

# Institut für Algebra und Geometrie Dr. Rafael Dahmen Martin Günther, M. Sc.

# Lineare Algebra II

### Sommersemester 2021

# Musterlösung zu Übungsblatt 6

25.05.21

### **Aufgabe 1** (Eigenschaften linearer Isometrien)

(10 Punkte)

Es sei  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  oder  $\mathbb{K} = \mathbb{C}$  und V ein n-dimensionaler und W ein m-dimensionaler Vektorrraum über dem Körper  $\mathbb{K}$ , jeweils mit einem Skalarprodukt.

Außerdem sei B eine geordnete Orthonormalbasis von V und C eine geordnete Orthonormalbasis von W. Die Darstellungsmatrix der linearen Abbildung  $\varphi \colon V \to W$  nennen wir  $A \coloneqq M_{\text{CB}}(\varphi)$ .

- a) Beweisen Sie, dass die beiden folgenden Aussagen äquivalent sind:
  - (i) Die Abbildung  $\varphi \colon V \to W$  ist eine lineare Isometrie (aber nicht notwendigerweise bijektiv).
  - (ii) Die Spalten von A bilden ein Orthonormalsystem bzgl. des Standardskalarprodukts in  $\mathbb{K}^m$ .
  - (iii) Es gilt  $A^*A = \mathbb{1}_n$
- b) Beweisen Sie (ohne Bemerkung 2.1.2 zu verwenden): Falls  $\varphi \colon V \to W$  eine lineare Isometrie ist, ist  $\varphi$  injektiv und es gilt  $m \geq n$ .
- c) Beweisen Sie: Falls  $\varphi \colon V \to W$  eine lineare Isometrie ist, gibt es geordnete Orthonormalbasen

$$\mathrm{B'} \ \mathrm{von} \ V \ \mathrm{und} \ \mathrm{C'} \ \mathrm{von} \ W, \ \mathrm{sodass} \ M_{\mathrm{C'B'}}(\varphi) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & 1 \\ 0 & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix} \ \mathrm{gilt}.$$

Hinweis: In der Literatur werden Isometrien manchmal schon als bijektiv (und/oder linear) definiert. Das, was wir als "Isometrie" bezeichnen, wird dann "isometrische Einbettung" genannt.

## Lösung zu Aufgabe 1

a) Es seien  $a_{ij}$  die Einträge der Matrix A, und  $B = (b_1, \ldots, b_n)$ ,  $C = (c_1, \ldots, c_m)$ . Die Skalarprodukte von V und W bezeichnen wir mit  $\langle \cdot, \cdot \rangle_V$  und  $\langle \cdot, \cdot \rangle_W$  und das Standardskalarprodukt in  $\mathbb{K}^m$  mit  $\langle \cdot, \cdot \rangle_{\mathbb{K}^m}$ .

Aufgrund der Definition von A gilt  $\varphi(b_i) = \sum_{k=1}^m a_{ki} c_k$  für alle  $i \in \{1, \dots, n\}$ , und somit

$$\langle \varphi(b_i), \varphi(b_j) \rangle_W = \left\langle \sum_{k=1}^m a_{ki} c_k, \sum_{\ell=1}^m a_{\ell j} c_\ell \right\rangle$$

$$= \sum_{k=1}^m \sum_{\ell=1}^m a_{ki} \overline{a_{\ell j}} \left\langle c_k, c_\ell \right\rangle$$

$$= \sum_{k=1}^m a_{ki} \overline{a_{kj}}$$

$$= \left\langle \begin{pmatrix} a_{1i} \\ \vdots \\ a_{ni} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{nj} \end{pmatrix} \right\rangle_{\mathbb{K}^m}$$

wobei wir  $\langle c_k, c_\ell \rangle = \delta_{k\ell}$  benutzt haben und  $(A^*A)_{ji}$  den (j, i)-ten Eintrag der Matrix  $A^*A$  bezeichnet.

Falls  $\varphi$  eine Isometrie ist, gilt  $\langle \varphi(b_i), \varphi(b_j) \rangle_W = \langle \varphi(b_i), \varphi(b_j) \rangle_W = \langle b_i, b_j \rangle_V = \delta_{ij}$ . Aus der obigen Gleichheit folgt dann direkt Aussage (ii) und (iii).

