

# Vorlesungsskript

LinA II\* SoSe 24

# Inhaltsverzeichnis

<b>1. Eigenwerte und Eigenvektoren .....</b>	<b>3</b>
1.1. Definition und grundlegende Eigenschaften .....	3
1.2. Das charakteristische Polynom .....	7

# Definitionen

## 1 .

---

- 1.1:** Eigenwert und Eigenvektor
- 1.2:** Eigenwert und Eigenvektor
- 1.7:** Eigenraum
- 1.10:** Geometrische Vielfachheit
- 1.12:** Charakteristisches Polynom

## Wiederholung:

$K$  sei ein beliebiger Körper,  $V$  ein  $n$ -dimensionaler  $K$ -Vektorraum,

$$L(V, V) = \{f : V \rightarrow V \mid f \text{ lin. Abbildung}\}$$

$f \in L(V, V)$  heißt Endomorphismus. Ist  $f \in L(V, V)$ , so läßt sich  $f$  bezüglich einer Basis  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  von  $V$  eindeutig durch eine Matrix

$$A_f^{B,B} = (a_{ij})_{1 \leq i, j \leq n} \in K^{n,n}$$

Es gilt

$$f(v_j) = \sum_{i=1}^n a_{ij} v_i \quad 1 \leq j \leq n$$

Abbildung

$$F : L(V, V) \rightarrow K^{n,n}$$

ist ein Isomorphismus.

Basiswechsel? Basen  $B, C$  von  $V$



(siehe Lem. 5.27, LinA I\*)

Eine zentrale Frage: Sei  $f \in L(V, V)$ , existiert eine Basis  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  von  $V$ , so dass  $A_f^{B,B}$  eine möglichst einfache Form besitzt?

z.B. Diagonalmatrix:

$$A_f^{B,B} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

Wir werden:

- Endomorphismen charakterisieren, die sich durch eine Diagonalmatrix beschreiben lassen.

Wenn ja: Dann gilt  $f(v_j) = \lambda_j v_j$

$\Rightarrow f$  ist eine Streckung von  $v_j$  um den Faktor  $\lambda_j$ .

- Die Jordan-Normalform herleiten.

# 1. Eigenwerte und Eigenvektoren

Eigenwerte charakterisieren zentrale Eigenschaften linearer Abbildungen. Z.B.

- Lösbarkeit von linearen Gleichungssystemen
  - Eigenschaften von physikalischen Systemen
    - gewöhnliche Differentialgleichungen
    - Eigenschwingungen / Resonanzkatastrophe
- Zerstörung einer Brücke über dem Fluß Maine / Millenium-Bridge London

## 1.1. Definition und grundlegende Eigenschaften

### Definition 1.1: Eigenwert und Eigenvektor (Endomorphismus)

Sei  $V$  ein  $K$ -Vektorraum. Ein Vektor  $v \in V, v \neq 0_V$ , heißt **Eigenvektor** von  $f \in L(V, V)$ , falls  $\lambda \in K$  mit

$$f(v) = \lambda v$$

existiert. Der Skalar  $\lambda \in K$  heißt der **Eigenwert** zum Eigenvektor  $v \in V$ .

### Definition 1.2: Eigenwert und Eigenvektor (Matrix)

Sei  $K$  ein Körper und  $n \in \mathbb{N}$ . Ein Vektor  $v \in K^n, v \neq 0_{K^n}$ , heißt Eigenvektor von  $A \in K^{n,n}$ , falls  $\lambda \in K$  mit

$$Av = \lambda v$$

existiert. Der Skalar  $\lambda \in K$  heißt der Eigenwert zum Eigenvektor  $v \in V$ .

### Bemerkungen:

- In Def 1.1 kann  $\dim(V) = \infty$  sein. Dies ist für viele Definitionen/Aussagen in denen wir Endomorphismen betrachten, der Fall.
- Für  $\dim(V) < \infty$  kann man jedes  $f \in L(V, V)$  eindeutig mit einer Matrix  $A$  identifizieren. Dann: Def 1.2 ist Spezialfall von Def 1.1.

- **Achtung:**  $0 \in K$  kann ein Eigenwert sein:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Der Nullvektor  $0 \in V$  ist **nie** ein Eigenvektor.

Für  $\dim(V) = 0$  besitzt  $f$  keinen Eigenvektor für  $f \in L(V, V)$ .

- Ist  $v$  Eigenvektor zum Eigenwert  $\lambda$ , so ist auch  $\alpha v$  für jedes  $\alpha \in K \setminus \{0\}$  ein Eigenvektor

$$f(\alpha v) = \alpha f(v) = \alpha \lambda v = \lambda(\alpha v)$$

Zentrale Frage dieses Kapitels:

Existenz von Eigenwerten? Wenn sie existieren: Weitere Eigenschaften?

