_1, \dots, I_n sind paarweise relativ prim.

(b) $\ker \varphi = \bigcap_{j=1}^n I_j$

(c) φ ist injektiv $\Leftrightarrow \bigcap_{j=1}^n I_j = \{0\}$

Insbesondere erhalten wir unter der Voraussetzung, dass I_1, \dots, I_n paarweise relativ prim sind, einen Ringisomorphismus

$$R / \prod_{j=1}^n I_j \cong R/I_1 \times \dots \times R/I_n$$

Beweis. Das Nullelement in R/I_j ist I_j und das Einselement ist $1 + I_j$. Für die bessere Lesbarkeit des Beweises bezeichnen wir diese (unabhängig von j) jeweils mit $\bar{0}, \bar{1}$.

(a) " \Rightarrow ": Sei φ surjektiv, seien $i, j \in \{1, \dots, n\}, i \neq j$.

Behauptung: $I_i + I_j = (1)$. Wegen φ surjektiv existiert ein $x \in R$ mit

$$\varphi(x) = (\bar{0}, \dots, \bar{0}, \underbrace{\bar{1}}_{i\text{-te Stelle}}, \bar{0}, \dots, \bar{0}) \implies x \in I_j.$$

Außerdem:

$$\begin{aligned} \varphi(1-x) &= \varphi(1) - \varphi(x) \\ &= (\bar{1}, \dots, \bar{1}) - (\bar{0}, \dots, \bar{0}, \underbrace{\bar{1}}_{i\text{-te Stelle}}, \bar{0}, \dots, \bar{0}) = (\bar{1}, \dots, \bar{1}, \underbrace{\bar{1}}_{i\text{-te Stelle}}, \bar{0}, \dots, \bar{0}) \\ &\implies 1-x \in I_i \\ &\implies 1 = \underbrace{(1-x)}_{\in I_i} + \underbrace{x}_{\in I_j} \in I_i + I_j \implies I_i + I_j = (1) \end{aligned}$$

(b) " \Leftarrow ": Seien I_1, \dots, I_n paarweise relativ prim.

(a) Behauptung: $(\bar{0}, \dots, \bar{0}, \underbrace{\bar{1}}_{i\text{-te Stelle}}, \bar{0}, \dots, \bar{0}) \in \Im \varphi$ für $i = 1, \dots, n$. Sei $I \in \{1, \dots, n\}$ fixiert.

Für $j \neq i$ ist $I_i + I_j = (1)$

\implies Es existieren $u_j \in I_i, v_j \in I_j$ mit $u_j + v_j = 1$

Setze $x := v_1 \cdot \dots \cdot v_{i-1} \cdot v_{i+1} \cdot \dots \cdot v_n$

$\implies x \in I_j$ für $j \neq i$ und x

$$= (1 - u_1) \cdot \dots \cdot (1 - u_{i-1}) (1 - u_{i+1} \cdot \dots \cdot (1 - u_n))$$

$$= 1 + z \text{ für ein } z \in I_i$$

$$\implies \varphi(x) = (\bar{0}, \dots, \bar{0}, \underbrace{\bar{1}}_{i\text{-te Stelle}}, \bar{0}, \dots, \bar{0})$$

(b)

Sei $y = (r_1 + I_1, \dots, r_n + I_n)$

$$\begin{aligned} \implies \varphi(r_1 + I_1, \dots, r_n + I_n) &= \varphi(r_1)\varphi(e_1) + \dots + \varphi(r_n)\varphi(e_n) \\ &= (r_1 + I_1, \bar{0}, \dots, \bar{0}) + \dots + (\bar{0}, \dots, \bar{0}, r_n + I_n) \\ &= (r_1 + I_1, \dots, r_n + I_n) = y \end{aligned}$$

(c) $\ker \varphi = \{r \in R \mid r + I_1 = I_1, \dots, r + I_n = I_n\} = I_1 \cap \dots \cap I_n$

(d) aus (b)

Der Rest folgt aus dem Homomorphiesatz. □

Beispiel 1.38. Seien $R = \mathbb{Z}, I_1 = 2\mathbb{Z}, I_2 = 3\mathbb{Z}$. Dann ist

$$\varphi : \mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/3\mathbb{Z}, a \mapsto (a + 2\mathbb{Z}, a + 3\mathbb{Z})$$

surjektiv wegen $2\mathbb{Z} + 3\mathbb{Z} = (1)$ (vgl. Beispiel 1.36). $\ker \varphi = 2\mathbb{Z} \cap 3\mathbb{Z} = 6\mathbb{Z}$. D.h. φ induziert einen Ringisomorphismus

$$\mathbb{Z}/6\mathbb{Z} \cong \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/3\mathbb{Z}$$

2 Teilbarkeit

Ziel. Verallgemeinerung des Konzepts, der Teilbarkeit auf \mathbb{Z} und damit verbundene Bedirfflichkeit (z.B. Primzahl, ggT) auf nullteilerfreie Ringe. Wir zeigen, dass in jedem Hauptidealring ein Analogon des Satzes über die eindeutige Primfaktorzerlegung in \mathbb{Z} . *Notation:* In diesem Abschnitt sei R stets ein nullteilerfreier Ring.

Definition 2.1. Seien $a, b \in R$.

- b heißt ein **Teiler** von a (Notation: $b|a$) $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow}$ Es existiert ein $c \in R$ mit $a = bc$.
- a, b heißen **assoziiert** (Notation: $a \hat{=} b$) $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} a|b$ und $b|a$

Beispiel 2.2. $R = \mathbb{Z}, a \in \mathbb{Z} \implies a \hat{=} -a$

Bemerkung 2.3. Seien $a, b \in R$. Dann sind äquivalent:

- (i) $a \hat{=} b$
- (ii) Es existiert ein $e \in R^\times$ mit $a = be$
- (iii) $(a) = (b)$

Beweis. • (i) \implies (ii): Sei $a \hat{=} b \implies a|b$ und $b|a \implies$ Es existieren $c, d \in R$ mit $b = ac$ und $a = bd \implies b = ac = bdc \implies b(1 - dc) = 0$

1. Erster Fall: $b = 0 \implies a = 0$. Setze $e := 1$. Fertig.

2. Zweiter Fall: $b \neq 0 \xRightarrow{R \text{ nullteilerfrei}} 1 - dc = 0 \implies cd = 1 \implies c, d \in R^\times$. Setze $e := d$, dann $a = be$ mit $e \in R^\times$

- (ii) \implies (iii): Sei $a = be$ mit $e \in R^\times \implies a \in (b) \implies (a) \subseteq (b)$. Wegen $e \in R^\times$ ist $b = e^{-1}a \implies b \in (a) \implies (b) \subseteq (a)$
- (iii) \implies (i): Sei $(a) = (b) \implies a \in (b) \implies$ Es existiert $c \in R$ mit $a = bc \implies b|a$. Analog: $a|b$. Also: $a \hat{=} b$.

□

Definition 2.4. Seien $a_1, \dots, a_n \in R$. $d \in R$ heißt ein **gtößter gemeinsamer Teiler** von a_1, \dots, a_n $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow}$ Die folgenden Bedingungen sind erfüllt:

(GGT1) $d|a_1, \dots, d|a_n$

(GGT2) $c|a_1, \dots, c|a_n \implies c|d$

Wir bezeichnen die Menge der größten gemeinsamen Teiler von a_1, \dots, a_n mit $\text{GGT}(a_1, \dots, a_n)$

Anmerkung. • Sind $d_1, d_2 \in \text{GGT}(a_1, \dots, a_n)$, dann folgt $d_1|d_2$ und $d_2|d_1$, also $d_1 \hat{=} d_2$

- Ist $d \in \text{GGT}(a_1, \dots, a_n)$ und $d' \hat{=} d$, dann ist $d' \in \text{GGT}(a_1, \dots, a_n)$
- Ohne zusätzliche Vorraussetzung an R kann man im Allgemeinen nicht erwarten, dass $\text{GGT}(a_1, \dots, a_n) \neq \emptyset$ (z.B. in $R = \mathbb{Z}[\sqrt{-1}] = \{a + b\sqrt{-3} | a, b \in \mathbb{Z}\} \subseteq \mathbb{C}$ ist $\text{GGT}(4, 2(1 + \sqrt{-3})) = \emptyset$)

Bemerkung 2.5. Sei R ein HIR und $a_1, \dots, a_n \in R$. Dann gilt:

- (a) $\text{GGT}(a_1, \dots, a_n) \neq \emptyset$
- (b) $d \in \text{GGT}(a_1, \dots, a_n) \Leftrightarrow (d) = (a_1, \dots, a_n)$

Beweis. (a) $R \text{ HIR} \implies$ Es existiert $\tilde{d} \in R$ mit $(a_1, \dots, a_n) = (\tilde{d})$ Behauptung: $\tilde{d} \in \text{GGT}(a_1, \dots, a_n)$.
denn:

(GGT1) $a_i \in (a_1, \dots, a_n) = (\tilde{d}) \implies \tilde{d} | a_i$ für $i = 1, \dots, n$

(GGT2) Sei $c \in R$ mit $c | a_1, \dots, c | a_n$. Wegen $\tilde{d} \in (a_1, \dots, a_n)$ existieren $r_1, \dots, r_n \in R$ mit $\tilde{d} = r_1 a_1 + \dots + r_n a_n$. Somit folgt $c | (r_1 a_1 + \dots + r_n a_n)$, d.h. $c | \tilde{d}$.

(b) " \Rightarrow ": Sei $d \in \text{GGT}(a_1, \dots, a_n) \xrightarrow{\text{Ann. 2.4}} d \hat{=} \tilde{d} \xrightarrow{2.3} (d) = (\tilde{d}) = (a_1, \dots, a_n)$

(c) " \Leftarrow ": Sei $(d) = (a_1, \dots, a_n) \implies d \in \text{GGT}(a_1, \dots, a_n)$ mit selben Argument wie im Beweis von (a). □

Anmerkung. • Im Fall $R = \mathbb{Z}$, $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{Z}$ ist $\text{GGT}(a_1, \dots, a_n) \cap \mathbb{N}_0 = \{d\}$ für ein $d \in \mathbb{N}_0$.
(beachte: $\mathbb{Z}^\times = \{-1, 1\}$.) Man nennt dann d den größten gemeinsamen Teiler von a_1, \dots, a_n :

$$d =: \text{ggT}(a_1, \dots, a_n)$$

- Im Fall $F = K[t]$ (wobei K Körper, in §3: dies ist ein HIR), $f_1, \dots, f_n \in K[t]$, nicht alle $f_i = 0$, dann existiert ein eindeutig bestimmtes Polynom $d \in K[t]$ mit $d \in \text{GGT}(f_1, \dots, f_n)$ (beachte: $(K[t])^\times = K^\times$). Man nennt

$$d =: \text{ggT}(f_1, \dots, f_n)$$

den größten gemeinsamen Teiler von f_1, \dots, f_n . (Und man setzt $\text{ggT}(0, \dots, 0) := 0$.)

