

# Lineare Algebra II Repetitorium

## Übungen, Tag 1

Jendrik Stelzner

25. September 2016

### Übung 1.

Es sei  $V$  ein  $K$ -Vektorraum und  $\text{id} := \text{id}_V$ .

1. Es sei  $n: V \rightarrow V$  ein nilpotenter Endomorphismus. Zeigen Sie, dass  $\text{id} - n$  invertierbar ist. (Hinweis: Betrachten Sie Endomorphismen der Form  $\text{id} + n + n^2 + \dots + n^k$ .)
2. Zeigen Sie ferner, dass  $\lambda \text{id} - n$  für alle  $\lambda \neq 0$  invertierbar ist.
3. Es sei nun  $f: V \rightarrow V$  ein beliebiger Endomorphismus und  $V$  endlichdimensional. Zeigen Sie für  $\lambda, \mu \in K$  mit  $\lambda \neq \mu$ , dass die Einschränkung  $(f - \lambda \text{id})|_{V_\mu \sim(f)}$  invertierbar ist.

### Übung 2.

Bestimmen Sie für die folgenden Matrizen jeweils eine Jordannormalform über dem angegebenen Körper, inklusive einer entsprechenden Jordanbasis.

1.  $A := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}$  für  $K = \mathbb{R}$ .

2.  $B := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  und  $K = \mathbb{Z}/2$ .

3.  $C := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  für  $K = \mathbb{R}$ .

4.  $D := \begin{pmatrix} -6 & 12 & 4 \\ -2 & 2 & 1 \\ -8 & 20 & 6 \end{pmatrix}$  für  $K = \mathbb{R}$ .

5.  $E := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \end{pmatrix}$  für  $K = \mathbb{Z}/3$ .

### Übung 3.

Es sei  $V$  ein endlichdimensionaler  $K$ -Vektorraum.

1. Es seien  $f, g: V \rightarrow V$  zwei Endomorphismen. Zeigen Sie, dass

$$\dim \ker(f \circ g) \leq \dim \ker(f) + \dim \ker(g).$$

(Hinweis: Zeigen Sie zunächst, dass  $g(\ker(f \circ g)) \subseteq \ker(f)$ .)

2. Folgern Sie, dass für jeden Endomorphismus  $f: V \rightarrow V$  die folgende Ungleichung gilt:

$$\dim \ker(f^n) \leq n \cdot \dim \ker(f).$$

3. Entscheiden Sie, ob die folgende Aussage wahr oder falsch ist:

Wenn  $f^{10} = 0$  und  $\dim \ker(f) < 10$ , dann ist  $\dim V \leq 2016$ .

### Übung 4.

Es sei  $e: V \rightarrow V$  ein Endomorphismus eines  $K$ -Vektorraums  $V$  mit  $e^2 = e$ . Zeigen Sie, dass  $V = \operatorname{im}(e) \oplus \ker(e)$ .

### Übung 5.

Es sei  $f: V \rightarrow V$  ein Endomorphismus eines endlichdimensionalen  $K$ -Vektorraums  $V$ . Für alle  $k \geq 0$  sei  $N_k := \ker(f^k)$  und  $R_k := \operatorname{im}(f^k)$ .

1. Zeigen Sie, dass  $N_k \subseteq N_{k+1}$  und  $R_k \supseteq R_{k+1}$  für alle  $k \geq 0$ , dass also

$$0 = N_0 \subseteq N_1 \subseteq N_2 \subseteq \dots \quad \text{und} \quad V = R_0 \supseteq R_1 \supseteq R_2 \supseteq \dots$$

2. Zeigen Sie, dass genau dann  $N_{k+1} = N_k$ , wenn  $R_{k+1} = R_k$ .

3. Es sei  $k \geq 1$  mit  $R_{k+1} = R_k$ . Zeigen Sie, dass  $R_{k+i} = R_k$  für alle  $i \geq 0$ . Folgern Sie, dass auch  $N_{k+i} = N_k$  für alle  $i \geq 0$ .

4. Es seien  $N := \bigcup_{k \geq 0} N_k$  und  $R := \bigcap_{k \geq 0} R_k$ .

a) Zeigen Sie, dass  $N$  und  $R$  invariant unter  $f$  sind.

b) Zeigen Sie, dass  $V = N \oplus R$ .

