

Proseminar zur linearen Algebra

Dozent: Prof. O. Bogopolski

Proseminarbeitrag von Neşe Özkan

Thema:

Normalformen von Matrizen

(Teil 1)

1. Eigenwerte und Eigenvektoren

Sei

$$\theta: V \rightarrow V \quad (1)$$

ein Endomorphismus eines Vektorraumes V (über ein Körper \mathbb{K}) und sei A die zu θ gehörende Matrix.

1. $\lambda \in \mathbb{K}$ heisst Eigenwert von A bzw. von θ , falls es ein $v \in V, v \neq 0$ existiert mit

$$Av = \lambda v \quad ,\text{für beliebige } \lambda \in \mathbb{K} \quad (2)$$

2. $\text{Eig}(A, \lambda) = \{ v \in V \mid Av = \lambda v \}$ heisst Eigenraum von A zum Eigenwert λ .

3. $v \in \text{Eig}(A, \lambda), v \neq 0$, dann heisst v Eigenvektor von A zum Eigenwert λ .

Die Gleichung in (2) kann in dieser Form

$$(A - \lambda I_n)v = 0 \quad (3)$$

umgeschrieben werden.

Satz 1.1 :

Sei A eine quadratische Matrix über ein Körper \mathbb{K} . Ein Element λ von \mathbb{K} ist ein Eigenwert von A , wenn und nur wenn λ die Gleichung in (4) erfüllt:

$$\det(A - \lambda I_n) = 0 \quad \blacksquare \quad (4)$$

In diesem Fall wird (4) die charakteristische Gleichung genannt und seine linke Seite, also

$$\chi_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n) \quad (5)$$

wird das charakteristische Polynom von A genannt.

Also sind die Eigenwerte von A die Nullstellen des charakteristischen Polynoms in (5).

Deshalb ist die Anzahl der Eigenwerte \leq Grad des Polynoms $= \dim V =$ Die Größe von A .

Ausführlich lässt sich die charakteristische Gleichung so ablesen:

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} - \lambda & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} - \lambda \end{pmatrix} = 0.$$

Es nimmt also diese Form an :

$$\chi_A(\lambda) = \lambda^n + c_1 \lambda^{n-1} + \dots + c_n = 0$$

Satz 1.2 :

Ähnliche Matrizen haben dasselbe charakteristische Polynom und folglich dieselbe Spur und Determinante.

Beweis:

Seien A und B nxn- Matrizen und seien A und B ähnlich, dann gilt für eine invertierbare Matrix P :

$$B = PAP^{-1} \quad (\text{Transformationsformel})$$

Nach Definition gilt:

$$PAP^{-1} = P(A - \lambda I_n)P^{-1} = (PA - P\lambda I_n)P^{-1} = PAP^{-1} - (P\lambda I_n P^{-1}) = PAP^{-1} - \lambda I_n = B - \lambda I_n$$

Also gilt:

$$P(A - \lambda I_n)P^{-1} = B - \lambda I_n \quad \text{und daraus folgt:}$$

$$\det(B - \lambda I_n) = (\det P) \cdot (\det(A - \lambda I_n)) \cdot (\det P^{-1}) = (\det P) \cdot (\det(A - \lambda I_n)) \cdot (\det P)^{-1} = \det(A - \lambda I_n)$$

Somit ist: $\det(B - \lambda I_n) = \det(A - \lambda I_n)$ ■

Satz 1.3 (Cayley- Hamilton- Satz):

Jede Matrix erfüllt seine eigene charakteristische Gleichung, dh. wenn

$$\chi_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n), \quad \text{dann ist } \chi_A(A) = 0.$$

Bemerkung:

Viele neigen dazu, beim ersten Treffen mit diesem Ergebnis, es als trivial zu betrachten:

'Setze einfach $\lambda = A$ in $\det(A - \lambda I_n)$ und man erhält $\det(A - A) = \det 0$ ' .

Natürlich ist dieses Argument nicht zulässig, weil im Auswerten der Determinante, λ als ein Skalar behandelt werden soll und nicht als eine Matrix.

Was bewiesen werden muss, ist das

$$A^n + c_1 A^{n-1} + \dots + c_n I_n = 0$$

Also ist zu zeigen: $\chi_A(A) = 0$.

