

# Einführung in Sage - Einheit 5

Datencontainer, Lineare Abbildungen, Eigenwert und  
Eigenvektoren

Jochen Schulz

Georg-August Universität Göttingen 

- 1 Datencontainer in Sage
- 2 Lineare Abbildungen
- 3 Eigenwerte und Eigenvektoren

- 1 **Datencontainer in Sage**
- 2 Lineare Abbildungen
- 3 Eigenwerte und Eigenvektoren

# Folgen - tuple

```
Folge = a,b,c,...  
Folge = tuple(<sequence>)
```

- Ein Tuple ist eine Aneinanderreihung beliebiger Sage-Objekte, welche durch Kommata getrennt sind.
- ein Tuple ist in runde Klammern eingeschlossen.
- Tuple sind ein grundlegender Typ (Listen und Mengen bestehen daraus).
- Einfache Definition

```
t=var('a,b,c,d,e'); Folge1 = a,b,c; Folge2 = (c,d,e);  
Folge1 ; Folge2
```

```
(a, b, c)  
(c, d, e)
```

# Konstruktion von Folgen

- Mit Listen erzeugte Folgen

```
tuple(i^2 for i in range(2,8))
```

(4, 9, 16, 25, 36, 49)

- Erzeugen von  $n$  identischen Objekten

```
tuple(sin(x) for i in range(0,5))
```

(sin(x), sin(x), sin(x), sin(x), sin(x))

- Erzeugen von  $n$  funktionalen Objekten

```
x = tuple(sin(i) for i in range(1,5)); x
```

(sin(1), sin(2), sin(3), sin(4))

- Erzeugen einer leeren Folge

```
folge = (); folge2 = folge,2,3; folge2
```

(( ), 2, 3)

# Folgen - Zugriff und Verknüpfungen

- Verbinden von Folgen

```
Folge3 = Folge1+Folge2; Folge3
```

(a, b, c, c, d, e)

- Zugriff auf Elemente

```
x = 1,2,3,4; x[2]
```

3

```
x[2]; x[0:2]
```

3

(1, 2)

```
liste = [a,b,c,...]  
liste = list(<sequence>)
```

- Eine Liste ist eine geordnete Folge beliebiger Sage Objekte.
- eine Liste ist in eckigen Klammern eingeschlossen.
- Matrizen werden als geschachtelte Listen definiert.
- Baut auf tuple auf.
- einfache Konstruktion:

```
Liste = [1,[1,2], Set([1,2,3]),x]; Liste
```

```
[1, [1, 2], {1, 2, 3}, (1, 2, 3, 4)]
```

# Konstruktion von Listen

- Erzeugen von Listen mit funktionalen Objekten

```
Liste = [2^i for i in range(1,9)]; Liste
```

```
[2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, 256]
```

- Leere Listen:

```
Liste = []; Liste
```

```
[]
```



# Zugriff auf Listen

- Der Zugriff funktioniert genau wie bei Folgen.

```
Liste=[(x,i) for x in range(1,4) for i in range(0,x)]  
Liste
```

```
[(1, 0), (2, 0), (2, 1), (3, 0), (3, 1), (3, 2)]
```

```
Liste[3], Liste[5]
```

```
((3, 0), (3, 2))
```

- Zuweisung:

```
Liste[5] = 42; Liste
```

```
[(1, 0), (2, 0), (2, 1), (3, 0), (3, 1), 42]
```

# Weitere Befehle für Listen I

- Entfernen eines Elements aus der Liste mit `pop()`

```
Liste = [a,b,c]; Liste.pop(1); Liste
```

[a, c]

- Entfernen eines Elements aus der Liste mit `remove()`

```
Liste = [a,b,c]; Liste.remove(b); Liste
```

[a, c]

- Anhängen eines Elementes mittels `append()`

```
Liste.append([3,4,5]); Liste
```

[a, c, [3, 4, 5]]