**Beispiel 1.3:** Sei  $I \subset \mathbb{R}$  ein offenes Intervall und  $V$  der unendlichdimensionale Vektorraum der auf  $I$  beliebig oft differenzierbaren Funktionen. Ein Endomorphismus  $f \in L(V, V)$  ist gegeben durch

$$f(\varphi) = \varphi' \quad \forall \varphi \in V$$

Die Abbildung  $f$  hat jedes  $\lambda \in \mathbb{R}$  als Eigenwert, da für  $c \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$  und die Funktion

$$\varphi(x) := c \cdot e^{\lambda x} \neq 0_V \quad \forall x \in I$$

gilt

$$f(\varphi(x)) = f(c \cdot e^{\lambda x}) = \lambda(c e^{\lambda x}) = \lambda \varphi(x)$$

Hier:  $\varphi'(x) = f(\varphi)$  ist eine gewöhnliche Differentialgleichung.

**Beispiel 1.4:** Wir betrachten die lineare Abbildung  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , welche durch

$$f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} x_2 \\ -x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

definiert ist. Sei  $x$  ein Eigenvektor, dann gilt

$$\begin{aligned} f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}\right) &= \begin{pmatrix} x_2 \\ -x_1 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \\ \Leftrightarrow x_2 &= \lambda x_1 \quad \text{und} \quad -x_1 = \lambda x_2 \end{aligned}$$

O.B.d.A:  $x_2 \neq 0$

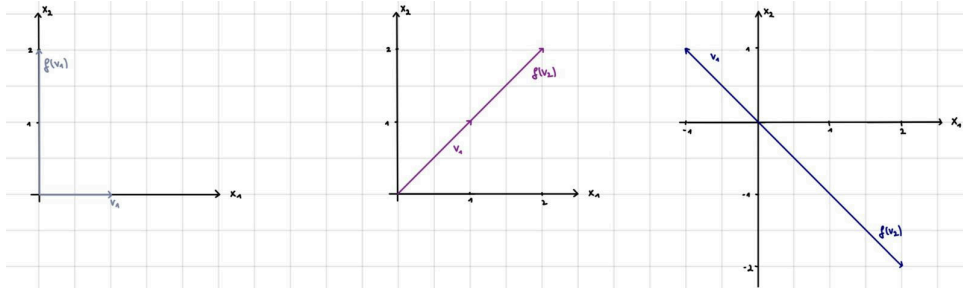
$$\Rightarrow x_2 = \lambda(-\lambda x_2) = -\lambda^2 x_2 \Rightarrow -\lambda^2 = 1, \quad \lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow \lambda^2 \geq 0 \Rightarrow -\lambda^2 \leq 0 \quad \nexists$$

D.h.  $f$  besitzt keinen Eigenwert/-vektor. Für  $f : \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$  ändert sich dies!  $\Rightarrow$  Die Wahl von  $K$  entscheidet!

**Beispiel 1.5:** Wieder  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , diesmal

$$f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 2x_2 \\ 2x_1 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}}_{=:A} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

Dann gilt für  $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $v_3 = (-1, 1)$  dass  $f(v_1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $f(v_2) = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \cdot v_2$  und  $f(v_3) = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix} = (-2) \cdot v_3$ .



Beobachtung:  $\dim(V) = 2$

zwei Eigenwerte:  $2, -2$ , es existieren keine Weiteren,

zwei Eigenvektoren:  $v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $v_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ , sind linear unabhängig

**Lemma 1.6:** Es sei  $f \in L(V, V)$  ein Endomorphismus. Eigenvektoren zu paarweise verschiedenen Eigenwerten von  $f$  sind linear unabhängig.

*Beweis:* Es seien  $v_1, \dots, v_m$  Eigenvektoren zu den paarweise verschiedenen Eigenwerten  $\lambda_1, \dots, \lambda_m$  von  $f$ . Beweis durch Induktion:

Induktionsanfang:  $m = 1$ ,  $\lambda_1, v_1 \neq 0 \implies v_1$  lin. unabh.