(Hinweis: Zeigen Sie zunächst, dass es ein  $k_0 \geq 0$  gibt, so dass  $R = R_{k_0}$  und  $N = N_{k_0}$ ).

**Übung 6.**

Bestimmen Sie die Lösungsräume der folgenden homogenen linearen Differentialgleichungen. Dabei seien  $f, g, h \in C^\infty(\mathbb{R})$ .

$$\begin{cases} f' &= -f & -6g, \\ g' &= 2f & +6g; \end{cases} \quad \begin{cases} f' &= -f & -g, \\ g' &= 2f & +g; \end{cases} \quad \begin{cases} f' &= 2f & +2g & +3h, \\ g' &= f & +3g & +3h, \\ h' &= -f & -2f & -2h. \end{cases}$$

**Lösung 2.**

1. Das charakteristische Polynom:

$$T^3 - 3T^2 + 3T - 1 = (T - 1)^3$$

Eine mögliche Jordanbasis:

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

Entsprechend Jordannormalform:

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

2. Das charakteristische Polynom:

$$T^3 + T^2 + T + 1 = (T - 1)^3$$

Eine mögliche Jordanbasis:

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

Entsprechend Jordannormalform:

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

3. Das charakteristische Polynom:

$$(T - 1)^4$$

Eine mögliche Jordanbasis:

$$\left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

Entsprechend Jordannormalform:

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

4. Das charakteristische Polynom:

$$T^3 - 2T^2 = T^2(T - 2)$$

Eine mögliche Jordanbasis:

$$\left( \begin{pmatrix} 12 \\ -6 \\ 36 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$$

Entsprechend Jordannormalform:

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & \\ & 0 & \\ & & 2 \end{pmatrix}$$

5. Das charakteristische Polynom:

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

Eine mögliche Jordanbasis:

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

Die entsprechende Jordannormalform:

$$\begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 2 & 1 & \\ & & 2 & 1 \\ & & & 2 \end{pmatrix}$$

#### Lösung 5.

1. Für  $v \in N_k$  gilt  $f^{k+1}(v) = f(f^k(v)) = f(0) = 0$  und somit auch  $v \in N_{k+1}$ . Deshalb ist  $N_k \subseteq N_{k+1}$ .  
Ist  $v \in R_{k+1}$  so gibt es  $w \in V$  mit  $v = f^{k+1}(w) = f^k(f(w))$ , weshalb  $v \in \text{im}(f^k) = R_k$ .  
Deshalb ist  $R_{k+1} \subseteq R_k$ .
2. Wegen der Endlichdimensionalität von  $V$  gilt nach der Dimensionsformal (angewandt auf  $f^k$  und  $f^{k+1}$ )

$$\dim N_k + \dim R_k = \dim V = \dim N_{k+1} + \dim R_{k+1}$$

und deshalb

$$\dim N_k - \dim N_{k+1} = \dim R_{k+1} - \dim R_k.$$

Da  $N_k \subseteq N_{k+1}$  und  $R_{k+1} \subseteq R_k$  gilt deshalb

$$N_k = N_{k+1} \iff \dim N_k = \dim N_{k+1} \iff \dim R_k = \dim R_{k+1} \iff R_k = R_{k+1}.$$

3. Ist  $R_k = R_{k+1}$ , so gilt

$$\begin{aligned} R_{k+2} &= \text{im}(f^{k+2}) = f(\text{im}(f^{k+1})) = f(R_{k+1}) = f(R_k) \\ &= f(\text{im}(f^k)) = \text{im}(f^{k+1}) = R_{k+1}. \end{aligned}$$

Induktiv ergibt sich nun, dass  $R_{k+j} = R_{k+j+1}$  für alle  $j \geq 0$ , also

$$R_k = R_{k+1} = R_{k+2} = R_{k+3} = \dots$$

und somit  $R_k = R_{k+i}$  für alle  $i \geq 0$ . Nach dem vorherigen Aufgabenteil ergibt sich auch  $N_{k+j} = N_{k+j+1}$  für alle  $j \geq 0$  und somit  $N_k = N_{k+i}$  für alle  $i \geq 0$ .

