## Übungen zur Linearen Algebra l Lösungen zum 9. Übungsblatt

**Aufgabe 1** (3+3) Punkte). Es sei K ein Körper.

- (a) Wir betrachten lineare Abbildungen  $f: V \to W$  und  $g: W \to V$  zwischen K-Vektorräumen V und W. Zeigen Sie: Es gibt genau dann ein  $v \in V \setminus \{0\}$  mit  $(g \circ f)(v) = v$ , wenn es ein  $w \in W \setminus \{0\}$  gibt mit  $(f \circ g)(w) = w$ .
- (b) Es sei  $A \in M_{n,m}(K)$  und  $B \in M_{m,n}(K)$ . Zeigen Sie: Die Matrix  $E_n AB$  ist genau dann invertierbar, wenn die Matrix  $E_m BA$  invertierbar ist.

## ${f L\ddot{o}sung}$

- (a) Sei  $v \neq 0$  mit  $(g \circ f)(v) = v$ . Insbesondere ist dann  $w = f(v) \neq 0$ . Dann gilt  $(f \circ g)(w) = (f \circ g \circ f)(v) = f(v) = w$  wie gefordert. Aus Symmetriegründen gilt auch die andere Implikation.
- (b)  $E_n-AB$  ist genau dann nicht invertierbar, wenn es ein  $v\in K^n$  gibt mit  $(E_n-AB)\cdot v=0$  und  $v\neq 0$ , also genau dann, wenn es ein  $v\neq 0$  mit ABv=v gibt. Nach (a) ist das genau dann der Fall, wenn es ein  $w\in K^m$  gibt, welches ungleich null ist und für welches BAw=w gilt, also genau dann, wenn es ein nicht-triviales Element im Kern von  $E_m-BA$  gibt. Dies ist genau dann der Fall, wenn  $E_m-BA$  nicht invertierbar ist.

**Aufgabe 2** (2+4 Punkte). Sei K ein Körper. Seien ferner  $A \in M_{n,m}(K)$  und  $B \in M_{m,n}(K)$  zwei Matrizen, für die ABA = A gilt. Zeigen Sie:

- (a)  $\ker A = \{x BAx \mid x \in K^m\}.$
- (b) Das inhomogene Gleichungssystem Ax = b hat für  $b \in K^n$  genau dann eine Lösung, wenn ABb = b gilt. In diesem Fall gilt:

$${x \in K^m \mid Ax = b} = {Bb + x' - BAx' \mid x' \in K^m}.$$

## Lösung.

- (a) Ist  $x \in \ker A$ , so ist x = x 0 = x BAx. Umgekehrt gilt für  $x \in K^m$ : A(x BAx) = Ax ABAx = Ax Ax = 0.
- (b) Gilt Ax = b, so gilt ABb = AB(Ax) = Ax = b. Ist umgekehrt ABb = b, so löst x = Bb offenbar Ax = b.

Gegeben x mit Ax = b setze x' = x. Dann ist Bb + x' - BAx' = Bb + x - BAx = Bb + x - Bb = x. Ist umgekehrt  $x' \in K^m$  und das inhomogene Gleichungssystem lösbar, so gilt nach eben gezeigtem: A(Bb + x' - BAx') = ABb + Ax' - ABAx' = ABb = b.

**Aufgabe 3**  $(4 \cdot 1 + 2 \text{ Punkte})$ . Sei  $a \in \mathbb{Q}$ . Bringen Sie die folgenden Matrizen über  $\mathbb{Q}$  mit dem Verfahren der Vorlesung in strenge Zeilenstufenform und bestimmen Sie die jeweiligen Ränge.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a & 1 & a \\ 1 & a & 1 \\ a & 1 & a \end{pmatrix}.$$

Lösung. Die Ränge der ersten vier Matrizen sind jeweils 2, 3, 2 und 1. Wir führen den Algorithmus

exemplarisch an der letzten Matrix vor:

$$\begin{pmatrix} a & 1 & a \\ 1 & a & 1 \\ a & 1 & a \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} a & 1 & a \\ 1 & a & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xleftarrow{-} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & a & 1 \\ a & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-a)}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & a & 1 \\ 0 & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{a \neq \pm 1} \begin{pmatrix} 1 & a & 0 \\ 0 & 1 - a^{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(1 - a^{2})^{-1}} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & a & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-a)}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Ist  $a \in \{\pm 1\}$ , so ist bereits vor dem gestrichelten Pfeil die strenge Zeilenstufenform erreicht und der Rang eins, sonst ist der Rang zwei.