## Weitere Befehle für Listen II

- Zusammenfügen von Listen mit dem `+`- und `*`-Operator.

```
Liste2 = Liste+[3,4,5]; Liste2
```

```
[a, c, [3, 4, 5], 3, 4, 5]
```

```
Liste*2
```

```
[a, c, [3, 4, 5], a, c, [3, 4, 5]]
```

- Sortieren von Listen mit `sort()`

```
Liste = [4,-23,1,3]; Liste.sort(cmp=lambda x,y: int  
    (2*(abs(x)>abs(y))-1)); Liste
```

```
[1, 3, 4, -23]
```

# Inklusionen

- Ist Objekt `Objekt` in der Liste `Liste` enthalten?

```
<Objekt> in <Liste>
```

Beispiel:

```
Liste = [x+1,a,x+1,sin(b)]  
x+1 in Liste
```

True

- Position des Objektes in der Liste (bei Fehlen gibt es eine entsprechende Meldung)

```
<Liste>.index(<Objekt>)
```

Beispiel:

```
Liste.index(sin(b))
```

# map()

```
map(<f>,<Liste>)
```

wendet Funktion `f` auf alle Elemente der Liste `Liste` an.

- Kapselung bei Funktionen mit mehreren Argumenten.
- Beispiele:

```
map(sin,[x,1,0,pi,0.3])
```

```
[sin(x), sin(1), 0, 0, 0.295520206661340]
```

```
map(max,[2,3,4,5,6,7],[8,7,6,5,4,3])
```

```
[8, 7, 6, 5, 6, 7]
```

# map\_threaded()

```
map_threaded(<f>,<Liste>)
```

führt die Funktion  $f$  rekursiv auf alle Elemente in der Liste `Liste` an.

- Beispiele:

```
map_threaded(sin,[x,[1,0],[pi,[0.3]]])
```

```
[sin(x), [sin(1), 0], [0, [0.295520206661340]]]
```

```
map_threaded(sin,matrix([[1,2,3],[4,5,6]]))
```

```
[sin(1) sin(2) sin(3)]  
[sin(4) sin(5) sin(6)]
```

Ein Filter erzeugt eine Teilmenge aus einer größeren Menge.

```
M1 = filter(<f>, <M>)
```

- $f(x)$  ist eine Abbildung auf die Booleschen Werte **True/False**.
- $M1$  ist die Teilmenge die aus den Elementen  $x \in M$  besteht, für die  $f(x)$  eine wahre Aussage ergibt.

# Beispiele für filter

```
filter(bool,[1==1, 1==2, 3==3, 4==5, 7==7])
```

```
[True, True, True]
```

```
var('x,y,z,a')  
def f(x): return a in x.operands()  
filter(f,[a+2,x,y,z,sin(a)])
```

```
[a + 2, sin(a)]
```



# zip()

```
zip(<Liste1>, <Liste2>)
```

die Elemente zweier Listen werden paarweise zu einer neuen Liste verknüpft.

**Beispiel:**

```
Liste1 = [a,b,c]; Liste2 = [e,f,g]  
zip(Liste1,Liste2)
```

```
[(a, e), (b, f), (c, g)]
```

# Wörterbücher (Dictionaries)

```
d = {<Index1>:<Wert1>,<Index2>:<Wert2>,...}
```

- Dictionaries bestehen aus **Assoziationen** der Form <Index>:<Wert>.
- Zugriff:

```
d[<Index>]
```

- Sind gut geeignet für das Speichern großer Datenmengen, der indizierte Zugriff sehr schnell ist.
- der Index ist eindeutig

# Konstruktion von Dictionaries

- Erzeugen eines leeren Dictionaries

```
T = {};
```

`{}`

- Einträge können durch Zuweisungen der Form  
<Dict>[<Index>] = <Wert> erzeugt oder verändert werden.

```
T[f] = sin(x); T[1,2] = 5  
T[1,2,3] = [a,b,c]; T[a] = d;  
T
```