Folgerung. Sei R ein HIR, $a, b \in R, d \in \text{GGT}(a, b)$. Dann existieren $u, v \in R$ mit $d = ua + vb$

Beweis. aus 2.5: $d \in (d) = (a, b)$ □

Definition 2.6. Sei $p \in R \setminus (R^\times \cup \{0\})$

p heißt **irreduzibel** $\stackrel{\text{Def:}}{\iff}$ Aus $p = ab$ mit $a, b \in R$ folgt stets $a \in R^\times$ oder $b \in R^\times$

p heißt **Primelement** $\stackrel{\text{Def:}}{\iff}$ Aus $p | ab$ mit $a, b \in R$ folgt stets $p | a$ oder $p | b$
 $\iff (p)$ ist ein Primideal

Anmerkung. p irreduzibel bzw. Primelement, $p' \hat{=} p \implies p'$ irreduzibel bzw. Primelement.

Beispiel 2.7.

irreduzible Elemente in $\mathbb{Z} =$ Primzahlen aus \mathbb{N} sowie deren Negative
 $=$ Primelemente in \mathbb{Z}

Frage. Zusammenhang zwischen irreduziblen Elementen und Primelementen in R ?

Bemerkung 2.8. Sei $p \in R \setminus (R^\times \cup \{0\})$ ein Primelement. Dann ist p irreduzibel.

Beweis. Sei $p = ab$ mit $a, b \in R \implies p | ab \xrightarrow[p \text{ Primideal}]{\implies} p | a \text{ oder } p | b$. Gelte ohne Einschränkung: $p | a$.
Außerdem: $a | p$, somit $p \hat{=} a$. Nach 2.3 existiert ein $w \in R^\times$ mit $a = ep \implies p = ab = epb \implies p(1 - eb) = 0 \xrightarrow[p \neq 0]{R \text{ nullteilerfrei}} 1 - eb = 0 \implies eb = 1$, d.h. $b \in R^\times$ □

Anmerkung. Es gibt Beispiele für irreduzible Elemente, die kein Primelement sind (vgl. Übungen)

Bemerkung 2.9. Sei R ein HIR, $p \in R \setminus (R^\times \cup \{0\})$. Dann sind äquivalent:

- (i) p ist irreduzibel
- (ii) p ist Primelement

Beweis. • (ii) \implies (i) aus 2.9

- (i) \implies (ii) Sei p irreduzibel.
 1. (p) ist maximales Ideal in R , denn: Sei $I \subseteq R$ Ideal mit $(p) \subsetneq I$. Wegen R HIR existiert $a \in R$ mit $I = (a) \xRightarrow{p \in I}$ Es existiert $c \in R$ mit $p = ac \implies a \in R^\times$ oder $c \in R^\times$. Falls $c \in R^\times$, dann $8p) = (a) = I$ nach 2.3. Also $a \in R^\times$, d.h. $I = (a) = R$ *Widerspruch*
 2. Wegen 1. und 1.24 ist (p) Primideal, d.h. p ist Primelement.

□

Anmerkung. Beweis hat gezeigt: In HIR gilt für $p \in R \setminus (R^\times \cup \{0\})$: p irreduzibel $\Leftrightarrow (p)$ maximales Ideal.

Frage. Wann gilt in R ein Analogon des Satzes über die eindeutige Primfaktorzerlegung in \mathbb{Z} ?

Definition 2.10. R heißt **faktoriell** $\xRightarrow{\text{Def.}}$ Jedes $a \in R \setminus (R^\times \cup \{0\})$ lässt sich eindeutig bis auf Reihenfolge und Assoziierbarkeit als Produkt von irreduziblen Elementen aus R schreiben, d.h. es existieren irreduzible Elemente $p_1, \dots, p_r \in R$ mit

$$a = p_1 \cdot \dots \cdot p_r$$

und sind q_1, \dots, q_s irreduzible Elemente mit $a = q_1 \cdot \dots \cdot q_s$, so ist $r = s$ und nach Umm nummerieren ist $p_i \hat{=} q_i$ für $i = 1, \dots, r$

Ziel. Jeder HIR ist faktoriell.

Definition 2.11. R heißt **noethersch** $\xLeftrightarrow{\text{Def.}}$ Für jede aufsteigende Kette $I_1 \subseteq I_2 \subseteq \dots$ von Idealen in R existiert ein $n \in \mathbb{N}$ mit $I_k = I_n$ für alle $k \geq n$.

Bemerkung 2.12. Sei R ein HIR. Dann ist R noethersch.

Beweis. Sei $I_1 \subseteq I_2 \subseteq \dots$ eine aufsteigende Kette von Idealen aus R . Setze $I := \bigcup_{k \geq 1} I_k$

1. I ist ein Ideal in R , denn:
 - (J1) $0 \in I_k$ für alle $k \geq 1 \implies 0 \in I$
 - (J2) Seien $a, b \in I \implies$ Es existieren $k, l \in \mathbb{N}$ mit $a \in I_k, b \in I_l$. Mit $m := \max\{k, l\}$ ist $a, b \in I_m \implies a + b \in I_m \subseteq I$
 - (J3) Seien $a \in I, r \in R \implies$ Es existiert ein $k \in \mathbb{N}$ mit $a \in I_k \implies ra \in I_k \subseteq I$
2. Wegen 1. und R HIR existiert ein $a \in R$ mit $i = (a)$, insbesondere $a \in I \implies$ Es existiert ein $N \in \mathbb{N}$ mit $a \in I_n \implies (a) \subset I_n \subset I = (a) \implies I_n = I \implies I_k = I_n$ für alle $k \geq n$.

□

Satz 2.13. Sei R ein HIR. Dann ist R faktoriell.

Beweis. 1. Existenz von Zerlegung in irreduzible Elemente. Setze $M := \{(a) \mid a \in R \setminus (R^\times \cup \{0\}) \text{ besitzt keine Faktorisierung in irreduzible Elemente}\}$.

- Annahme: $M \neq \emptyset$. Es existiert ein bezüglich \subseteq maximales Element $j \in M$, denn: Andernfalls existiert zu jedem $I \in M$ ein $I' \in M$ mit $I \subsetneq I'$, das liefert eine unendlich strikt aufsteigende Kette von Idealen in R . *Widerspruch* zu R noethersch. Es existiert ein $a \in R$ mit $J = (a)$. a ist nicht irreduzibel, denn für a irreduzibel wäre a selbst eine Faktorisierung in irreduzible Elemente $\implies J = (a) \notin M$ *Widerspruch* \implies Es existieren $a_1, a_2 \in R \setminus (R^\times \cup \{0\})$ mit $a = a_1 a_2 \implies (a) \subseteq (a_1), (a) \subseteq (a_2)$. Wäre $(a) = (a_1)$, dann existiert ein $b \in R^\times$ mit $a = a_1 b = a_1 a_2 \implies a_1(a_2 - b) = 0 \xRightarrow{R \text{ nullteilerfrei}} a_2 = b \in R^\times$ *Widerspruch*. Also: $(a) \subsetneq (a_1)$, analog $(a) \subsetneq (a_2) \implies (a_1), (a_2) \notin M \implies a_1, a_2$ haben Faktorisierung in irreduzible Elemente, also auch $a = a_1 a_2$ *Widerspruch*. Also: $M \neq \emptyset \implies$ Existenz.

2. Eindeutigkeit der Zerlegung: Sei $a = p_1 \cdot \dots \cdot p_r = q_1 \cdot \dots \cdot p_r = q_1 \cdot \dots \cdot q_s$ mit $p_1, \dots, p_r, p_1, \dots, p_s$ irreduzibel. Beweis per Induktion nach r :

- Induktionsanfang: $r = 0 \implies a = 1 \implies s = 0$ (sonst $q_1, \dots, q_s \in R^\times$ Widerspruch)
- Induktionsannahme: Die Behauptung sei für $0, \dots, r-1$ bewiesen.
- Induktionsschritt: $p_1 | p_1 \cdot \dots \cdot p_r = q_1 \cdot \dots \cdot q_s \xrightarrow{p_1 \text{ Primelement}} \text{Es existiert ein } j \in \{1, \dots, s\}$ mit $p_1 | q_j$. Nach Ummummern sei $j = 1$, also $p_1 | q_1$, etwa $q_1 = cp_1$ mit $c \in R$. Da q_1 irreduzibel ist, folgt $c \in R^\times$, also $p_1 \hat{=} q_1 \implies p_1 \cdot \dots \cdot p_r = cp_1 q_2 \cdot \dots \cdot q_s \implies p_1(p_2 \cdot \dots \cdot p_r - cq_2 \cdot \dots \cdot q_s) = 0 \xrightarrow{R \text{ nullteilerfrei}} p_2 \cdot \dots \cdot p_r (cq_2) q_3 \cdot \dots \cdot q_s$. Wegen $c \in R^\times$ ist cq_2 irreduzibel $\xrightarrow{IV} r-1 = s-1 (\implies r = s)$ und nach Ummummern ist $p_2 \hat{=} cq_2 \hat{=} q_2, p_3 \hat{=} q_3, \dots, p_r \hat{=} q_r$

□

3 Euklidische Ringe

Notation: In diesem Abschnitt sei R stets ein Ring.

Definition 3.1. R heißt **euklidischer Ring** $\stackrel{\text{Def.}}{\iff} R$ ist nullteilerfrei und es existiert eine Abbildung $\delta : R \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbb{N}_0$, so dass gilt: Für alle $f, g \in R, g \neq 0$ existieren $q, r \in R$ mit $f = qg + r$ und $(\delta(r) < \delta(g) \text{ oder } r = 0)$. δ heißt eine **Normabbildung** auf R .

Beispiel 3.2. 1. $R = \mathbb{Z}$ mit $\delta = |\cdot|$ ist ein euklidischer Ring (Bem. 1.5)

2. K Körper $\implies R = K[t]$ mit $\delta = \deg$ ist ein euklidischer Ring
3. K Körper mit $\delta : K \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbb{N}_0, x \mapsto 1$ ist ein euklidischer Ring (hier ist $f = fg^{-1}g + 0$, hier ist $r = 0$)
4. $R = \mathbb{Z}[i] = \{a + bi | a, b \in \mathbb{Z}\} \subseteq \mathbb{C}$ ist ein euklidischer Ring mit $\delta(x + iy) = x^2 + y^2$ (Ring mit ganzen Gaußschen Zahlen) (vgl. Übungen)

Satz 3.3. Sei R ein euklidischer Ring. Dann ist R ein Hauptidealring.