Beweis:

Wir setzen zunächst $C = A - \lambda I_n$, wobei $C^{-1} = \frac{1}{\det C} \cdot \text{adj } C \Leftrightarrow C^{-1} \cdot \det C = \text{adj } C$
 $\Leftrightarrow I_n \cdot \det C = C \cdot \text{adj } C$

Somit finden wir für C:

$$\chi_A(A) \cdot I_n = (A - \lambda I_n) \cdot \text{adj } (A - \lambda I_n) \quad (6)$$

Jetzt ist die $\text{adj } (A - \lambda I_n)$ selbst ein Matrixpolynom des Grades $n-1$.

Wir setzen nun für $\text{adj } (A - \lambda I_n) = \lambda^{n-1} B_0 + \lambda^{n-2} B_1 + \dots + B_{n-1}$

und ersetzen es in (6), somit erhalten wir

$$\chi_A(\lambda) \cdot I_n = (A - \lambda I_n) \cdot (\lambda^{n-1} B_0 + \lambda^{n-2} B_1 + \dots + B_{n-1}) \quad (7)$$

Um jetzt die Werte von B_i zu finden, berechnen wir die rechte und die linke Seite von (7).

Rechte Seite von (7):

$$\begin{aligned} & (A - \lambda I_n) \cdot (\lambda^{n-1} B_0 + \lambda^{n-2} B_1 + \dots + B_{n-1}) \\ &= \lambda^{n-1} (AB_0) + \lambda^{n-2} (AB_1) + \dots + \lambda (AB_{n-2}) + AB_{n-1} - \lambda^n (I_n B_0) - \lambda^{n-1} (I_n B_1) - \dots - \lambda (I_n B_{n-1}) \\ &= \lambda^n (-B_0) + \lambda^{n-1} (AB_0 - B_1) + \dots + \lambda (AB_{n-2} - B_{n-1}) + AB_{n-1} \end{aligned}$$

Linke Seite von (7):

$$\begin{aligned} \chi_A(\lambda) \cdot I_n &= (\lambda^n + c_1 \lambda^{n-1} + \dots + c_n) \cdot I_n \\ &= \lambda^n I_n + \lambda^{n-1} c_1 I_n + \dots + \lambda c_{n-1} I_n + c_n I_n \end{aligned}$$

Wir setzen jetzt A in die linke und in die rechte Seite ein und erhalten:

$$\begin{aligned} \chi_A(A) &= A^n I_n + A^{n-1} c_1 I_n + \dots + A c_{n-1} I_n + c_n I_n \\ &= A^n (-B_0) + A^{n-1} (AB_0 - B_1) + \dots + A (AB_{n-2} - B_{n-1}) + AB_{n-1} \\ &= -A^n B_0 + A^n B_0 - A^{n-1} B_1 + A^{n-1} B_1 - A^{n-2} B_2 + \dots + A^2 B_{n-2} - AB_{n-1} + AB_{n-1} \\ &= 0 \end{aligned}$$

Also folgt daraus: $\chi_A(A) = 0$ ■

Satz 1.4:

Sei V ein \mathbb{K} -Vektorraum, $\theta: V \rightarrow V$ \mathbb{K} -linear und seien v_1, \dots, v_k Eigenvektoren zu verschiedenen Eigenwerten $\lambda_1, \dots, \lambda_k$. Dann sind v_1, \dots, v_k linear unabhängig.

Beweis:


Zunächst definieren wir eine Menge $M = \{ \alpha_{i_1} v_{i_1} + \dots + \alpha_{i_s} v_{i_s} = 0 \mid \alpha_{i_1} \neq 0, \dots, \alpha_{i_s} \neq 0 \}$, wobei $\{i_1, \dots, i_s\} \subseteq \{1, \dots, k\}$.

Die Menge M enthält eine Gleichung, die eine minimale Länge besitzt.

Nun nehmen wir an, dass die Eigenvektoren v_1, \dots, v_k linear abhängig sind. Dann ist unsere Menge $M \neq \emptyset$.