`{(1, 2): 5, f: sin(x), a: d, (1, 2, 3): [a, b, c]}`

# Zugriff auf Dictionaries

- Zugriff auf ein Dictionary

```
T[a], T[1, 2], T[c]
```

(d, 5, d)

```
float(T[f](x=4))
```

-0.7568024953079282

Wird ein Index nicht gefunden, gibt es eine Fehlermeldung

- Löschen von Einträgen mit pop()

```
T.pop(a)
```

# Befehle (nicht) wie bei Listen

Alle Funktionen wirken erstmal direkt auf den Index, nicht den Werten:

- `<a> in <M>`: Es wird überprüft, ob der Index `a` in einem Dictionary vorkommt.
- `filter()`: Filtert die Dictionary-Indizes nach Kriterien.
- `map()`: Wendet eine Funktion auf die Indizes an.

Man kann aber die Objektfunktion `values()` benutzen um eine Liste der Werte zu bekommen (Dann hat man allerdings kein Dictionary mehr!)

# Beispiele

- `in` prüft ob a oder b als Index in einem Dictionary auftaucht.

```
Z = {}; Z[a] = b; Z[c] = d; Z[x] = b  
a in Z, b in Z
```

`(True, False)`

a taucht als Index auf, b nur als Wert.

- `filter` prüft ebenfalls nur den Index.

```
f(y) = y == c; filter(f,Z)
```

`[c]`

```
f(y) = y == d; filter(f,Z.values())
```

`[d]`

# Dictionaries - update()

- Dictionaries können aneinander gehängt werden:

```
T={1:a,2:b}; S={3:c,4:d}  
T.update(S); T
```

```
{1: a, 2: b, 3: c, 4: d}
```

**Vorsicht:** Doppelt auftretenden Indizes werden überschrieben!

- 1 Datencontainer in Sage
- 2 Lineare Abbildungen**
- 3 Eigenwerte und Eigenvektoren



# Lineare Abbildungen

Seien  $K$ -Vektorräume  $V$  und  $W$  gegeben. Eine Abbildung

$$F: V \rightarrow W$$

heißt **linear**, falls für  $v, w \in V$  und  $\lambda \in K$  gilt:

(L1)  $F(v + w) = F(v) + F(w)$

(L2)  $F(\lambda \cdot v) = \lambda \cdot F(v)$

- **Isomorphismus**:  $F$  bijektiv.
- **Endomorphismus**:  $V = W$ .
- **Automorphismus**:  $V = W$  und  $F$  bijektiv.

- Sei  $(v_i)_{i \in I}$  eine Basis in  $V$  und  $(w_i)_{i \in I}$  seien Vektoren in  $W$ . Dann gibt es genau eine lineare Abbildung  $F: V \rightarrow W$  mit  $F(v_i) = w_i$  für alle  $i \in I$ .
- **Bild** von  $F$ :  $\text{Im}(F) = F(V) := \{F(v), v \in V\}$ .
- **Kern** von  $F$ :  $\text{Ker}(F) := \{v \in V \mid F(v) = 0\}$
- Kern und Bild sind Untervektorräume.
- Dimensionsformel:

$$\dim V = \dim F(V) + \dim \text{Ker}(F)$$

- **$\text{Hom}_K(V, W)$** : Die Menge der linearen Abbildungen von  $V$  nach  $W$ . Sie ist ein Vektorraum durch punktweise Addition und Skalarmultiplikation.

- Jeder Matrix  $A \in K^{m \times n}$  läßt sich durch

$$L_A : K^n \rightarrow K^m, \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \mapsto A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

eine lineare Abbildung zuordnen.

- Es gilt  $\dim(L_A(K^n)) = \text{Rang}(A)$ .

Sei  $V$  ein  $K$ -Vektorraum mit Basis  $\mathcal{V} = (v_1, \dots, v_n)$ .