Beweis. Sei $I \subseteq R$ ein Ideal, $I \neq 0$. Es ist $\emptyset \neq \{\delta(a) | a \in I \setminus \{0\}\} \subseteq \mathbb{N}_0$. Wähle $a \in I \setminus \{0\}$, so dass $\delta(a)$ minimal. Behauptung: $I = (a)$, denn:

- " \supseteq ": Wegen $a \in I$ ist $(a) \subseteq I$
- " \subseteq ": Sei $f \in I \implies$ Es existiert $a, r \in R$ mit $f = qa + r$ und $(\delta(r) < \delta(a) \text{ oder } r = 0) \implies r = \underset{\in I}{f} - \underset{\in I}{qa} \in I$. Wegen $\delta(a)$ minimal folgt $r = 0 \implies f = qa \in (a)$

□

Anmerkung. Es gibt Hauptidealringe, die nicht euklidisch sind (siehe Beispieldatenbank)

Folgerung. Sei R ein euklidischer Ring. Dann ist R faktoriell.

Beweis. R euklidisch $\xrightarrow{3.3} R$ Hauptidealring $\xrightarrow{2.14} R$ faktoriell. □

Folgerung. Sei K ein Körper, $f \in K[t], f \neq 0$. Dann besitzt f eine bis auf Reihenfolge der Faktoren eindeutige Darstellung:

$$f = c p_1^{e_1} \cdot \dots \cdot p_r^{e_r}$$

mit $c \in K^\times, r \geq 0, e_1, \dots, e_r \in \mathbb{N}$ und paarweise verschiedenen normierten irreduziblen Polynomen p_1, \dots, p_r .

Beweis. nach 3.2 ist $K[t]$ euklidisch, nach 3.4 also faktoriell. □

Satz 3.4 (Euklidischer Algorithmus). Sei R ein euklidischer Ring mit Normabbildung $\delta, a, b \in R \setminus \{0\}$. Wir betrachten eine Folge a_0, a_1, \dots von Elementen aus R , die induktiv wie folgt gegeben ist:

$$\begin{aligned}
 a_0 &:= a \\
 a_1 &:= b \\
 a_0 &:= q_0 a_1 + a_2 \text{ mit } \delta(a_2) < \delta(a_1) \text{ oder } a_2 = 0 \\
 \text{Falls } a_2 \neq 0 : a_1 &:= q_1 a_2 + a_3 \text{ mit } \delta(a_3) < \delta(a_2) \text{ oder } a_3 = 0 \\
 &\vdots \\
 \text{Falls } a_i \neq 0 : a_{i-1} &:= q_{i-1} a_i + a_{i+1} \text{ mit } \delta(a_{i+1}) < \delta(a_i) \text{ oder } a_{i+1} = 0 \\
 &\vdots
 \end{aligned}$$

Dann existiert ein eindeutig bestimmter Index $n \in \mathbb{N}$ mit $a_n \neq 0, a_{n+1} = 0$. Es ist dann

$$d := a_n \in \text{GGT}(a, b)$$

Durch Rückwärtseinsetzen lässt sich d als Linearkombination von a, b darstellen:

$$d = a_n = a_{n-2} - q_{n-2} a_{n-1} = \dots = ua + vb \text{ mit } u, v \in R$$

(erweiterter euklidischer Algorithmus)

Beispiel 3.5. $R = \mathbb{Z}, a = 24, b = 15$

$$\begin{aligned}
 24 &= 1 \cdot 15 + 9 \\
 15 &= 1 \cdot 9 + 6 \\
 9 &= 1 \cdot 6 + 3 \\
 6 &= 2 \cdot 3 + 0
 \end{aligned}$$

$$\implies \text{ggT}(24, 15) = 3$$

Es ist

$$3 = 9 - 1 \cdot 6 = 9 - (15 - 1 \cdot 9) = 2 \cdot 9 - 1 \cdot 15 = 2 \cdot (24 - 1 \cdot 15) - 15 = 2 \cdot 24 - 3 \cdot 15.$$

von 3.6. Falls $a_i \neq 0$ für alle $i \in \mathbb{N}$, dann wäre $\delta(a_1) > \delta(a_2) > \dots$ eine streng monoton fallende unendliche Folge in \mathbb{N}_0 . *Widerspruch.* \implies Es existiert ein eindeutig bestimmtes $n \in \mathbb{N}$ mit $a_n \neq 0, a_{n+1} = 0$. Wir betrachten die Gleichungen:

$$\begin{aligned}
 (G_0) \quad a_0 &= q_0 a_1 + a_2 \\
 &\vdots \\
 (G_{n-2}) \quad a_{n-2} &= q_{n-2} a_{n-1} + a_n \\
 (G_{n-1}) \quad a_{n-1} &= q_{n-1} a_n
 \end{aligned}$$

Dann gilt: $a_n | a_{n-1} \xrightarrow{(a_{n-2})} a_n | (q_{n-2} a_{n-1} + a_n) = a_{n-2} \implies \dots \implies a_n | a_1$ und $a_n | a_0$. Sei $c \in R$ mit $c | a_0$ und $c | a_1 \xrightarrow{(a_0)} c | (a_0 - q_0 a_1) = a_2 \implies \dots \implies c | a_n$. Also: $a_n \in \text{GGT}(a_0, a_1) = \text{GGT}(a, b)$. Es ist

$$\begin{aligned}
 a_n &= a_{n-2} - q_{n-2} a_{n-1} \xrightarrow{G_{n-3}} a_{n-2} - q_{n-2} (a_{n-3} - q_{n-3} a_{n-2}) \\
 &= (1 + q_{n-2} q_{n-3}) a_{n-2} - q_{n-2} a_{n-3} = \dots = ua + vb
 \end{aligned}$$

(mit geeigneten $u, v \in R$) □

Satz 3.6 (Gauß-Diagonalisierung von Matrizen). Sei R ein euklidischer Ring, $A \in M_{n,n}(R)$. Dann gilt: A lässt sich durch wiederholtes Anwenden von elementaren Zeilen- und Spaltenoperationen vom Typ

- Addition des λ -fachen einer Zeile/Spalte zu einer anderen Zeile bzw. Spalte
- Zeilen-/Spaltenvertauschung

in eine Matrix der Gestalt

$$\left(\begin{array}{cccc|c} c_1 & & & & \\ & c_2 & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & c_r & \\ \hline & & & & 0 \end{array} \right)$$

mit $c_1, \dots, c_r \in R \setminus \{0\}, c_1 | c_2 | \dots | c_r$ überführen.

Beweis. Falls $A = 0$, dann fertig. Im Folgenden sei $A = (a_{ij}) \neq 0$. Sei δ eine Normabbildung auf R .

1. Durch Zeilen- und Spaltenvertauschen erreichen wir $a_{11} \neq 0$ und $\delta(a_{11}) \leq \delta(a_{ij})$ für alle i, j mit $a_{ij} \neq 0$.
2. Ziel: Bringe A auf die Form

$$\left(\begin{array}{c|c} * & 0 \\ \hline 0 & * \end{array} \right)$$

, wobei links oben Element $\neq 0$ mit minimalen δ

- 1. Fall: In der ersten Spalte/Zeile stehen keine Elemente $\neq 0$ außer a_{11} ; dann fertig
- 2. Fall: In der ersten Spalte/Zeile stehen noch Elemente $\neq 0$, ohne Einschränkung $a_{21} \neq 0 \implies$ Es existiert ein $q \in R$ mit $a_{21} = qa_{11}$ oder $\delta(a_{21} - qa_{11}) < \delta(a_{11})$. Addiere das $(-q)$ -fache der 1. Zeile zur 2. Zeile (**). \implies Erhalte Matrix $A' = (a'_{ij})$ mit $a'_{21} \neq 0$ oder $\delta(a'_{21}) < \delta(a_{11})$. Erhalte durch Zeilen/Spaltenvertauschen eine Matrix

$$A'' = (a''_{ij}) \text{ mit } a''_{11} \neq 0, \delta(a''_{11}) \leq \delta(a''_{ij}) \text{ für alle } i, j \text{ mit } a''_{ij} \neq 0$$

und $\delta(a''_{11}) \leq \delta(a_{11})$ (– nur, wenn obige Division aufgefangen und $\delta(a_{11})$ nach (**)) immer noch minimal). Iteriere dies, dieser Prozess bricht nach endlich vielen Iterationen ab. Erhalte eine Matrix der Form

$$D = \left(\begin{array}{c|c} d_{11} & \\ \hline 0 & * \end{array} \right)$$

mit $d_{11} \neq 0, \delta(d_{11}) \leq \delta(d_{ij})$ falls $d_{ij} \neq 0, \delta(d_{11}) \leq \delta(a_{11})$

3. Erreiche $d_{11} | d_{ij}$ für alle i, j .

- 1. Fall: Es gilt bereits $d_{11} | d_{ij}$ für alle i, j dann fertig
- 2. Fall: Es existieren i, j mit d_{11} nicht Teiler von $d_{ij} \implies$ Es existiert ein $q \in R$ mit $d_{ij} - qd_{11} \neq 0$ und $\delta(d_{ij} - qd_{11}) < \delta(d_{11})$ Addiere erste Zeile von D zur i -ten Zeile

von D , erhalte

$$\left(\begin{array}{c|cccc} d_{11} & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \hline 0 & & & * & & \\ \vdots & & & & & \\ d_{11} & d_{i2} & \dots & d_{ij} & \dots & d_{in} \\ 0 & & & & & \\ \vdots & & & * & & \\ 0 & & & & & \end{array} \right)$$

. Subtrahiere das q -fache der ersten Spalte von der j -ten Spalte dieser Matrix, erhalte

$$D' = (d'_{ij}) = \left(\begin{array}{c|cccc} d_{11} & 0 & \dots & 0 & -qd_{11} & 0 & \dots & 0 \\ \hline 0 & & & & * & & & \\ \vdots & & & & & & & \\ 0 & & & & & & & \\ d_{11} & * & & d_{ij} - qd_{11} & & & * & \\ 0 & & & & & & & \\ \vdots & & & & & & & \\ 0 & & & & * & & & \end{array} \right)$$

mit $d'_{ij} = d_{ij} - qd_{11}$, $\delta(d'_{ij}) < \delta(d_{11}) \leq \delta(a_{11})$. Wiederhole die gesamte bisherige Prozedur für die Matrix D' . Dieser Prozess bricht nach endlich vielen Schritten ab. Wir erhalten eine Matrix

$$C = \left(\begin{array}{c|c} c_{11} & D \\ \hline 0 & C' \end{array} \right)$$

mit $c_{11} \neq 0$, $\delta(c_{11}) \leq \delta(a_{11})$ und $c_{11}|c_{ij}$ für alle i, j .