Sei nun

$$(1) \alpha_{i_1} v_{i_1} + \alpha_{i_2} v_{i_2} + \dots + \alpha_{i_t} v_{i_t} = 0 \text{ eine kürzeste Kombination in } M.$$

 θ - mal anwenden

$$(2) \alpha_{i_1} \lambda_{i_1} v_{i_1} + \alpha_{i_2} \lambda_{i_2} v_{i_2} + \dots + \alpha_{i_t} \lambda_{i_t} v_{i_t} = 0$$

$$\lambda_{i_1}(1) - (2):$$

$$\lambda_{i_1} (\alpha_{i_1} v_{i_1} + \alpha_{i_2} v_{i_2} + \dots + \alpha_{i_t} v_{i_t}) - (\alpha_{i_1} \lambda_{i_1} v_{i_1} + \alpha_{i_2} \lambda_{i_2} v_{i_2} + \dots + \alpha_{i_t} \lambda_{i_t} v_{i_t}) = 0$$

$$\alpha_{i_2} (\lambda_{i_1} - \lambda_{i_2}) v_{i_2} + \dots + \alpha_{i_t} (\lambda_{i_1} - \lambda_{i_t}) v_{i_t} = 0$$

Widerspruch,

denn nach Definition sind die α_i 's $\neq 0$ und die λ_i 's sind verschieden voneinander, daher sind $\alpha_{i_2} (\lambda_{i_1} - \lambda_{i_2}) \neq 0, \dots, \alpha_{i_t} (\lambda_{i_1} - \lambda_{i_t}) \neq 0$.

Somit wird diese Gleichung nie erfüllt und daraus folgt, dass v_1, \dots, v_k linear unabhängig sein müssen. ■

2. Invariantenteiler

Im Folgenden sei R ein euklidischer Ring.

Satz 2.1 (Invariantenteilersatz):

Ist $C \in R^{m \times n}$, so kann man C durch R - elementare Zeilen- und Spaltenumformungen in die Form

$D = (d_{ij}) \in R^{m \times n}$ bringen mit

$$d_{ij} = \begin{cases} d_i, & \text{falls } i = j \\ 0, & \text{falls } i \neq j \end{cases}$$

wobei $d_i \mid d_{i+1}$ für $i = 1, \dots, r-1$. Die d_i sind bis auf Einheiten (bis auf Assoziiertheit) eindeutig bestimmt und heißen Invariantenteiler.

3. Rationale kanonische Form einer Matrix

Im Folgenden sei \mathbb{K} ein beliebiger Körper.

Bemerkung 3.1:

Die charakteristische Matrix X_A einer Matrix $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$ ist äquivalent zu $\text{diag}(1, \dots, 1, g_1, 1, \dots, 1, g_2, \dots, 1, \dots, 1, g_s)$.

Dabei sind g_1, \dots, g_s die von 1 verschiedenen normierten Invariantenteiler von X_A

mit $g_i \mid g_{i+1}$ für $i = 1, \dots, s-1$.

Insbesondere ist $\det(X_A) = \chi_A = g_1 \cdot \dots \cdot g_s$.

Korollar 3.2:

Es seien $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$ und g_1, \dots, g_s die von 1 verschiedenen normierten Invariantenteiler von X_A mit

$g_i \mid g_{i+1}$ für $i = 1, \dots, s-1$.

Weiter sei $A_{g_1, \dots, g_s} = \text{diag}(A_{g_1}, \dots, A_{g_s})$.

Dann ist X_A äquivalent zu

$$\text{diag}(X_{A_{g_1}}, \dots, X_{A_{g_s}}) = A_{g_1, \dots, g_s} - \lambda \cdot I_n = X_{A_{g_1, \dots, g_s}}.$$

Definition 3.3 (Begleitmatrix):

Ist $g = \lambda^m + a_{m-1}\lambda^{m-1} + \dots + a_1\lambda + a_0 \in \mathbb{K}[x]$ ein normiertes Polynom vom Grad $m \in \mathbb{N}$, so heisst die Matrix

$$A_g = \begin{pmatrix} 0 & & & -a_0 \\ 1 & & & \vdots \\ & & 0 & -a_{m-2} \\ & & 1 & -a_{m-1} \end{pmatrix} \in \mathbb{K}^{m \times m} \text{ Begleitmatrix zu } g.$$

Satz 3.4 (Rationale kanonische Form):

Jede Matrix $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$ ist ähnlich zu genau einer Matrix der Form A_{g_1, \dots, g_s} mit $g_i \mid g_{i+1}$ für $i = 1, \dots, s-1$.

Dabei sind g_1, \dots, g_s gerade die normierten Invariantenteiler ungleich 1 von X_A . Ausserdem ist $\chi_A = g_1 \cdot \dots \cdot g_s$ und $\mu_A = g_s$. Die Matrix A_{g_1, \dots, g_s}

heisst rationale kanonische Form von A
oder auch Frobenius' sche Normalform von A.