**Aufgabe 4** (1+2+2+1) Punkte). Sei  $\underline{e}=(e_1,e_2)$  die Standardbasis von  $V=\mathbb{Q}^2, \underline{v}=((1,2)^t,(0,-1)^t)$  und  $\underline{w}=((1,1)^t,(3,2)^t)$ .

- (a) Zeigen Sie, dass auch  $\underline{v}$  und  $\underline{w}$  Basen von V sind. Bestimmen Sie  $T = M_{\underline{e}}^{\underline{v}}(\mathrm{id}_V)$  und  $S = M_{\underline{e}}^{\underline{w}}(\mathrm{id}_V)$ .
- (b) Invertieren Sie T und S mit dem Verfahren der Vorlesung.
- (c) Bestimmen Sie die Darstellungsmatrizen  $M_{\underline{e}}^{\underline{e}}(f)$ ,  $A = M_{\underline{v}}^{\underline{v}}(f)$ ,  $B = M_{\underline{w}}^{\underline{w}}(f)$  und  $C = M_{\underline{v}}^{\underline{w}}(\mathrm{id}_V)$  zum Endomorphismus  $f \colon V \to V$ , welcher durch  $x \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} \cdot x$  definiert ist.
- (d) Bestimmen Sie AC CB.

## Lösung.

und

(a) Es ist sofort erkennbar, dass  $(1,2)^t \notin \text{Lin}((0,-1)^t)$  und  $(3,2)^t \notin \text{Lin}((1,1)^t)$ . Damit sind  $\underline{v}$  und  $\underline{w}$  linear unabhängig und aus Dimensionsgründen auch Basen. Wir lesen sofort ab:

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}, \qquad S = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

(b) Wir bestimmen  $T^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}$  durch:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot(-2)|_+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot(-1)|} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

Wir bestimmen  $S^{-1} = \begin{pmatrix} -2 & 3 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$  durch:

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 & \begin{vmatrix} 0 & 1 \end{vmatrix} \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 & \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 & \begin{vmatrix} -1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \begin{vmatrix} -1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \begin{vmatrix} -1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \begin{vmatrix} -1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 0 & -1 & \end{vmatrix} \xrightarrow{|\cdot|(-1)|}_{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & |\cdot|(-1)|\\ 0 & -1 &$$

(c)  $M_{\underline{e}}^{\underline{e}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}$  per Definition. Es ist

$$A = M_{\underline{\underline{v}}}^{\underline{e}}(\mathrm{id}_{V}) M_{\underline{\underline{e}}}^{\underline{e}}(f) M_{\underline{\underline{e}}}^{\underline{v}}(\mathrm{id}_{V}) = T^{-1} M_{\underline{\underline{e}}}^{\underline{e}}(f) T = \begin{pmatrix} 5 & -2 \\ 13 & -5 \end{pmatrix},$$

$$B = M_{\underline{\underline{w}}}^{\underline{e}}(\mathrm{id}_{V}) M_{\underline{\underline{e}}}^{\underline{e}}(f) M_{\underline{\underline{e}}}^{\underline{w}}(\mathrm{id}_{V}) = S^{-1} M_{\underline{\underline{e}}}^{\underline{e}}(f) S = \begin{pmatrix} -12 & -29 \\ 5 & 12 \end{pmatrix},$$

 $= \frac{1}{\underline{w}}(1-v) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(1-v) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) = \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}(3)} - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}}(3) - \frac{\underline{e}}{\underline{e}(3)} - \frac{\underline{e}}{\underline{e}(3)} - \frac{\underline{e}}{$ 

$$C = M_{\underline{\underline{v}}}^{\underline{e}}(\mathrm{id}_{\mathbf{V}}) M_{\underline{\underline{e}}}^{\underline{w}}(\mathrm{id}_{\mathbf{V}}) = T^{-1}S = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}.$$

 $(\mathrm{d}) \ AC - CB = M_{\underline{v}}^{\underline{v}}(f) M_{\underline{v}}^{\underline{w}}(\mathrm{id}_V) - M_{\underline{v}}^{\underline{w}}(\mathrm{id}_V) M_{\underline{w}}^{\underline{w}}(f) = M_{\underline{v}}^{\underline{w}}(f) - M_{\underline{v}}^{\underline{w}}(f) = 0.$