- Die lineare Abbildung  $\Phi_{\mathcal{V}} : K^n \rightarrow V$  mit

$$\Phi_{\mathcal{V}}(x_1, \dots, x_n) = x_1 v_1 + \dots + x_n v_n$$

ist ein Isomorphismus. Man nennt  $\Phi_{\mathcal{V}}$  ein **Koordinatensystem** in  $V$  und  $x = (x_1, \dots, x_n) = \Phi_{\mathcal{V}}^{-1}(v)$  den **Koordinatenvektor** zu  $v \in V$ .

- Basiswechselabbildung von  $\mathcal{V}$  nach Basis  $\mathcal{Z}$ :

$$T := \Phi_{\mathcal{Z}}^{-1} \circ \Phi_{\mathcal{V}}$$

.

Seien  $K$ -Vektorräume  $V$  und  $W$  mit Basen  $\mathcal{V} = (v_1, \dots, v_n)$  und  $\mathcal{W} = (w_1, \dots, w_m)$  gegeben.

Für eine Matrix  $A \in K^{m \times n}$  wird durch

$$\begin{aligned} F(v_1) &:= a_{11}w_1 + \cdots + a_{m1}w_m \\ &\vdots \\ F(v_n) &:= a_{1n}w_1 + \cdots + a_{mn}w_m \end{aligned}$$

eine lineare Abbildung  $F$  definiert. Dies ergibt einen Isomorphismus

$$L_{\mathcal{W}}^{\mathcal{V}} : K^{m \times n} \rightarrow \operatorname{Hom}_K(V, W), \quad A \mapsto F.$$

# Kanonisches Beispiel

Seien  $K^n$  und  $K^m$  mit den kanonischen Basen  $\mathcal{K}_n$  und  $\mathcal{K}_m$  versehen.

- Die Abbildungen  $\Phi_{\mathcal{K}_n}$  und  $\Phi_{\mathcal{K}_m}$  sind Identitäten.
- Die Abbildung  $L_{\mathcal{K}_m}^{\mathcal{K}_n}$  ist gegeben durch

$$L_{\mathcal{K}_m}^{\mathcal{K}_n}(A)(x) = Ax, \quad x \in K^n.$$

- Die Spaltenvektoren von  $A$  sind die Bilder der Einheitsvektoren unter der Abbildung  $L_{\mathcal{K}_m}^{\mathcal{K}_n}(A)$ .

# Kommutierendes Diagramm

Seien  $K$ -Vektorräume  $V$  und  $W$  mit Basen  $\mathcal{V} = (v_1, \dots, v_n)$  und  $\mathcal{W} = (w_1, \dots, w_m)$  und eine lineare Abbildung  $F$  gegeben. Dann gilt das folgende kommutierende Diagramm:

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{F} & W \\ \Phi_V \uparrow & & \uparrow \Phi_W \\ K^n & \xrightarrow{(L_{\mathcal{W}}^{\mathcal{V}})^{-1}(F)} & K^m \end{array}$$

Drehung um den Winkel  $\alpha$  - Drehmatrix  $G$ :

$$G(\alpha) := \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

```
var('a,b'); A = matrix([[cos(a), -sin(a)], [sin(a), cos(a)]])  
A(a=pi/2)*vector([1,1])
```

$(-1, 1)$



Spiegelung bezüglich der Ebene

$$H(a) := \{x \in \mathbb{R}^3 \mid x^T a = 0\}, \|a\| = 1$$

durch

$$S(a) := I - 2aa^T.$$

```
a = matrix(3,1,[1,2,3])  
a = a/norm(a)  
I_n = identity_matrix(3)  
S = I_n - 2*a*a.transpose()  
norm(S*S-I_n)
```

0.0

- 1 Datencontainer in Sage
- 2 Lineare Abbildungen
- 3 Eigenwerte und Eigenvektoren**

# Eigenwerte und Eigenvektoren

Sei  $A \in K^{n \times n}$ . Ein Element  $\lambda \in K$  heißt **Eigenwert** von  $A$ , wenn ein  $x \in K^n \setminus \{0\}$  existiert,

$$Ax = \lambda x$$

gilt. Der Vektor  $x \in K^n$  heißt **Eigenvektor** zum Eigenwert  $\lambda$ .