4. Wende das Verfahren auf C' an (und iteriere dies). Operationen an C' erhalten die Teilbarkeit durch c_{11} , d.h. wir können die Matrix auf die Gestalt

$$\left(\begin{array}{c|c} * & 0 \\ \hline 0 & * \end{array} \right)$$

mit $c_1|c_2|c_3|\dots|c_r$ bringen.

□

Beispiel 3.7. (a) $R = \mathbb{Z}$ mit $\delta = |\cdot|$.

$$\begin{aligned} A &= \begin{pmatrix} 4 & 3 \\ 6 & 5 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 5 & 1 \end{pmatrix} \\ &\rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 5 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \mid \Pi - \text{I} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

(b) $R = \mathbb{Q}[t]$ mit $\delta = \deg$.

$$A = \begin{pmatrix} t-1 & 0 \\ -1 & t-1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \square \\ \leftarrow \square \end{matrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} -1 & t-1 \\ t-1 & 0 \end{pmatrix} \mid \Pi + (t-1)\text{I} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} -1 & t-1 \\ 0 & (t-1)^2 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \rightsquigarrow \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & (t-1)^2 \end{pmatrix}$$

Erinnerung an LA1

- Zeilen-/bzw. Spaltenoperationene wie in 3.8 lassen sich durch Multiplikation mit Elementarmatrizen

$$E_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ \lambda & & 1 \end{pmatrix}$$

$$P_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & & & & & & \\ & \ddots & & & & & \\ & & 1 & & & & \\ & & & 0 & & & 1 \\ & & & & 1 & & \\ & & & & & \ddots & \\ & & & & & & 1 & 0 \\ & & 1 & & & & & & 1 \\ & & & & & & & & & \ddots \\ & & & & & & & & & & 1 \end{pmatrix}$$

von links bzw. rechts beschreiben.

- Determinanten lassen sich auch von quadratischen Matrizen mit Einträgen in R bilden (via Leibnizformel). Es ist $A\tilde{A} = \tilde{A} = \det(A)E_n$, wobei \tilde{A} adjungte Matrix zu A . Insbesondere: $A \in M_{n,n}(R)$ invertierbar (d.h. es existiert $B \in M_{n,n}(R)$ mit $AB = BA = E_n$) $\Leftrightarrow \det(A) \in R^\times$ (vgl. LA1 Def. 4.63)

Definition 3.8.

$$\text{GL}(R) = \{A \in M_{n,n}(R) | A \text{ ist invertierbar} \} = \{A \in M_{n,n}(R) | \det(A) \in R^\times \}$$

ist eine Gruppe bzgl. Multiplikation, die **allgemeine lineare Gruppe** über R von Rang n .

Definition 3.9. A heißt **äquivalent** z B ($A \sim B$) $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow}$ Es existieren $S \in \text{GL}_n(R), T \in \text{GL}_n(R)$ mit $B = SAT^{-1}$. Falls $m = n$, so heißt A **ähnlich** zu B ($A \approx B$) $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow}$ Es existiert $S \in \text{GL}_n(R)$ mit $B = SAS^{-1}$

Anmerkung. • \sim, \approx sind Äquivalenzrelationen auf $M_{m,n}(K)$, nzw. $M_{n,n}(K)$

- K Körper, $A, B \in M_{n,n}(K), C$ Basis von K^n, D Basis von $K^m, f : K^n \rightarrow K^m$ lineare Abbildung mit $M_D^C(f) = A$. Dann: $A \sim B \Leftrightarrow$ Es existieren Basen C', D' von K^n bzw. K^m mit $M_{D'}^{C'}(f) = B$ (d.h. A, B beschreiben bzgl. geeigneter Basen dieselbe lineare Abbildung)

Frage. Gibt es innerhalb einer Äquivalenzklasse bzgl. \sim einen besonders schönen Vertreter?

Folgerung. Sei R ein euklidischer Ring, $A \in M_{m,n}(R)$. Dann existieren $c_1, \dots, c_r \in R \setminus \{0\}$ mit $c_1 | c_2 | \dots | c_r$ und

$$A \sim \left(\begin{array}{cc|c} c_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & c_r \\ \hline & & 0 \end{array} \right)$$

Beweis. Umformungen in 3.8 korrespondieren zur Multiplikation mit Elementarmatrizen von links bzw. rechts mit Determinante $\in \{-1, 1\}$ (diese sind also invertierbar) \square

Anmerkung. Um durch Zeilen- bzw. Spaltenoperationen zu

$$A \sim \left(\begin{array}{cc|c} c_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & c_r \\ \hline & & 0 \end{array} \right)$$

zu gelangen, darf man auch Zeilen bzw. Spalten mit $\lambda \in R^\times$ multiplizieren

$$\begin{pmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1 & & & \\ & & & \lambda & & \\ & & & & 1 & \\ & & & & & \ddots \\ & & & & & & 1 \end{pmatrix}$$

(invertierbar für $\lambda \in R^\times$) d.h.: Im Allgemeinen zu 3.8 ist diese Operation jetzt auch erlaubt.

Erinnerung. Sei K ein Körper, $A \in M_{n,n}(K)$. Dann gelten:

- $\text{Rang } A = r \implies$

$$A \sim \left(\begin{array}{c|c} E_r & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right)$$

- $S \in \text{GL}_n(K), T \in \text{GL}_n(K) \implies \text{Rang}(SAT^{-1}) = \text{Rang}(A)$

Es folgt für $A, B \in M_{m,n}(K)$:

$$A \sim B \Leftrightarrow \text{Rang } A = \text{Rang } B$$

Ziel. Klassifikation von Matrizen aus $M_{m,n}(R)$, R euklidischer Ring, bis auf Äquivalenz.

Definition 3.10. Sei $A \in M_{m,n}(R)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq n$.

- $B \in M_{k,l}(R)$ heißt eine **Untermatrix von A** $\stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow}$ B entsteht aus A durch Streichen $m - k$ Zeilen und $n - l$ Spalten.
- Ist $B \in M_{l,l}(R)$ eine quadratische Untermatrix von A mit $(l \leq \min\{m, n\})$, dann heißt $\det(B)$ ein **Minor l -ter Stufe** von A .
- $\text{Fit}_l(A) = (\det(B) | B \text{ ist } l \times l - \text{Untermatrix von } A) \subseteq R$ (d.h. das von allen Minoren l -ter Stufe von A erzeugte Ideale in R) heißt das **l -te Fittingideal** von A .

Beispiel 3.11.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \in M_{2,2}(\mathbb{Z})$$

- $\text{Fit}_1(A) = (\det(1), \det(2), \det(3), \det(4)) = (1, 2, 3, 4) = (1) = \mathbb{Z}$

•

$$\text{Fit}_2(A) = \left(\det \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \right) = (-2) = 2\mathbb{Z}$$

Satz 3.12 (Fittings Lemma). Seien $A \in M_{m,n}(R)$, $S \in \text{GL}_m(R)$, $T \in \text{GL}_n(R)$, $l \leq \min\{m, n\}$. Dann gilt:

$$\text{Fit}_l(A) = \text{Fit}_l(SA) = \text{Fit}_l(AT)$$

Beweis. 1. $\text{Fit}_l(SA) \subseteq \text{Fit}_l(A)$, denn:

$$A = (a_{ij}) \in M_{m,n}(R), S = (s_{ij}) \in \text{GL}_m(R), SA = (b_{ij}) \in M_{m,n}(R).$$

Seien $A \leq i_1 < i_2 < \dots < i_l \leq m$, $1 \leq j_1 < j_2 < \dots < j_l \leq n$. Wir betrachten die $l \times l$ -Untermatrix

$$B = \begin{pmatrix} b_{i_1, j_1} & \dots & b_{i_1, j_l} \\ \vdots & & \vdots \\ b_{i_l, j_1} & \dots & b_{i_l, j_l} \end{pmatrix}$$

von SA

$$\begin{aligned}
 \Rightarrow \det(B) &= \det \begin{pmatrix} \sum_{r_1=1}^m s_{i_1, r_1} a_{r_1, j_1} & \dots & \sum_{r_1=1}^m s_{i_1, r_1} a_{r_1, j_l} \\ b_{i_2, j_1} & \dots & b_{i_2, j_l} \\ \vdots & & \vdots \\ b_{i_l, j_1} & \dots & b_{i_l, j_l} \end{pmatrix} \\
 &= \sum_{r_1=1}^m s_{i_1, r_1} \cdot \det \begin{pmatrix} a_{r_1, j_1} & \dots & a_{r_1, j_l} \\ b_{i_2, j_1} & \dots & b_{i_2, j_l} \\ \vdots & & \vdots \\ b_{i_l, j_1} & \dots & b_{i_l, j_l} \end{pmatrix} \\
 &= \sum_{r_1=1}^m \dots \sum_{r_l=1}^m s_{i_1, r_1} \cdot \dots \cdot s_{i_l, r_l} \underbrace{\det \begin{pmatrix} a_{r_1, j_1} & \dots & a_{r_1, j_l} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i_l, j_1} & \dots & a_{i_l, j_l} \end{pmatrix}}_{\substack{0, \text{ falls } i \neq j \text{ existieren mit } r_i = r_j \\ \pm \text{ein Minor } l\text{-ter Stufe von } A}} \in \text{Fit}_l(A)
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \text{Fit}_l(SA) \subseteq \text{Fit}_l(A).$$

2. Wende 1. auf $S^{-1} \in \text{GL}_m(R), SA \in M_{m,n}(R)$ an

$$\Rightarrow \text{Fit}_l(S^{-1}(SA)) \subseteq \text{Fit}_l(SA), \text{ also } \text{Fit}_l(A) \subseteq \text{Fit}_l(SA)$$

3. $\text{Fit}_l(A) = \text{Fit}_l(A^t)$, also $\text{Fit}_l(AT) = \text{Fit}_l((AT)^t) = \text{Fit}_l(T^t A^t) \stackrel{2.}{=} \text{Fit}_l(A^t) = \text{Fit}_l(A)$

□

Folgerung. Seien $A, B \in M_{m,n}(R)$ mit $A \sim B$. Dann gilt: $\text{Fit}_l(A) = \text{Fit}_l(B)$ für alle $l \leq \min\{m, n\}$

