

## PS Lineare Algebra, Lösungshinweise zu Aufgabenblatt 12

### Aufgabe 46

Sei  $K$  ein Körper und  $x_1, \dots, x_m \in K$  paarweise verschiedene Elemente. Zeigen Sie, dass es dann für jede Wahl von  $y_1, \dots, y_m \in K$  genau ein Polynom  $p \in K[t]$  vom Grad höchstens  $m-1$  gibt, mit

$$p(x_i) = y_i$$

für alle  $i = 1, \dots, m$ .

*Proof.* Seien  $p_0, \dots, p_{m-1} \in K$  und sei  $p \in K[t]$  das Polynom

$$p(t) = p_0 + p_1 t + p_2 t^2 + \dots + p_{m-1} t^{m-1}.$$

Dann bilden die  $m$  Gleichungen  $p(x_i) = y_i$ ,  $i = 1, \dots, m$ , ein Gleichungssystem:

$$1 \cdot p_0 + x_1 p_1 + x_1^2 p_2 + \dots + x_1^{m-1} p_{m-1} = y_1$$

$$1 \cdot p_0 + x_2 p_1 + x_2^2 p_2 + \dots + x_2^{m-1} p_{m-1} = y_2$$

$$\vdots$$

$$1 \cdot p_0 + x_m p_1 + x_m^2 p_2 + \dots + x_m^{m-1} p_{m-1} = y_m,$$

wobei  $p_0, p_1, \dots, p_{m-1}$  die Variablen sind, für die wir Werte bestimmen wollen. Nun erkennen wir aber die Vandermonde-Matrix  $V(x_1, \dots, x_m)$  als die Koeffizientenmatrix dieses inhomogenen Gleichungssystems. Da  $x_1, \dots, x_m$  paarweise verschieden sind, folgt aus der Aussage von Aufgabe 45, dass die Koeffizientenmatrix des Systems invertierbar ist. Also besitzt das System (für jede Wahl von  $y_1, \dots, y_m \in K$ ) genau eine einzige Lösung (Bemerkung 2.3.8(iii) im Skript). Die  $p_0, \dots, p_{m-1}$  bestimmen aber das Polynom  $p$ , also folgt die Aussage, dass es genau ein Polynom gibt, das die  $m$  gegebenen Gleichungen erfüllt.  $\square$

### Aufgabe 48

Sei  $A \in \text{Mat}_m(K)$ ,  $B \in \text{Mat}_m(K)$  und  $\lambda \in K$ . Zeigen Sie

$$\det(\lambda I_m - AB) = \det(\lambda I_m - BA).$$

*Proof.* Da  $A \in \text{Mat}_m(K)$ , gilt  $1 = \det(I_m) = \det(A^{-1}A) = \det(A^{-1})\det(A)$  (also  $\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$ ). Nun folgt:

$$\begin{aligned} & \det(\lambda I_m - AB) \\ &= \det(\lambda I_m - AB) \det(A^{-1}) \det(A) \\ &= \det(A^{-1}) \det(\lambda I_m - AB) \det(A) \\ &= \det(A^{-1}(\lambda I_m - AB)A) \\ &= \det(\lambda A^{-1}I_m A - A^{-1}ABA) \\ &= \det(\lambda(A^{-1}A)I_m - (A^{-1}A)BA) \\ &= \det(\lambda I_m - BA) \end{aligned}$$

$\square$