

Lösungshinweise zu den Hausaufgaben:

Aufgabe H 66. Diagonalisierbarkeit

Gegeben seien

$$A := \begin{pmatrix} -1 & 3 & -1 \\ -3 & 5 & -1 \\ -3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B := \begin{pmatrix} 1 & 4 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

- Bestimmen Sie die Eigenwerte und Eigenräume von A und B .
- Welche dieser Matrizen sind diagonalisierbar?
- Bestimmen Sie, wenn möglich, für $X \in \{A, B\}$ jeweils eine reguläre Matrix S und eine Diagonalmatrix D , so dass $S^{-1}XS = D$ gilt.

Lösungshinweise hierzu:

(a) Matrix A

Das charakteristische Polynom der Matrix A lautet [Entwicklung nach der ersten Zeile]:

$$\begin{aligned} \chi_A(\lambda) &= \det(A - \lambda E_3) \\ &= (-1 - \lambda)((5 - \lambda)(1 - \lambda) + 3) - 3(-3(1 - \lambda) - 3) - 1(-9 + 3(5 - \lambda)) \\ &= -\lambda^3 + 5\lambda^2 - 8\lambda + 4. \end{aligned}$$

Die Nullstellen dieses Polynoms (die Eigenwerte von A) sind

$$\lambda_1 = 1 \quad \text{und} \quad \lambda_2 = 2 \quad \text{mit den algebraischen Vielfachheiten} \quad e_1 = 1 \quad \text{und} \quad e_2 = 2.$$

[Gemäß 1.8.10 der Vorlesung haben wir zuerst unter den Teilern des konstanten Terms nach Nullstellen gesucht – und dort die Nullstellen λ_1 und λ_2 gefunden. Dass der Eigenwert 2 ein zweites Mal auftaucht, ergibt sich am schnellsten aus der Formel $5 = \text{Sp}(A) = \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 1 + 2 + \lambda_3$, siehe 6.2.3 der Vorlesung.]

Die Eigenvektoren v_k zu diesen Eigenwerten erhält man durch Lösen des entsprechenden LGS

$$(A - \lambda_k E_3)v = 0, \quad \text{für } k \in \{1, 2\}.$$

Für $\lambda_1 = 1$ erhalten wir

$$\begin{pmatrix} -2 & 3 & -1 \\ -3 & 4 & -1 \\ -3 & 3 & 0 \end{pmatrix} v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$

woraus sich der Eigenraum ergibt als

$$V(1) = \text{L} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

Analog ergibt sich für $\lambda_2 = 2$:

$$\begin{pmatrix} -3 & 3 & -1 \\ -3 & 3 & -1 \\ -3 & 3 & -1 \end{pmatrix} v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Wir erhalten (mit Hilfe des Gauß-Algorithmus, siehe 4.7.6) den Eigenraum

$$V(2) = L \left(\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \right) \right).$$

Matrix B

Das charakteristische Polynom der Matrix B lautet

$$\chi_B(\lambda) = \det(B - \lambda E_3) = (1 - \lambda)(1 - \lambda)(3 - \lambda).$$

Die Nullstellen dieses Polynoms (die Eigenwerte von B) sind

$$\lambda_1 = 1 \quad \text{und} \quad \lambda_2 = 3 \quad \text{mit den algebraischen Vielfachheiten} \quad e_1 = 2 \quad \text{und} \quad e_3 = 1.$$

Die Eigenräume zu diesen Eigenwerten erhält man durch Lösen des entsprechenden LGS

$$(B - \lambda_k E_3)v_k = 0, \quad \text{für } k \in \{1, 2\}.$$

Für $\lambda_1 = 1$ erhalten wir

$$\begin{pmatrix} 0 & 4 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$

als Eigenraum erhalten wir

$$V(1) = L \left(\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \right).$$

Analog ergibt sich für $\lambda_2 = 3$:

$$\begin{pmatrix} -2 & 4 & 2 \\ 0 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Als Eigenraum erhalten wir

$$V(3) = L \left(\left(\begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right) \right).$$

- (b)** Die Matrix A ist diagonalisierbar, weil sie 3 linear unabhängige Eigenvektoren hat. (Äquivalent: die Summe der geometrischen Vielfachheiten ist gleich 3, siehe 6.3.1 und 6.3.5).

Die Matrix B ist nicht diagonalisierbar, denn die Summe der geometrischen Vielfachheiten ihrer Eigenwerte ist gleich 2 und damit kleiner als 3. Es gibt nur 2 linear unabhängige Eigenvektoren.

- (c) Die Matrix S , die aus den Eigenvektoren besteht, erfüllt $D = S^{-1}XS$, wobei die entsprechende Diagonalmatrix D die Eigenwerte auf der Diagonalen in der richtigen Reihenfolge hat.

Für die Matrix A :

$$S = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Da die Matrix B nicht diagonalisierbar ist, gibt es keine entsprechenden Matrizen S und D für B .