Falls umgekehrt (ii) oder (iii) gilt, folgt daraus  $\langle \varphi(b_i), \varphi(b_j) \rangle_W = \delta_{ij}$ . Man kann alle Vektoren  $x, y \in V$  schreiben als  $x = \sum_{i=1}^n \alpha_i b_i$  und  $y = \sum_{j=1}^n \beta_j b_j$ . Damit gilt

$$\langle x, y \rangle_{V} = \left\langle \sum_{i=1}^{n} \alpha_{i} b_{i}, \sum_{j=1}^{n} \beta_{j} b_{j} \right\rangle_{V}$$

$$= \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} \alpha_{i} \overline{\beta_{j}} \left\langle b_{i}, b_{j} \right\rangle_{V}$$

$$= \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} \alpha_{i} \overline{\beta_{j}} \delta_{ij}$$

$$= \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} \alpha_{i} \overline{\beta_{j}} \left\langle \varphi(b_{i}), \varphi(b_{j}) \right\rangle_{W}$$

$$= \left\langle \varphi\left(\sum_{i=1}^{n} \alpha_{i} b_{i}\right), \varphi\left(\sum_{j=1}^{n} \overline{\beta_{j}} b_{j}\right) \right\rangle_{W}$$

$$= \left\langle \varphi(x), \varphi(y) \right\rangle_{W}$$

und  $\varphi$  ist eine Isometrie.

Somit haben wir die Äquivalenzen (i)  $\iff$  (ii) und (i)  $\iff$  (iii) gezeigt.

- b) Es sei  $\varphi$  eine lineare Isometrie. Es gibt viele Varianten, zu beweisen, dass  $\varphi$  injektiv ist. Daraus folgt dann direkt  $m \ge n$ :
  - Falls  $\varphi(x) = 0$  gilt, gilt  $0 = \|\varphi(x)\|_W = \|x\|_V$ , also x = 0. Damit hat  $\varphi$  trivialen Kern und ist injektiv.
  - Aus (ii) folgt, dass die n Spalten der Darstellungsmatrix linear unabhängig sind und sie damit Rang n hat. Daraus folgt mit der Dimensionsformel dim $(\ker(\varphi)) = \dim(V) \operatorname{rg}(\varphi) = n n = 0$ . Damit hat  $\varphi$  trivialen Kern und ist injektiv.

- Wie oben gezeigt bilden die Bilder  $\varphi(b_1), \ldots, \varphi(b_n)$  ein Orthonormalsystem und sind damit linear unabhängig. Daraus folgt, dass  $\varphi$  injektiv ist.
- Wir definieren die "zu  $\varphi$  adjungierte Abbildung"  $\varphi^* : W \to V$  mit Abbildungsmatrix  $M_{\text{BC}}(\varphi^*) = A^*$ . Damit gilt  $\varphi^* \circ \varphi = \text{id}_V$ . Die Abbildung  $\varphi$  hat also eine linksinverse Abbildung und ist somit injektiv.
- c) Wir können eine beliebige Orthonormalbasis  $B'=(b_1,\ldots,b_n)$  von V wählen. Da  $\varphi$  eine lineare Isometrie ist, bilden die Bilder  $c_1\coloneqq\varphi(b_1),\ldots c_n\coloneqq\varphi(b_n)$  ein Orthonormalsystem in W, das wir zu einer Orthonormalbasis  $C'=(c_1,\ldots c_m)$  ergänzen können. Wegen  $\varphi(b_i)=c_i$  für  $i\in\{1,\ldots n\}$  sieht man, dass  $M_{C'B'}$  dann die gewünschte Form hat.

Aufgabe 2 (Orthogonale und unitäre Diagonalisierbarkeit) (10 Punkte)

a) Ist die Matrix

$$A_1 := \begin{pmatrix} 2 & 2 & -\sqrt{2} \\ 2 & 2 & -\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & -\sqrt{2} & 1 \end{pmatrix}$$

reell orthogonal diagonalisierbar? Bestimmen Sie ggf. eine Orthonormalbasis von  $\mathbb{R}^3$ , bezüglich der die Matrix Diagonalform hat.

Hinweis: Die Eigenwerte dieser Matrix sind 0 und 5.

b) Welche der Matrizen

$$A_2 := \begin{pmatrix} 2+i & 1 & 0 \\ -4 & -2+i & 0 \\ i & -1 & -2 \end{pmatrix} \qquad A_3 := \begin{pmatrix} 1 & 1+i & -2 \\ 1-i & -3 & 1 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

ist komplex unitär trigonalisierbar? Welche sind komplex unitär diagonalisierbar? Begründen Sie Ihre Antwort.

Hinweis: Versuchen Sie nicht, das charakteristische Polynom von  $A_3$  zu berechnen.