4. Für alle  $k \geq 0$  ist

$$f(R_k) = f(\text{im}(f^k)) = \text{im}(f^{k+1}) = R_{k+1},$$

sowie  $f(N_{k+1}) \subseteq N_k$ . Deshalb ist

$$f(R) = f\left(\bigcap_{k \geq 0} R_k\right) \subseteq \bigcap_{k \geq 0} f(R_k) \subseteq \bigcap_{k \geq 0} R_{k+1} = \bigcap_{k \geq 1} R_k = \bigcap_{k \geq 0} R_k = R.$$

sowie

$$f(N) = f\left(\bigcup_{k \geq 0} N_k\right) = f\left(\bigcup_{k \geq 1} N_k\right) = \bigcup_{k \geq 1} f(N_k) \subseteq \bigcup_{k \geq 1} N_{k-1} = \bigcup_{k \geq 0} N_k = N.$$

Somit sind  $R$  und  $N$  invariant unter  $f$ .

Da  $V$  endlichdimensional ist, können die Inklusionen in der Kette

$$V = R_0 \supseteq R_1 \supseteq R_2 \supseteq R_3 \supseteq \dots$$

nicht alle echt sein. Es gibt also ein  $k_0 \geq 0$  mit  $R_{k_0} = R_{k_0+1}$ . Nach den vorherigen Aufgabenteilen ist somit  $R_{k_0+i} = R_{k_0}$  für alle  $i \geq 0$ , und damit auch  $N_{k_0+i} = N_{k_0}$  für alle  $i \geq 0$ . Somit ist  $N = \bigcup_{k \geq 0} N_k = N_{k_0}$  und  $R = \bigcup_{k \geq 0} R_k = R_{k_0}$ .

Ist  $v \in N \cap R = N_{k_0} \cap R_{k_0}$ , so gibt es ein  $w \in V$  mit  $v = f^{k_0}(w)$ . Da  $f \in N_{k_0}$  gilt  $0 = f^{k_0}(v) = f^{2k_0}(w)$ , also  $w \in N_{2k_0} = N_{k_0}$ . Somit ist bereits  $v = f^{k_0}(w) = 0$ , und deshalb  $N \cap R = 0$ . Damit ist auch

$$\begin{aligned} \dim(N + R) &= \dim N + \dim R = \dim N_{k_0} + \dim R_{k_0} \\ &= \dim \ker(f^{k_0}) + \dim \text{im}(f^{k_0}) = \dim V, \end{aligned}$$

also  $N + R = V$ .

**Lösung 6.**

1. Charakteristisches Polynom:

$$T^2 - 5T + 6 = (T - 2)(T - 3)$$

Jordanbasis:

$$\left( \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix} \right).$$

Entsprechende Jordannormalform:

$$\begin{pmatrix} 2 & \\ & 3 \end{pmatrix}$$

Die Basiswechselmatrix ist selbstinvers. Matrixexponential:

$$\begin{pmatrix} 4e^{2t} - 3e^{3t} & 6e^{2t} - 6e^{3t} \\ -2e^{2t} + 2e^{3t} & -3e^{2t} + 4e^{3t} \end{pmatrix}$$

2. Charakteristisches Polynom:

$$T^2 + 1 = (T - i)(T + i)$$

Jordanbasis:

$$\left( \begin{pmatrix} -1 + i \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 - i \\ 2 \end{pmatrix} \right).$$

Entsprechende Jordannormalform:

$$\begin{pmatrix} -i & \\ & i \end{pmatrix}$$

Inverse der Basiswechselmatrix:

$$\frac{1}{4} \begin{pmatrix} -2i & 1 - i \\ 2i & 1 + i \end{pmatrix}$$

Matrixexponential:

$$\begin{pmatrix} \cos(t) - \sin(t) & -\sin(t) \\ 2 \sin(t) & \cos(t) + \sin(t) \end{pmatrix}$$

3. Charakteristisches Polynom:

$$T^3 - 3T^2 + 3T - 1 = (T - 1)^3$$

Jordanbasis:

$$\left( \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -\frac{2}{3} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

Entsprechende Jordannormalform:

$$\begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & 0 \\ & & 1 \end{pmatrix}$$

Inverse der Basiswechselmatrix:

$$\frac{1}{3} \begin{pmatrix} -3 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$$

Matrixexponential:

$$e^t \begin{pmatrix} 1+t & 2t & 3t \\ t & 1+2t & 3t \\ -t & -2t & 1-3t \end{pmatrix}$$