Beweis. $A \sim B \Rightarrow$ Es existieren $S \in \text{GL}_m(R), T \in \text{GL}_n(R)$ mit $B = SAT^{-1} \Rightarrow \text{Fit}_l(B) = \text{Fit}_l(SAT^{-1}) \stackrel{3.15}{=} \text{Fit}_l(AT^{-1}) \stackrel{3.15}{=} \text{Fit}_l(A)$ □

Bemerkung 3.13. Sei R ein nullteilerfreier Ring,

$$A = \left(\begin{array}{ccc|c} c_1 & & & 0 \\ & c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right) \in M_{m,n}(R)$$

, mit $c_1, \dots, c_r \in R \setminus \{0\}, c_1 | c_2 | \dots | c_r$. Dann gilt :

$$\text{Fit}_l(A) = \begin{cases} (c_1 \cdot \dots \cdot c_l) & , \text{ falls } 1 \leq l \leq r \\ (0) & , \text{ falls } r < l \leq \min\{m, n\} \end{cases}$$

Insbesondere gilt: $\text{Fit}_r(A) \subseteq \text{Fit}_{r-1}(A) \subseteq \dots \subseteq \text{Fit}_1(A)$

Beweis. • Für $l > r$ erhält jede $l \times l$ -Untermatrix von A stets eine Nullzeile, d.h. $\text{Fit}_l(A) = (0)$

• $l \leq r$: Die einzigen $l \times l$ -Untermatrizen von A , die keine Nullzeile/-spalte enthalten, sind von der Form

$$\begin{pmatrix} c_{i_1} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & c_{i_l} \end{pmatrix}$$

mit $1 \leq i_1 < i_2 < \dots < i_l \leq r$

$$\implies \text{Fit}_l(A) = (c_{i_1} \cdot \dots \cdot c_{i_l}) | 1 \leq i_1 < i_2 < \dots < i_l \leq r$$

$$\implies (c_1 \cdot \dots \cdot c_l) \subseteq \text{Fit}_l(A)$$

Umgekehrt folgt wegen $1 \leq i_1 < i_2 < \dots < i_l \leq r : i_1 \geq 1, i_2 \geq 2, \dots, i_l \geq l$

$$\implies c_1 | c_{i_1}, \dots, c_l | c_{i_l} \implies c_1 \cdot \dots \cdot c_l | c_{i_1} \cdot \dots \cdot c_{i_l} \implies (c_{i_1} \cdot \dots \cdot c_{i_l}) \subseteq (c_1 \cdot \dots \cdot c_l)$$

$$\implies \text{Fit}_l(A) \subseteq (c_1 \cdot \dots \cdot c_l)$$

□

Satz 3.14 (Elementarteilersatz über euklidischen Ringen). Sei R ein euklidischer Ring, $A \in M_{m,n}(R)$. Dann existieren $c_1, \dots, c_r \in R \setminus \{0\}$ mit $c_1 | c_2 | \dots | c_r$, so dass

$$A \sim \left(\begin{array}{ccc|c} c_1 & & & 0 \\ & c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

r ist eindeutig bestimmt, c_1, \dots, c_r sind eindeutig bestimmt bis auf Assoziiertheit. c_1, \dots, c_r heißen **Elementarteiler von A**

Beweis. 1. Existenz aus 3.12

2. Eindeutigkeit von r : Sei

$$A \sim \left(\begin{array}{ccc|c} c_1 & & & 0 \\ & c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

und

$$A \sim \left(\begin{array}{ccc|c} d_1 & & & 0 \\ & d_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & d_s \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

mit $c_1, \dots, c_r, d_1, \dots, d_s \in R \setminus \{0\}$ mit $c_1 | c_2 | \dots | c_r, d_1 | d_2, \dots, | d_s$,

$$\xrightarrow[3.17]{3.16} \text{Fit}_l(A) = \begin{cases} (c_1 \cdot \dots \cdot c_l) & l \leq r \\ (0) & \text{sonst} \end{cases} = \begin{cases} (d_1 \cdot \dots \cdot d_l) & \\ (0) & \text{sonst} \end{cases}$$

für alle $l \in \{1, \dots, \min\{m, n\}\}$

$$\implies r = \max\{l \in \{1, \dots, \min\{m, n\}\} | \text{Fit}_l(A) \neq (0)\} = s$$

3. $c_l \hat{=} d_l$ für $l = 1, \dots, r$ per Induktion nach l :

- IA: $\text{Fit}_1(A) = (c_1) = (d_1) \xrightarrow{2.3} c_1 \hat{=} d_1$

- IS: $\text{Fit}_l(A) = (c_1 \cdot \dots \cdot c_l) = (d_1 \cdot \dots \cdot d_l) \implies c_1 \cdot \dots \cdot c_l \hat{=} d_1 \cdot \dots \cdot d_l$, außerdem ist nach IV.

$$c_1 \hat{=} d_1, \dots, c_{l-1} \hat{=} d_{l-1} \implies c_1 \cdot \dots \cdot c_l = \underbrace{d_1 \cdot \dots \cdot d_{l-1}}_{c_1 \cdot \dots \cdot c_{l-1} f \text{ für ein } f \in R^\times} d_l \cdot e \text{ für ein } e \in R^\times$$

$$\implies \underbrace{c_1 \cdot \dots \cdot c_{l-1}}_{\neq 0} (c_l - d_l e f) = 0 \implies c_l = d_l e f \implies c_l \hat{=} d_l$$

□

Satz 3.15. Sei R ein euklidischer Ring, $A, B \in M_{m,n}(R)$. Dann sind äquivalent:

- (i) $A \sim B$
- (ii) Die Elementarteiler von A und B stimmen bis auf Assoziiertheit überein
- (iii) $\text{Fit}_l(A) = \text{Fit}_l(B)$ für alle $1 \leq l \leq \min\{m, n\}$

Beweis. • (i) \implies (iii): aus 3.16

- (iii) \implies (ii): Seien $c_1, \dots, c_r, d_1, \dots, d_s$ die Elementarteiler von A bzw. B . Insbesondere

$$A \sim \left(\begin{array}{ccc|c} c_1 & & & 0 \\ & c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

und

$$B \sim \left(\begin{array}{ccc|c} d_1 & & & 0 \\ & d_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & d_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Argumentiere nun wie im Beweis von 3.18 in 2. und 3.

- (ii) \implies (i) Sei

$$A \sim \left(\begin{array}{ccc|c} c_1 & & & 0 \\ & c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

und

$$B \sim \left(\begin{array}{ccc|c} d_1 & & & 0 \\ & d_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & d_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

mit $c_1 \hat{=} d_1, \dots, c_r \hat{=} d_r$, etwa $d_1 = \lambda_1 c_1, \dots, d_r = \lambda_r c_r$ mit $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in R^\times$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} d_1 & & & 0 \\ & d_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & d_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right) &= \left(\begin{array}{ccc|c} \lambda_1 c_1 & & & 0 \\ & \lambda_2 c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_r c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right) \\ &= \underbrace{\left(\begin{array}{ccc|c} \lambda_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & \lambda_r & \\ & & & 1 \\ & & & \ddots \\ & & & & 1 \end{array} \right)}_{\in \text{GL}(m, R)} \left(\begin{array}{ccc|c} c_1 & & & 0 \\ & c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right) \end{aligned}$$

$$A \sim \left(\begin{array}{ccc|c} c_1 & & & 0 \\ & c_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & c_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|c} d_1 & & & 0 \\ & d_2 & & \vdots \\ & & \ddots & \\ & & & d_r \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} \right) \sim B$$

□

Anmerkung. Satz 3.19 beinhaltet Insbesondere den Fall, das $R = K$ ein Körper ist. Die Elementarteiler von $A \in M_{m,n}(K)$ sind bis auf Assoziiertheit: $\underbrace{1, \dots, 1}_{r \text{ Stück}}, 0, \dots, 0$ (mit $r = \text{Rang } A$). D.h.

$$A \sim B \Leftrightarrow \text{Rang } A = \text{Rang } B$$

Beispiel 3.16.

$$A = \begin{pmatrix} 6 & -2 \\ -2 & 2 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 4 & 8 \\ 4 & 6 \end{pmatrix} \in M_{2,2}(\mathbb{Z})$$

$$\text{Fit}_1(A) = (6, -2, -2, 2) = (2),$$

$$\text{Fit}_2(A) = (\det A) = (8)$$

$$\text{Fit}_1(B) = (4, 8, 4, 6) = (2)$$

$$\text{Fit}_2(B) = (\det B) = (-8) = (8)$$

$\Rightarrow A \sim B$ Es ist $(c_1) = \text{Fit}_1(A), (c_1, c_2) = \text{Fit}_2(A) = (8) = (2)$ D.h.: $c_1 = 2, c_2 = 4$ sind Elementarteiler von A (bzw. von B), Insbesondere sind

$$A, B \sim \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Teil III

Normalformen und Endomorphismen

Frage. Sei K ein Körper, V euklidischer K -VR und $\varphi \in \text{End}(V)$. Wie einfach kann man $M_B(\varphi)$ bekommen durch geeignete Wahl einer Basis B ? In Termen von MAtrixen: Suche möglichst einfache Vertreter der Äquivalenzklassen bezüglich " \approx ".

4 Invarianten-und Determinantenteiler

Notation. In diesem Abschnitt sei K stets ein Körper und $n \in \mathbb{N}$.

Frage. Seien $A, B \in M_{n,n}(K)$. Wann ist $A \approx B$?

Definition 4.1. Sei $A \in M_{n,n}(K)$.

$P_A := tE_n - A \in M_{n,n}(K[t])$ heißt die **charakteristische Matrix** von A

Anmerkung. Insbesondere ist $\chi_A^{\text{char}} = \det(P_A)$. Hierbei bezeichnet χ_A^{char} das charakteristische Polynom von A .

Satz 4.2 (Satz von Frobenius). Seien $A, B \in M_{n,n}(K)$. Dann sind äquivalent:

- (i) $A \approx B$ (in $M_{n,n}(K)$)
- (ii) $P_A \sim P_B$ (in $M_{n,n}(K[t])$)

Beweis. (i) \implies (ii): Sei $A \approx B \implies$ Es existiert ein $S \in \text{GL}_n(K)$ mit $B = SAS^{-1}$

$$\implies P_B = tE_n - B = tE_n - SAS^{-1} = StE_nS^{-1} - SAS^{-1} = S \underbrace{tE_n - A}_{P_A} S^{-1}$$

$$\implies P_B \approx P_A \implies P_B \sim P_A$$

(ii) \implies (i): Sei $P_A \sim P_B$.