#### Lösung zu Aufgabe 2

Die folgende Lösung skizziert nur die Rechenwege und würde als Abgabe eines Übungsblattes nicht ausreichen.

a) Man berechnet wie gewohnt die Eigenräume

$$E_0(M) = \ker(M) = \operatorname{LH}\left(\begin{pmatrix} 1\\0\\\sqrt{2} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0\\1\\\sqrt{2} \end{pmatrix}\right)$$
$$E_5(M) = \ker(5\mathbb{1}_3 - M) = \operatorname{LH}\left(\begin{pmatrix} \sqrt{2}\\\sqrt{2}\\-1 \end{pmatrix}\right)$$

Offenbar sind die Eigenräume orthogonal zueinander. Wir müssen also noch eine Orthonormalbasis jedes Eigenraumes finden. Durch Anwendung des Gram-Schmidt-Verfahrens auf die obigen Erzeugendensysteme finden wir die ONB  $b_1, b_2$  von  $E_0(M)$  und  $b_3$  von  $E_5(M)$ :

$$b_1 \coloneqq \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1\\0\\\sqrt{2} \end{pmatrix}, \qquad b_2 \coloneqq \sqrt{\frac{3}{5}} \begin{pmatrix} -\frac{2}{3}\\1\\\frac{\sqrt{2}}{3} \end{pmatrix}, \qquad b_3 \coloneqq \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} \sqrt{2}\\\sqrt{2}\\-1 \end{pmatrix}$$

Dies ist also eine Orthonormalbasis aus Eigenvektoren.

b) Jede komplexe Matrix ist komplex unitär trigonalisierbar, so auch  $A_2$  und  $A_3$ . Außerdem gilt  $A_3^* = A_3$  also ist  $A_3$  selbstadjungiert und somit komplex unitär diagonalisierbar. Wir prüfen, ob  $A_2$  diagonalisierbar ist: Das charakteristische Polynom ist

$$p_{A_2} = (X+2)(X-i)^2.$$

Der Eigenraum zum Eigenwert i ist aber  $E_i(A_2) = \operatorname{LH}\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ , also nur eindimensional. Damit ist die geometrische Vielfachheit kleiner als die algebraische Vielfachheit des Eigenwerts i und  $A_2$  ist nicht komplex diagonalisierbar (und erst recht nicht unitär diagonalisierbar).

**Zusatzaufgabe** (Diagonalisierbarkeit symmetrischer Matrizen) (+3 Punkte)

Bestimmen Sie jeweils ein Beispiel (mit einem  $n \in \mathbb{N}$  ihrer Wahl) für eine symmetrische Matrix

- a) aus  $\mathbb{C}^{n\times n}$ , die nicht über  $\mathbb{C}$  diagonalisierbar ist.
- b) aus  $\mathbb{Q}^{n\times n}$ , die nicht über  $\mathbb{Q}$  diagonalisierbar ist.
- c) aus  $\mathbb{F}_2^{n \times n}$ , die nicht über  $\mathbb{F}_2$  diagonalisierbar ist.

#### Lösung zu Zusatzaufgabe

Wir versuchen es zunächst generell mit n=2, also  $A=\begin{pmatrix} a & b \\ b & d \end{pmatrix}$  für a,b,d aus dem entsprechenden Körper. Damit gilt  $p_A=(X-a)(X-d)-b^2=X^2-(a+d)X+ad-b^2.$ 

- a) In  $\mathbb C$  zerfällt  $p_A$  in Linearfaktoren. Wenn die beiden Linearfaktoren verschieden sind, sind die geometrischen und algebraischen Vielfachheiten jeweils 1 und A ist diagonalisierbar. Wir versuchen also eine Matrix mit nur einem Eigenwert, z.B.  $p_A(X) = X^2$  zu erreichen. Das ist z.B. für  $A := \begin{pmatrix} 1 & i \\ i & -1 \end{pmatrix}$  gegeben. Diese Matrix hat Rang 1, also ist  $\dim(E_0(A)) = \dim(\ker(A)) = 1$ . Daher unterscheidet sich die geometrische Vielfachheit des Eigenwerts 0, nämlich 1, von der algebraischen Vielfachheit, nämlich 2.
- b) Jede rationale symmetrische Matrix ist auch eine reelle symmetrische Matrix und ist damit reell diagonalisierbar. Es kann aber passieren, dass die (reellen) Eigenwerte nicht rational sind. Zum Beispiel hat  $A \coloneqq \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$  die reellen Eigenwerte  $\sqrt{2}$  und  $-\sqrt{2}$ , aber keine rationalen Eigenwerte. Damit ist A nicht rational diagonalisierbar.
- c) Da A nicht schon eine Diagonalmatrix sein sollte, muss b=1 gelten. Damit bleiben nur noch 4 Matrizen in  $\mathbb{F}_2^{2\times 2}$  übrig, die in Frage kommen. Beispielsweise hat  $A:=\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  das charakteristische Polynom  $X^2$ , also nur den Eigenwert 0, aber hat Rang 1. Also ist  $\dim(E_0(A))=\dim(\ker(A))=1$  und mit derselben Begründung wie in a) ist A nicht über  $F_2$  diagonalisierbar.