- Die Eigenwerte sind die Nullstellen des **charakteristischen Polynoms**

$$p(t) := \det(A - t I_n).$$

- Es gibt höchstens  $n$  Eigenwerte.

- Eigenvektoren zu paarweise verschiedenen Eigenwerten sind linear unabhängig.
- Gibt es eine Basis aus Eigenvektoren, so ist  $A$  **diagonalisierbar**, d.h. man kann die Abbildung  $L_A$  bei geeigneter Basiswahl durch eine Diagonalmatrix repräsentieren.
- Jeder Endomorphismus eines komplexen Vektorraums läßt sich durch eine Matrix in **Jordanscher Normalform** darstellen.

- Bestimmung von Eigenwerten

```
_ = var('a1'); A = matrix([[cos(a1), sin(a1)], [sin(a1), -cos(a1)]])  
[ m.full_simplify() for m in A.eigenvalues()]
```

`[-1, 1]`

- Bestimmung von Eigenvektoren

```
A.eigenvectors_right()
```

- Bestimmung des charakteristischen Polynoms

```
E = identity_matrix(2)
p = (A-x*E).det(); p
```

$(x - \cos(\alpha))(x + \cos(\alpha)) - \sin(\alpha)^2$

Alternative (Vorsicht: gleich bis auf Vorzeichen!):

```
A.charpoly()
```

```
[m.full_simplify() for m in solve(p==0,x)]
```

$[x == -1, x == 1]$

# Lineare Gleichungssysteme (LGS)

Sei  $A \in K^{m \times n}$  und  $b \in K^m$ . Gesucht ist die Menge der Lösungen (Lösungsraum):

$$\{x \in K^n \mid Ax = b\}$$

- Ist  $b = 0$ , so spricht man von einem **homogenen System**. Ansonsten spricht man von einem **inhomogenen System**.
- Der Lösungsraum  $W$  des homogenen Systems bildet einen Untervektorraum des  $K^n$ . Die Dimension ist

$$\dim(W) = n - \text{rang}(A).$$

# Struktur des Lösungsraums

- **affiner Unterraum**  $X \subset K^n$ : wenn ein Unterraum  $W$  von  $K^n$  und ein  $v \in K^n$  existiert, so dass

$$X = v + W$$

- Die Lösungen des inhomogenen Systems ( $b \neq 0$ ) bilden einen affinen Unterraum des  $K^n$ .
- Ist  $W$  der Lösungsraum des homogenen Systems und  $v \in K^n$  eine beliebige Lösung von  $Ax = b$ , dann ist der Lösungsraum  $X$  von  $Ax = b$  gegeben durch  $X = v + W$ .
- Zwei Lösungen des inhomogenen Systems unterscheiden sich durch eine Lösung des homogenen Systems.



- Das inhomogene System ist genau dann für alle  $b$  lösbar, wenn  $\text{rang}(A) = m$  gilt.
- Das homogene bzw. das inhomogene System besitzt höchstens eine Lösung, genau dann wenn  $\text{rang}(A) = n$  gilt.
- Der Lösungsraum des inhomogenen Systems ist genau dann nicht leer, wenn  $\text{rang}(A) = \text{rang}(A, b)$  gilt.
- Praktisch kann ein LGS mit dem **Gausschen Eliminationsverfahren** gelöst werden.

Berechnung der Lösungen von  $Ax = b$ :

```
A = matrix([[1,2,3],[4,5,6],[7,8,9]])  
b1 = vector([0,0,0])  
b2 = vector([1,0,0])  
b3 = A*b2  
print A\b1  
print A\b3
```

(0, 0, 0)

(1, 0, 0)