- (a) Wir konstruieren $R \in M_{n,n}(K)$ mit $AR = RB$. Nach Voraussetzung existieren $S, T \in \text{GL}_n(K[t])$ mit $P_A = SP_B T^{-1}$, d.h. $SP_B = P_A T$

$$\implies S(tE_n - B) = (tE_n - A)T(*)$$

Wir schreiben S, T in der folgenden Form:

$$S = \sum_{i=0}^m t^i S_i, T = \sum_{i=0}^m t^i T_i \quad \text{mit } S_i, T_i \in M_{n,n}(K)$$

$$\begin{aligned}
 \implies S(tE_n - B) &= \sum_{i=0}^m t^i S_i (zE_n - B) \\
 &= \sum_{i=0}^m (t^{i+1} S_i - t^i S_i B) \\
 &= \sum_{i=1}^{m+1} t^i S_{i-1} - \sum_{i=0}^m t^i S_i B \\
 &= \sum_{i=0}^{m+1} (S_{i-1} - S_i B) t^i \text{ mit } S_{i-1}, S_{m+1} := 0. \\
 (tE_n - B) &= (tE_n - A) \sum_{i=0}^m t^i T_i \\
 &= \sum_{i=0}^m i = 0^m (t^{i+1} T_i - t^i A T_i) \\
 &= \sum_{i=0}^{m+1} (T_{i-1} - A T_i) t^i \\
 &\stackrel{(*)}{\implies} \sum_{i=0}^{m+1} (S_{i-1} - S_i B) t^i = \sum_{i=0}^{m+1} (T_{i-1} - A T_i) z^i \\
 &\implies S_{i-1} - S_i B = T_{i-1} A T_i \text{ für } 0 \leq i \leq m+1 \\
 &\implies A_i S_{i-1} - A^i S_i B = A^i T_{i-1} - A^{i+1} T_i \text{ für } 0 \leq i \leq m+1 \\
 \implies \sum_{i=0}^{m+1} (A^i S_{i-1} - A^i S_i B) &= \sum_{i=0}^{m+1} (A^i T_{i-1} - A^{i+1} T_i) \\
 &= (A T_{i-1} - A T_0) + (A T_0 - A^2 T_1) \\
 &\quad + \dots + (A^{m+1} T_m - A^{m+2} T_{m+1}) \\
 &= A T_{i-1} - A^{m+2} T_{m+1} = 0. \\
 \implies \sum_{i=0}^{m+1} A^i S_{i-1} &= \sum_{i=0}^{m+1} A^i S_i B \\
 \stackrel{S_{m+1}=0}{\stackrel{S_{-1}=0}{\implies}} \sum_{i=0}^{m+1} A^i S_{i-1} &= \sum_{i=0}^m A^i S_i B \\
 \implies A \left(\sum_{i=0}^m A^i S_i \right) &= \left(\sum_{i=0}^m A^i S_i \right) B
 \end{aligned}$$

Setze $R := \sum_{i=0}^m A^i S_i$, dann $AR = RB$.

(b) Wir zeigen: $R \in \text{GL}_n(K)$ (wegen $AR = RB$ folgt dann $A = RBR^{-1}$, also $A \approx B$, fertig.) Nach Voraussetzung ist $S \in \text{GL}_n(K[t])$.

Es existiert $M \in \text{GL}_n(K[t])$ mit $SM = E_n$, $M = \sum_{i=0}^m t^i M_i$ mit $M_i \in \text{M}_{n,n}(K)$,

ohne Einschränkung m wie vorhin.

Behauptung: Mit $N := \sum_{j=0}^m RB^j M_j \in \text{M}_{n,n}(K)$ gilt $RN = E_n$, d.h. $N \in \text{GL}_n(K)$

denn: Es ist $RN = \sum_{j=0}^m RB^j M_j$. Wegen $RB \stackrel{1}{=} AR$ folgt $RB^j = RBB^{j-1} = ARB^{j-1} = \dots = A^j R$

$$\implies RN = \sum_{j=0}^m A_j R M_j = \sum_{j=0}^m A^j \left(\sum_{i=0}^m A^i S_i \right) M_j = \sum_{i,j=0}^m A^{i+j} S_i M_j$$

$$\begin{aligned}
 & \text{Wegen } SM = E_n \text{ folgt } \left(\sum_{i=0}^m t^i S_i \right) \left(\sum_{j=0}^m t^j M_j \right) = E_n. \\
 & S_0 M_0 + \sum_{k=0}^m \left(\sum_{i+j=k} S_i M_j \right) t^k = E_n \\
 & \xRightarrow{\text{Koeffizientenvergleich}} S_0 M_0 = E_n, \sum_{i+j=k} S_i M_j = 0 \text{ für } k \geq 1. \\
 & \Rightarrow RN = \sum_{i,j=0}^m A^{i+j} S_i M_j = S_0 M_0 + \sum_{k=1}^{2m} A^k \underbrace{\sum_{i+j=k} S_i M_j}_{=0} = E_n \\
 & \Rightarrow \text{Behauptung.}
 \end{aligned}$$

□

Bemerkung 4.3. Sei $A \in M_{n,n}(K)$. Dann gilt:

(a) Es gibt bestimmte normierte Polynome $c_1(A), \dots, c_n(A) \in K[t]$ mit

$$P_A \sim \begin{pmatrix} c_1(A) & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & c_n(A) \end{pmatrix}$$

mit $c_1(A)|c_2(A)|\dots|c_n(A)$. $c_1(A), \dots, c_n(A)$ heißen die **Invariantenteiler** von A .

(b) Es gibt eindeutig bestimmte normierte Polynome $d_1(A), \dots, d_n(A) \in K[t]$ mit

$$\text{Fit}_l(P_A) = (d_l(A)) \text{ für } l = 1, \dots, n$$

Es ist $d_l(A) = \text{ggT}(\det(B) \mid B \text{ ist } l \times l\text{-Untermatrix von } P_A)$. Insbesondere ist $D_n(A) = \chi_A^{\text{char}}$. $d_1(A), \dots, d_n(A)$ heißen die **Determinantenteiler** von A .

Beweis. (a) $K[t]$ ist ein Euklidischer Ring (Bsp. 3.2).

$\xRightarrow{\text{Satz 3.18}}$ Es existieren $\tilde{c}_1, \dots, \tilde{c}_r \in K[t] \setminus \{0\}$ mit

$$P_A \sim \begin{pmatrix} \tilde{c}_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & \tilde{c}_r & \\ & & & 0 \\ & & & & \ddots \\ & & & & & 0 \end{pmatrix}$$

mit $\tilde{c}_1|\dots|\tilde{c}_r$. Es ist $\text{Fit}_n(P_A) = (\det P_A) = (\chi_A^{\text{char}}) \neq (0) \Rightarrow r = n$ und $\text{Fit} : n(P_A) \stackrel{3.16}{=} (\tilde{c}_1 \cdot \dots \cdot \tilde{c}_n)$. Wegen $\tilde{c}_i \neq 0$ für $i = 1, \dots, n$ existieren normierte Polynome $c_i(A), i = 1, \dots, n$ mit $c_i(A) \hat{=} \tilde{c}_i$.

$$\Rightarrow P_A \sim \begin{pmatrix} c_1(A) & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & c_n(A) \end{pmatrix}.$$

Eindeutigkeit: $c'_1(A), \dots, c'_n(A) \in K[t]$ normiert mit $c'_1(A)|c'_2(A)|\dots|c'_n(A)$ und

$$P_A \sim \begin{pmatrix} c'_1(A) & & \\ & \ddots & \\ & & c'_n(A) \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow c'_i(A) \subseteq c_i(A) \text{ für } i = 1, \dots, n \xRightarrow{c_i(A), c'_i(A) \text{ normiert}} c'_i(A) = c_i(A) \text{ für } i = 1, \dots, n$$

(b) $K[t]$ HIR nach Satz 3.3 $\Rightarrow \text{Fit}_l(P_A), l = 1, \dots, n$ sind Hauptideale und nach 3.16, 3.17 ist $\text{Fit}_l(P_A) = (c_1(A) \cdot \dots \cdot c_l(A))$ für $l = 1, \dots, n$, insbesondere ist $\text{Fit}_l(P_A) \neq 0$. Erzeuger

der Hauptidealringe $\text{Fit}_l(P_A)$ sind eindeutig bis auf Assoziiertheit (2.3) \implies Es existieren eindeutig bestimmte Polynome $d_1(A), \dots, d_n(A) \in K[t]$ mit $\text{Fit}_l(P_A) = (d_l(A))$ für $l = 1, \dots, n$. Es ist

$$\begin{aligned} \text{Fit}_l(P_A) &= (\det(B) | B \text{ ist } l \times l\text{-Untermatrix von } P_A) \\ &\stackrel{2.5}{=} (\text{ggT}(\det(B) | B \text{ ist } l \times l\text{-Untermatrix von } P_A)) \\ &= d_l(A) \\ &\stackrel{d_l \text{ normiert}}{\text{ggT normiert}} d_l(A) = \text{ggT}(\dots). \end{aligned}$$

□

Anmerkung. Also:

Invariantenteiler von A = normierte Elementarteiler von P_A
 Determinantenteiler von A = normierten Erzeuger der Fittingideale von P_A

Folgerung 4.4. Sei $A \in M_{n,n}(K)$.