Induktionsschritt:  $m - 1 \rightarrow m$

Induktionsvoraussetzung: Beh. gelte für  $m - 1$

Betrachte

$$\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_m v_m = 0 \quad (*) \quad \alpha_m \in K$$

EV, f()

$$\implies \alpha_1 \lambda_1 v_1 + \alpha_2 \lambda_2 v_2 + \dots + \alpha_m \lambda_m v_m = 0$$

(\*) ·  $\lambda_m$

$$\implies \lambda_m \alpha_1 v_1 + \lambda_m \alpha_2 v_2 + \dots + \lambda_m \alpha_m v_m = 0$$

Wir bilden die Differenz aus Zeile 1 und 2

$$\underbrace{(\lambda_1 - \lambda_m)}_{\neq 0} \alpha_1 v_1 + \underbrace{(\lambda_2 - \lambda_m)}_{\neq 0} \alpha_2 v_2 + \dots + \underbrace{(\lambda_{m-1} - \lambda_m)}_{\neq 0} \alpha_{m-1} v_{m-1} = 0$$

$v_1, \dots, v_{m-1}$  lin. unabh.  $\implies \alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_{m-1} = 0$  Einsetzen in (\*) liefert

$$\underbrace{\alpha_m v_m}_{\neq 0} = 0 \implies \alpha_m = 0$$

$\Rightarrow v_1, \dots, v_m$  lin unabh.

□

**Folgerung:** Es gibt höchstens  $n = \dim(V)$  verschiedene Eigenwerte für  $n = \dim(V) < \infty$ .

**Definition 1.7: Eigenraum**

Ist  $f \in L(V, V)$  und  $\lambda \in K$ , so heißt

$$\text{Eig}(f, \lambda) = \{v \in V \mid f(v) = \lambda v\}$$

der **Eigenraum** von  $f$  bezüglich  $\lambda$ .

Es gilt:

- $\text{Eig}(f, \lambda) \subseteq V$  ist ein Untervektorraum
- $\lambda$  ist Eigenwert von  $f \iff \text{Eig}(f, \lambda) \neq \{0\}$
- $\text{Eig}(f, \lambda) \setminus \{0\}$  ist die Menge der zu  $\lambda$  gehörenden Eigenvektoren von  $f$ .
- $\text{Eig}(f, \lambda) = \ker(f - \lambda \text{Id})$
- $\dim(\text{Eig}(f, \lambda)) = \dim(V) - \text{rg}(f - \lambda \text{Id})$
- Sind  $\lambda_1, \lambda_2 \in K$  verschiedene Eigenwerte, so ist  $\text{Eig}(f, \lambda_1) \cap \text{Eig}(f, \lambda_2) = \{0\}$

Die letzte Aussage kann verallgemeinert werden zu:

**Lemma 1.8:** Sei  $V$  ein  $K$ -Vektorraum mit  $\dim(V) = n < \infty$  und  $f \in L(V, V)$ . Sind  $\lambda_1, \dots, \lambda_m, m \leq n$ , paarweise verschiedene Eigenwerte von  $f$ , so gilt

$$\text{Eig}(f, \lambda_i) \cap \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^m \text{Eig}(f, \lambda_j) = \{0\} \quad \forall i = 1, \dots, m$$

*Beweis:* Summe von Vektorräumen, vgl. Def 3.32 LinA I.

Sei  $i \in \{1, \dots, m\}$  fest gewählt.

$$v \in \text{Eig}(f, \lambda_i) \cap \sum_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^m \text{Eig}(f, \lambda_j)$$

Also ist

$$v = \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^m v_j \quad \text{für } v_j \in \text{Eig}(f, \lambda_j) \quad \text{für } j \neq i$$

$$\Rightarrow -v + \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^m v_j = 0 \quad \text{Aus Lemma 1.6 folgt damit } v = 0.$$

□

Über die Identifikation von Endomorphismen und Matrizen für  $\dim(V) < \infty$  erhält man:



**Korollar 1.9:** Für ein  $n \in \mathbb{N}$  und einem Körper  $K$  sei  $A \in K^{n,n}$ . Dann gilt für jedes  $\lambda \in K$ , dass

$$\dim(\text{Eig}(A, \lambda)) = n - \text{rg}(A - \lambda I_n)$$

Insbesondere ist  $\lambda \in K$  ein Eigenwert von  $A$ , wenn  $\text{rg}(A - \lambda I_n) < n$  ist.

**Definition 1.10: Geometrische Vielfachheit**

Ist  $f \in L(V, V)$  und  $\lambda \in K$  ein Eigenwert von  $f$ , so heißt

$$g(f, \lambda) := \dim(\text{Eig}(f, \lambda)) \quad (> 0)$$

die geometrische Vielfachheit des Eigenwerts  $\lambda$ .

## 1.2. Das charakteristische Polynom

Wir bestimmt man Eigenwerte?

**Lemma 1.11:** Seien  $A \in K^{n,n}$  und  $\lambda \in K$ . Dann ist

$$\det(A - \lambda I_n)$$

ein Polynom  $n$ -ten Grades in  $\lambda$ .