Beispielaufgabe:

Gegeben sei eine 3x3- Matrix A über dem endlichen Körper \mathbb{Z}_3 mit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{Z}_3^{3 \times 3}$$

- Bestimmen Sie die rationale kanonische Form von A.
- Geben Sie das Minimalpolynom und das charakteristische Polynom von A an. Bestimmen Sie, sofern sie existiert, die Jordan'sche Normalform von A.

Zu a):

Wir bringen zunächst die charakteristische Matrix auf die Diagonalgestalt und erhalten somit die Invariantenteiler bzw. die Invariantenfaktoren. Also:

$$\begin{aligned} X_A = A - \lambda I_3 &= \begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & 2 \\ 1 & 1-\lambda & 1 \\ 2 & 1 & 1-\lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+2\lambda & 1 & 2 \\ 1 & 1+2\lambda & 1 \\ 2 & 1 & 1+2\lambda \end{pmatrix} \xrightarrow{A'_{2,3}} \begin{pmatrix} 2\lambda+1 & 1 & 0 \\ 1 & 2\lambda+1 & 2\lambda+2 \\ 2 & 1 & 2\lambda+2 \end{pmatrix} A_{2,3} \\ &\xrightarrow{A_{2,3}} \begin{pmatrix} 2\lambda+1 & 1 & 0 \\ 1 & 2\lambda+1 & 2\lambda+2 \\ 0 & 2\lambda+2 & \lambda+1 \end{pmatrix} \xrightarrow{A'_{2,1}(\lambda+2)} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2\lambda^2+2\lambda & 2\lambda+1 & 2\lambda+2 \\ 2\lambda^2+1 & 2\lambda+2 & \lambda+1 \end{pmatrix} \xrightarrow{A'_{3,2}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2\lambda^2+2\lambda & \lambda & 2\lambda+2 \\ 2\lambda^2+1 & 0 & \lambda+1 \end{pmatrix} \\ &\xrightarrow{A_{1,2}(2\lambda)} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2\lambda^2+2\lambda & 0 & 2\lambda+2 \\ 2\lambda^2+1 & 0 & \lambda+1 \end{pmatrix} \xrightarrow{A_{3,2}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ \lambda^2+2\lambda+1 & 0 & 0 \\ 2\lambda^2+1 & 0 & \lambda+1 \end{pmatrix} \xrightarrow{A'_{3,1}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ \lambda^2+2\lambda+1 & 0 & 0 \\ 2\lambda^2+\lambda+2 & 0 & \lambda+1 \end{pmatrix} A_{2,3} \\ &\xrightarrow{A_{2,3}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ \lambda^2+2\lambda+1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda+1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} V'_{1,2} \\ V_{2,3} \\ V'_{2,3} \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda+1 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda^2+2\lambda+1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Somit sind die Invariantenfaktoren: $1, \lambda+1, \lambda^2+2\lambda+1$.

Die Begleitmatrizen für die rationale kanonische Form entstehen mit Hilfe von den Invariantenfaktoren! Wir erhalten für die jeweiligen Invariantenfaktoren folgende Begleitmatrizen:

$$A_{\lambda+1} = (2), A_{\lambda^2+2\lambda+1} = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Also sieht die rationale kanonische Form wie folgt aus (vergessen wir nicht, dass unser Körper \mathbb{Z}_3 ist) :

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

Zu b):

Durch die Invariantenfaktoren erhalten wir das charakteristische Polynom $\chi_A(\lambda) = 1 \cdot (\lambda+1) \cdot (\lambda+1)^2 = (\lambda+1)^3$ (da $\chi_A(\lambda) = g_1 \cdot \dots \cdot g_s$). Somit wissen wir, dass unser

Eigenwert $\lambda = 2$ ist (mit dreifacher algebraischer Vielfachheit)! Und da der größte Invariantenteiler unser Minimalpolynom ist (da $\mu_A(\lambda) = g_s$), ist $\mu_A(\lambda) = (\lambda+1)^2$.

Somit sieht die Jordan- Normalform wie folgt aus:

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

Bemerkung 3.5:

Vorteile der rationalen kanonischen Form:

- (i) Existiert (anders als die Jordan'sche Normalform) über jedem Körper und für jede Matrix.
- (ii) Ist unabhängig von dem zugrunde liegenden Körper.
- (iii) Ist absolut eindeutig.
- (iv) Macht das Minimalpolynom und das charakteristische Polynom sichtbar.