Dann gilt:

$$d_l(A) = c_1(A) \cdot \dots \cdot c_l(A) \text{ für } l = 1, \dots, n$$

Insbesondere gilt

$$\chi_A^{\text{char}} = d_n(A) \cdot \dots \cdot c_n(A)$$

sowie

$$d_1(A) | \dots | d_n(A), \\ \text{Fit}_n(P_A) \subseteq \text{Fit}_{n-1}(P_A) \subseteq \dots \subseteq \text{Fit}_1(P_A)$$

Satz 4.5 (Invariantenteilersatz). Seien $A, B \in M_{n,n}(K)$. Dann sind äquivalent:

- (a) $A \approx B$
- (b) Die Invariantenteiler von A stimmen mit den Invarianten von B überein:

$$c_1(A) = c_1(B), \dots, c_n(A) = c_n(B)$$
- (c) Die Determinantenteiler von A stimmen mit den Determinantenteilen von B überein:

$$d_1(A) = d_1(B), \dots, d_n(A) = d_n(B)$$

Beweis. Folgt aus Satz von Frobenius und Satz 4.3

□

Beispiel 4.6. Sei

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 3 \\ 3 & 1 & -4 \\ -2 & 1 & 5 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{Q})$$

Es ist

$$P_A = \begin{pmatrix} t & -1 & -3 \\ -3 & t-1 & 4 \\ 2 & -1 & t-5 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{Q}[t])$$

Bestimmen der Determinantenteiler von A :

$$\begin{aligned}
 d_1(A) &= \text{ggT}(-1, \dots) = 1 \\
 d_2(A) &= \text{ggT}((-1) \cdot 4 - (-3)(t-1), (-3)(-1) - 2(t-1), \dots) \\
 &= \text{ggT}(\underbrace{3t-7, -2t+5, \dots}_{\text{teilerfremd}}) = 1 \\
 d_3(A) &= \chi_A^{\text{char}} = \dots = (t-2)^3 \\
 \implies c_1(A) &= 1, c_2(A) = 1, c_3(A) = (t-2)^3
 \end{aligned}$$

Sei

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & 4 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{Q}) \implies P_B = \begin{pmatrix} t-1 & -1 & -2 \\ -1 & t-1 & 2 \\ 1 & -1 & t-4 \end{pmatrix}$$

Bestimmen der Invariantenteiler von B :

$$\begin{aligned}
 P_B &= \begin{pmatrix} t-1 & -1 & -2 \\ -1 & t-1 & 2 \\ 1 & -1 & t-4 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & t-1 & 2 \\ t-1 & -1 & -2 \\ 1 & -1 & t-4 \end{pmatrix} \begin{matrix} | \text{II} + (t-1)\text{I} \\ | \text{III} + \text{I} \end{matrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} -1 & t-1 & 2 \\ 0 & (t-1)^2 - 1 & 2(t-1) - 2 \\ 0 & t-2 & t-2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & t^2 - 2t & 2t - 4 \\ 0 & t-2 & t-2 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & t^2 & t-2 \\ 0 & t^2 - 2t & 2t - 4 \end{pmatrix} \stackrel{3. \text{ SP-2.SP}}{\sim} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & t^2 & 0 \\ 0 & t^2 - 2t & -t^2 + 4t - 4 \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & t^2 & 0 \\ 0 & 0 & -(t-2)^2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & t^2 & 0 \\ 0 & 0 & (t-2)^2 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \implies c_1(B) &= 1, c_2(B) = t-2, c_3(B) = (t-2)^2 \\
 d_1(B) &= 1, d_2(B) = c_1(B)c_2(B) = t-2, \\
 d_3(B) &= c_1(B)c_2(B)c_3(B) = (t-2)^3 - \chi_{\text{char}}^B
 \end{aligned}$$

Also $A \not\approx B$.

Bemerkung 4.7. Seien $A, B \in M_{n,n}(K)$, K Teilkörper eines Körpers L . Dann sind äquivalent:

- (i) $A \approx B$ in $M_{n,n}(K)$
- (ii) $A \approx B$ in $M_{n,n}(L)$

Beweis. Übung. □

5 Normalformen

Notation. In diesem Abschnitt sei K stets ein Körper.

Ziel. Suche möglichst einfache Matrizen, die vorgegebene Invarianten- bzw. Determinantenteiler haben.

Definition 5.1. $g = t^n + a_{n-1}t^{n-1} + \dots + a_1t + a_0 \in K[t], n \geq 1$.

$$B_g := \begin{pmatrix} 0 & & & -a_0 \\ 1 & 0 & & -a_1 \\ & 1 & \ddots & \vdots \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & 0 & -a_{n-2} \\ & & & 1 & -a_{n-1} \end{pmatrix} \in M_{n,n}(K),$$

(für $n=1: B_g = (-a_0)$) heißt die **Begleitmatrix** zu g .

Bemerkung 5.2. Sei $g \in K[t]$ nicht konstant, normiert und $\deg(g) = n$. Dann ist $c_1(B_g) = \dots = a_{n-1}(b_g) = 1, c_n(B_g) = g$, also

$$P_{B_g} \sim \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \\ & & & g \end{pmatrix}$$

und $d_1(B_g) = \dots = d_{n-1}(B_g) = 1, d_n(B_g) = \chi_{B_g}^{\text{char}} = g$.

Beweis. Sei $g = t^n + a_{n-1}t^{n-1} + \dots + a_0$.

1. $d_{n-1}(B_g) = 1$, denn:

$$\begin{pmatrix} t & & & a_0 \\ -1 & t & & a_1 \\ & -1 & \ddots & \vdots \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & t & a_{n-2} \\ & & & -1 & t + a_{n-1} \end{pmatrix}.$$

Streiche erste Zeile, letzte Spalte von P_{B_g} , erhalte $(n-1) \times (n-1)$ -Untermatrix

$$C = \begin{pmatrix} -1 & t & & \\ & -1 & t & \\ & & \ddots & \ddots \\ & & & t \\ & & & -1 \end{pmatrix}$$

mit $\det(C) = (-1)^{n-1} \implies d_{n-1}(B_g) = 1$

2. Wegen $d_1(B_g)|d_2(B_g)|\dots|d_{n-1}(B_g) = 1$ nach 4.4 folgt $d_1(B_g) = \dots = d_{n-1}(B_g) = 1$, außerdem:
 $1 = d_{n-1}(B_g) = c_1(B_g) \cdot \dots \cdot c_{n-1}(B_g)$ nach 4.4, d.h. $c_1(B_g) = \dots = c_{n-1}(B_g) = 1$.

3. Es ist $d_n(B_g) = \chi_{B_g}^{\text{char}}$. Wir zeigen per Induktion nach n , dass $\chi_{B_g}^{\text{char}} = g$.

IA: $n=1$: $g = t + a_0, B_g(-a_0) \implies \chi_{B_g}^{\text{char}} = t + a_0 = g$

IS:

$$\begin{aligned}
\chi_{B_g}^{\text{char}} &= \det \begin{pmatrix} t & & & & a_0 \\ -1 & t & & & a_1 \\ & -1 & \ddots & & \vdots \\ & & & \ddots & \vdots \\ & & & & t & a_{n-2} \\ & & & & -1 & t + a_{n-1} \end{pmatrix} \\
&= t \cdot \det \begin{pmatrix} t & & & & a_1 \\ -1 & \ddots & & & \vdots \\ & & \ddots & & \vdots \\ & & & t & a_{n-2} \\ & & & -1 & t + a_{n-1} \end{pmatrix} \\
&\quad \underbrace{\hspace{15em}}_{P_{B_{\tilde{g}}}} \\
&\quad + (-1)^{n+1} a_0 \det \begin{pmatrix} -1 & t & & & \\ & -1 & t & & \\ & & \ddots & \ddots & \\ & & & t & \\ & & & & -1 \end{pmatrix} \\
&\quad \underbrace{\hspace{15em}}_{=(-1)^{n-1}}
\end{aligned}$$

wobei $\tilde{g} := t^{n-1} + a_{n-1}t^{n-2} + \dots + a_2t + a_1$

$$\begin{aligned}
&\stackrel{\text{IV}}{=} t(t^{n-1} + a_{n-1}t^{n-2} + \dots + a_2t + a_1)a_0 + a_0 \\
&= t^n + a_{n-1}t^{n-1} + \dots + a_1t + a_0 \\
&= g.
\end{aligned}$$

4. Wegen $d_n(B_g) \stackrel{4.4}{=} c_1(B_g) \cdot \dots \cdot c_n(B_g)$ und $c_1(B_g) = \dots = c_{n-1}(B_g)$ folgt $c_n(B_g) = d_n(B_g) = g$.

□

Bemerkung 5.3. Seien $g_1, \dots, g_r \in K[t]$ normiert, nichtkonstant mit $g_1|g_2|\dots|g_r, n := \deg(g_1) + \dots + \deg(g_r)$

$$B_{g_1, \dots, g_r} := \begin{pmatrix} B_{g_1} & & & \\ & B_{g_2} & & \\ & & \ddots & \\ & & & B_{g_r} \end{pmatrix} \in M_{n,n}(K).$$

Dann gilt: $c_1(B_{g_1, \dots, g_r}) = 1, \dots, c_{n-r}(B_{g_1, \dots, g_r}) = 1, c_{n-r+1}(B_{g_1, \dots, g_r}) = g_1, \dots, c_n(B_{g_1, \dots, g_r}) = g_r$.

Beweis.

$$\begin{aligned}
 P_{B_{g_1}, \dots, g_r} &= \begin{pmatrix} P_{B_{g_1}} & & & \\ & P_{B_{g_2}} & & \\ & & \ddots & \\ & & & P_{B_{g_r}} \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1 & & & \\ & & & g_1 & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & 1 \\ & & & & & & \ddots & \\ & & & & & & & 1 \\ & & & & & & & & g_r \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1 & & & \\ & & & g_1 & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & g_r \end{pmatrix} \\
 &\implies \text{Behauptung}
 \end{aligned}$$

□

Satz 5.4 (Frobenius Normalform). Sei $A \in M_{n,n}(K)$. Dann existiert ein eindeutig bestimmtes $r \in \mathbb{N}_0$, sowie eindeutig bestimmte nicht konstante Polynome $g_1, \dots, g_r \in K[t]$, mit $g_1 | g_2 | \dots | g_r$ und $A \approx B_{g_1, \dots, g_r}$. g_1, \dots, g_r sind genau die nichtkonstanten Invariantenteiler von A . B_{g_1, \dots, g_r} heißt die **Frobenius-Normalform (FNF)** von A .