*Beweis:* Mit der Leibniz-Formel folgt,

$$\begin{aligned} \det(\underbrace{A - \lambda I_n}_{\tilde{a}_{ij}}) &= \sum_{\sigma \in S_1} \text{sgn}(\sigma) \cdot \tilde{a}_{1\sigma(1)} \cdot \dots \cdot \tilde{a}_{n\sigma(n)} \\ &= \underbrace{(a_{11} - \lambda) \cdot (a_{22} - \lambda) \cdot \dots \cdot (a_{nn} - \lambda)}_{\substack{\sigma = \text{Id} \\ \in \mathcal{P}_n \text{ in } \lambda}} + \underbrace{\sum_{\substack{\sigma \neq \text{Id} \\ \in \mathcal{P}_{n-2} \text{ in } \lambda}} S}_{S} \end{aligned}$$

Weiter gilt:

$$(a_{11} - \lambda) \cdot \dots \cdot (a_{nn} - \lambda) = (-1)^n \lambda^n + (-1)^{n-1} \lambda^{n-1} (a_{11} + \dots + a_{nn}) + \underbrace{\sum_{\in \mathcal{P}_{n-2} \text{ in } \lambda} S_1}_{S_1}$$

Insgesamt: Es existieren Koeffizienten  $a_0, \dots, a_n \in K$  mit

$$\det(A - \lambda I_n) = a_n \lambda^n + a_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + a_1 \lambda + a_0$$

$$a_n = (-1)^n$$

$$a_{n-1} = (-1)^{n-1} (a_{11} + \dots + a_{nn})$$

man kann zeigen:  $a_0 = \det(A)$

□

Man nennt  $a_{11} + a_{22} + \dots + a_{nn}$  auch die **Spur** von  $A$ .

**Definition 1.12: Charakteristisches Polynom**

Sei  $A \in K^{n,n}$  und  $\lambda \in K$ . Dann heißt das Polynom  $n$ -ten Grades

$$P_A(\lambda) := \det(A - \lambda I_n)$$

das charakteristische Polynom zu  $A$ .

**Lemma 1.13:** Sei  $A \in K^{n,n}$  und  $\lambda \in K$ . Der Skalar  $\lambda$  ist genau dann Eigenwert von  $A$ , wenn

$$P_A(\lambda) = 0$$

gilt.

*Beweis:* Die Gleichung

$$Av = \lambda v \iff Av - \lambda v = 0 \iff (A - \lambda I_n)v = 0$$

hat genau eine Lösung  $v \in V, v \neq 0$ , wenn  $\text{rg}(A - \lambda I_n) < n$ , vgl. Satz 6.3 aus LinA I. Dies ist genau dann der Fall, wenn

$$\det(A - \lambda I_n) = 0, \text{ vgl. D10 aus LinA I}$$

□

**Beispiel 1.14:** Eigenwerte und -vektoren von

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 8 & 16 \\ 0 & 7 & 8 \\ 0 & -4 & -5 \end{pmatrix}$$

Regel von Sarrus liefert

$$\begin{aligned} P_A(\lambda) &= \begin{vmatrix} 3-\lambda & 8 & 16 \\ 0 & 7-\lambda & 8 \\ 0 & -4 & -5-\lambda \end{vmatrix} \\ &= (3-\lambda)(-35-7\lambda+5\lambda+\lambda^2+32) \\ &= (3-\lambda)[(7-\lambda)(-5-\lambda)-8(-4)]-8(0-0)+16(0-0) \\ &= (3-\lambda)(\lambda^2-2\lambda-3) = (3-\lambda)(\lambda+1)(\lambda-3) \end{aligned}$$

$\implies$  Eigenwerte sind  $\lambda = 3$  und  $\lambda = -1$

Zugehörige Eigenvektoren?

$\lambda = -1$ :

$$Av = -v \iff (A + I_3)v = 0$$

$$\begin{pmatrix} 4 & 8 & 26 \\ 0 & 8 & 8 \\ 0 & -4 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

LGS lösen:  $\implies v_2 = -v_3, v_1 = -2v_3$

Damit ist z.B.:  $w_1 = (2, 1, -1)^\top$  Eigenvektor.

$\lambda = 3$ :

$$(A - 3I_3)v = 0 \iff$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 8 & 16 \\ 0 & 4 & 8 \\ 0 & -4 & -8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = 0 \in \mathbb{R}^3 \iff v_2 + 2v_3 = 0$$

Damit sind z.B.:  $w_2 = (1, 2, -1)^\top, w_3 = (-1, 2, -1)$  Eigenvektoren.