Beweis. 1. Existenz:

$$\begin{aligned}
 &\text{Setze } k := \max\{l \in \{1, \dots, n\} \mid c_l(A) = 1\} \\
 &r := n - k \\
 &g := c_{k+i}(A) \text{ für } i = 1, \dots, r
 \end{aligned}$$

$$\implies n = \deg(\chi_A^{\text{char}}) = \deg(d_n(A)) = \deg(c_1(A) \cdot \dots \cdot c_n(A)) = \deg(g_1 \cdot \dots \cdot g_r) = \deg(g_1) + \dots + \deg(g_r)$$

$$\implies B_{g_1, \dots, g_r} \text{ ist } n \times n\text{-Untermatrix mit Invariantenteilern } 1, \dots, 1, g_1, \dots, g_r \text{ (nach 5.3), d.h. mit denselben Invariantenteilern wie } A$$

$$\xRightarrow[\text{Satz}]{\text{Inv.teiler}} A \approx B_{g_1, \dots, g_r}$$

2. Eindeutigkeit: $A \approx B_{g_1, \dots, g_r} \approx B_{h_1, \dots, h_s}$, wobei h_1, \dots, h_s nichtkonstant, normiert mit $h_1 | \dots | h_s$

$$\xRightarrow[\text{Inv.teilersatz}]{5.3} r = s, h_i = g_i \text{ für } i = 1, \dots, r.$$

□

Beispiel 5.5. (vgl. Bsp 4.6)

(a)

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 3 \\ 3 & 1 & -4 \\ -2 & 1 & 5 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{Q})$$

$$\implies c_1(A) = 1, c_2(A) = 1, c_3(A) = (t-2)^3 = t^3 - 6t^2 + 12t - 8 =: g_1$$

$$\implies A \approx B_{g_1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 8 \\ 1 & 0 & -12 \\ 0 & 1 & 6 \end{pmatrix} \text{ (FNF von } A \text{)}$$

(b)

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & 4 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{Q})$$

$$\implies c_1(A) = 1, c_2(A) = t - 2 =: g_1, c_3(A) = (t-2)^2 = t^2 - 4t + 4 =: g_2$$

$$\implies A \approx B_{g_1, g_2} = \left(\begin{array}{c|cc} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \\ 0 & 1 & 4 \end{array} \right) \text{ (FNF von } A \text{)}$$

(c)

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -1 & -2 & 3 \\ -1 & 5 & 2 & -4 \\ 0 & 1 & 3 & -1 \\ 1 & 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} \in M_{4,4}(\mathbb{Q})$$

$$\implies c_1(A) = 1, c_2(A) = 1, c_3(A) = t-3 =: g_1, c_4(A) = (t-3)^2(t-2) = t^3 - 8t^2 + 21t - 18 =: g_2$$

$$A \approx \left(\begin{array}{c|ccc} 3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 18 \\ 0 & 1 & 0 & -21 \\ 0 & 0 & 1 & 8 \end{array} \right) \text{ (FNF von } A \text{)}$$

Frage. $K[t]$ ist faktorieller Ring. Invariantenteiler können in Primfaktoren zerlegt werden. Nutzen für Normalform? \iff Weierstrass-Normalform.

Bemerkung 5.6. Sei $g \in K[t], g = h_1 \cdot \dots \cdot h_k$ mit $h_1, \dots, h_k \in K[t]$ normiert, nicht paarweise teilerfremd

$$\implies B_g \approx \begin{pmatrix} B_{h_1} & & \\ & \ddots & \\ & & B_{h_k} \end{pmatrix}$$

Beweis. Für $k = 1$ ist die Aussage trivial, im Folgenden sei $k \geq 2$.

1. Sei $C :=$ rechte Seite, dann ist

$$\begin{aligned}
 P_C &= \begin{pmatrix} P_{B_{h_1}} & & \\ & \ddots & \\ & & P_{B_{h_k}} \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1 & & & \\ & & & h_1 & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & 1 \\ & & & & & & \ddots & \\ & & & & & & & 1 \\ & & & & & & & & h_k \end{pmatrix} \\
 &\sim \begin{pmatrix} 1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & 1 & & & \\ & & & h_1 & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & h_k \end{pmatrix} =: H \\
 P_{B_g} &\sim \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & 1 & \\ & & & g \end{pmatrix} =: G
 \end{aligned}$$

2. G, H haben dieselben Fittingideale,
denn: Sei $n = \deg(g)$, insbesondere $G, H \in M_{n,n}(K[t])$

- $\text{Fit}_n(H) = (\det(H)) = (h_1, \dots, h_k) = (g) = (\det G) = \text{Fit}_n(G)$
- $\text{Fit}_1(G) = \text{Fit}_{n-1}(G) = (1)$ (nach 3.17)
- $\text{Fit}_{n-1}(H) \supseteq (h_1 \cdot \dots \cdot h_{i-1} h_{i+1} \cdot \dots \cdot h_k | i = 1, \dots, k) =$
 $\underbrace{(\text{ggT}(h_1 \cdot \dots \cdot h_{i-1} h_{i+1} \cdot \dots \cdot h_k | i = 1, \dots, k))}_{=: f}$

Behauptung: $f = 1$

Annahme: $f \neq 1 \implies f$ nichtkonstant, d.h. es existiert ein Primelement $p \in K[t]$ mit $p|f$. Sei $i \in \{1, \dots, k\} \implies p|h_1 \cdot \dots \cdot h_k \implies p|h_j$ für ein $j \neq i$. Außerdem $p|h_1 \cdot \dots \cdot h_{j-1} h_{j+1} \cdot \dots \cdot h_k \implies p|h_l$ für ein $l \neq j \implies \text{ggT}(h_j, h_l) \neq 1$ *Widerspruch*. Wegen $\text{Fit}_{n-1}(H) \subseteq \text{Fit}_{n-2}(H) \subseteq \dots \subseteq \text{Fit}_1(H)$ (aus 3.16 und 3.17, d.h. $\text{Fit}_1(H) = \dots = \text{Fit}_1(H) = (1)$).

Behauptung: Wegen 2. ist $G \sim H \implies P_{B_g} \sim P_C \implies B_g \approx C$.

□

Satz 5.7 (Weierstrass-Normalform). Sei $A \in M_{n,n}(K)$. Dann existiert ein eindeutig bestimmtes $m \in \mathbb{N}$, Polynome $h_1, \dots, h_m \in K[t]$, die Potenzen von irreduziblen Polynomen sind, sodass

$$A \approx B_{h_1, \dots, h_m}.$$

h_1, \dots, h_m sind eindeutig bis auf die Reihenfolge bestimmt und heißen die **Weierstrasteiler** von A . B_{h_1, \dots, h_m} heißt eine **Weierstrass-Normalform** von A (WNF). H_1, \dots, H_M sind die Potenzen irreduzibler Polynome, die in den Primfaktorzerlegungen der nichtkonstanten Invariantenteiler von A auftauchen.

Beweis. 1. Existenz: (algorithmus zur Herstellung der WNF)

Seien $g_1, \dots, g_r \in K[t]$ die nichtkonstanten Invariantenteiler von A mit $g_1 | g_2 | \dots | g_r$.

$$A \approx B_{g_1, \dots, g_r} = \begin{pmatrix} B_{g_1} & & & \\ & B_{g_2} & & \\ & & \ddots & \\ & & & B_{g_r} \end{pmatrix}$$

Nach 3.5 (Primfaktorzerlegung in $K[t]$) existieren für $i = 1, \dots, r$ teilerfremde Polynome $h_{i,1}, \dots, h_{i,k_i}$ die Potenzen irreduzibler Polynome sind, sodass $g_i = h_{i,1} \cdot \dots \cdot h_{i,k_i}$

$$\xrightarrow{5.7} A \approx \begin{pmatrix} B_{h_{1,1}} & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & B_{h_{1,k_1}} & & \\ & & & \ddots & \\ & & & & B_{h_{r,1}} \\ & & & & & \ddots \\ & & & & & & B_{h_{r,k_r}} \end{pmatrix}$$

2. Eindeutigkeit von m sowie von h_1, \dots, h_m auf Reihenfolge:

$$\text{Sei } A \approx \begin{pmatrix} B_{h_1} & & & \\ & B_{h_2} & & \\ & & \ddots & \\ & & & B_{h_m} \end{pmatrix}, \text{ wobei } h_1, \dots, h_m \text{ Potenzen irreduzibler Polynome}$$

Wie sortieren h_1, \dots, h_m so, dass $h_1 = p_1^{e_1}, \dots, h_k = p_k^{e_k}, p_1, \dots, p_k$ irreduzibel, normiert, paarweise verschieden, so dass alle weiteren Polynome h_{k+1}, \dots, h_m Potenzen von p_1, \dots, p_k sind mit kleinerem oder gleichem Exponenten. Setze $f_1 := h_1 \cdot \dots \cdot h_k (= \text{kgV}(h_1, \dots, h_m))$

$$\Rightarrow A \underset{5.7}{\approx} \begin{pmatrix} B_{f_1} & & & \\ & B_{h_{k+1}} & & \\ & & \ddots & \\ & & & B_{h_m} \end{pmatrix},$$

$$f_1 h_{k+1} \cdot \dots \cdot h_m = h_1 \cdot \dots \cdot h_m, f_1 \text{ normiert von Grad } \geq 1$$

Wende dieses Verfahren auf die Matrix

$$\begin{pmatrix} B_{h_{k+1}} & & \\ & \ddots & \\ & & B_{h_m} \end{pmatrix}$$

an. Nach Umsortieren von h_{k+1}, \dots, h_m wie oben erhalten wir $f_2 \in K[t]$ mit

$$A \approx \begin{pmatrix} B_{f_1} & & & \\ & B_{f_2} & & \\ & & B_{h_1} & \\ & & & \ddots \\ & & & & B_{h_m} \end{pmatrix}, f_2 | f_1, f_1 f_2 h_1 \cdot \dots \cdot h_m = h_1 \cdot \dots \cdot h_m$$

f_1 normiert vom Grad ≥ 1 , sodass $f_r | f_{r-1} | \dots | f_1, f_1 \cdot f_r = h_1, \dots, h_m$ und

$$A \approx \begin{pmatrix} B_{f_1} & & \\ & \ddots & \\ & & B_{f_r} \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} B_{f_r} & & \\ & \ddots & \\ & & B_{f_1} \end{pmatrix} = B_{f_r, \dots, f_1}$$

$\xRightarrow[\text{der FNF}]{\text{Eind.}}$ f_1, \dots, f_r eindeutig bestimmt. Über die Faktorisierung von f_1, \dots, f_r bekommt man m und h_1, \dots, h_m (bis auf Reihenfolge) zurück.

$\implies m$ eindeutig bestimmt, h_1, \dots, h_m eindeutig, bis auf Reihenfolge.

□

Beispiel 5.8. (a)

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 5 \\ 1 & 1 & -2 \\ 3 & 1 & 6 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{Q})$$

$\implies c_1(A) = 1, c_2(A) = 1, c_3(A) = (t-1)(t-2)^2$. Mit $h_1 = t-1, h_2 = (t-2)^2 = t^2 - 4t + 4$ ist

$$A \approx B_{h_1, h_2} = \left(\begin{array}{c|cc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \\ 0 & 1 & 4 \end{array} \right) \text{ (WNF von } A \text{)}$$

(b) (vgl. Bsp. 5.5 (c))

$$A \approx \begin{pmatrix} 4 & -1 & -2 & 3 \\ -1 & 5 & 2 & -4 \\ 0 & 1 & 3 & -1 \\ 1 & 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} \in M_{4,4}(\mathbb{Q})$$

$\implies c_1(A) = 1, c_2(A) = 1, c_3(A) = t-3, c_4(A) = (t-3)^2(t-2)$. Mit $h_1 := t-3, h_2 := t-2, h_3 := (t-3)^2 = t^2 - 6t + 9$

$$A \approx B_{h_1, h_2, h_3} = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -9 \\ 0 & 0 & 1 & 6 \end{pmatrix} \text{ WNF von } A$$