Aufgabe H 67. Verallgemeinerte Fibonacci-Folge

Für einen fest gewählten Parameter $t \in \mathbb{R}$ sei die Folge $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ rekursiv definiert durch

$$f_1 = 2, \quad f_2 = t, \quad f_{n+2} = 3f_{n+1} - 2f_n \quad \text{für } n \geq 1.$$

- (a) Bestimmen Sie eine Matrix A so, dass für alle $n \geq 1$ die folgenden Gleichungen gelten:

$$A \begin{pmatrix} f_{n+1} \\ f_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_{n+2} \\ f_{n+1} \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad A^n \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_{n+2} \\ f_{n+1} \end{pmatrix}$$

- (b) Bestimmen Sie eine Matrix T so, dass $T^{-1}AT$ Diagonalf orm besitzt.

Bestimmen Sie A^n für $n \in \mathbb{N}$.

- (c) Bestimmen Sie mit (a) und (b) eine geschlossene Formel (ohne Rekursion) für f_n in Abhängigkeit von $t \in \mathbb{R}$.

Lösungshinweise hierzu:

- (a) Wir finden eine Matrixbeschreibung für die Folge f_n , indem wir die Gleichung

$$A \begin{pmatrix} f_{n+1} \\ f_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_{n+2} \\ f_{n+1} \end{pmatrix} \quad \text{lösen. Wir nehmen an, dass } A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}.$$

Dann gilt

$$A \begin{pmatrix} f_{n+1} \\ f_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_{n+1} \\ f_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_{n+2} \\ f_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3f_{n+1} - 2f_n \\ f_{n+1} \end{pmatrix}.$$

Dies ist jedenfalls erfüllt für $a = 3$, $b = -2$, $c = 1$ und $d = 0$. Also setzen wir

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Jetzt verifiziert man $A^1 \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3t-4 \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_3 \\ f_2 \end{pmatrix}$ und schließt für $n > 1$ induktiv aus $A^{n-1} \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_{n+1} \\ f_n \end{pmatrix}$ auf $A^n \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} = AA^{n-1} \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} f_{n+1} \\ f_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_{n+2} \\ f_{n+1} \end{pmatrix}$.

(b) Zuerst bestimmen wir die Eigenwerte von $A = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$:

$$\det(A - \lambda E_2) = (3 - \lambda)(-\lambda) + 2 = \lambda^2 - 3\lambda + 2 = (\lambda - 2)(\lambda - 1).$$

Die Eigenwerte sind also 1 und 2.

Wir bestimmen die Eigenräume (sie sind beide eindimensional):

$$(A - E_2)x = 0 \text{ ergibt: } \left[\begin{array}{cc|c} 2 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \end{array} \right]. \text{ Folglich: } V(1) = L \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

$$(A - 2E_2)x = 0 \text{ ergibt: } \left[\begin{array}{cc|c} 1 & -2 & 0 \\ 1 & -2 & 0 \end{array} \right]. \text{ Folglich: } V(2) = L \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

Die Matrix T , gebildet aus den Eigenvektoren von A , ist

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Die entsprechende Diagonalmatrix ist $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$.

Es ist

$$T^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

und aus $A = TDT^{-1}$ folgt $A^n = TD^nT^{-1}$. Daher ist

$$\begin{aligned} A^n &= \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1^n & 0 \\ 0 & 2^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 2^{n+1} \\ 1 & 2^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2^{n+1} - 1 & 2 - 2^{n+1} \\ 2^n - 1 & 2 - 2^n \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

(c) Wir haben

$$\begin{pmatrix} f_{n+2} \\ f_{n+1} \end{pmatrix} = A^n \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2^{n+1} - 1 & 2 - 2^{n+1} \\ 2^n - 1 & 2 - 2^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (t-2)2^{n+1} + 4 - t \\ (t-2)2^n + 4 - t \end{pmatrix}$$

und somit ist $f_{n+1} = (t-2)2^n + 4 - t$, und also

$$f_n = (t-2)2^{n-1} + 4 - t.$$

Aufgabe H 68. *Quadriken und Hauptachsentransformation*

Gegeben sei die quadratische Form

$$q : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} : x \mapsto q(x) := \frac{1}{2}x_1^2 + 6x_1x_2 + 6x_1x_3 + 12x_2x_3 + 10x_3^2.$$

- (a) Bestimmen Sie eine symmetrische Matrix $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ mit $q(x) = x^T Ax$. Entscheiden Sie, ob q positiv definit, negativ definit oder indefinit ist.
- (b) Bestimmen Sie den Typ (kegelig, parabolisch, Mittelpunktsquadrik) der Quadrik $Q = \{x \in \mathbb{R}^3 \mid q(x) - 7x_2 + \frac{7}{2}x_3 - \frac{7}{2} = 0\}$.
- (c) Berechnen Sie eine euklidische Normalform von Q .
- (d) (i) Geben Sie ein Koordinatensystem an, in dem Q diese euklidische Normalform hat.
 (ii) Klassifizieren Sie die Quadrik in (c) weiter nach 7.3.7/7.3.8.

Lösungshinweise hierzu:

- (a) Es ist

$$q(x) = x^T Ax, \quad \text{wobei} \quad A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 3 & 3 \\ 3 & 0 & 6 \\ 3 & 6 & 10 \end{pmatrix}.$$

Wir erhalten die Eigenwerte von A als Nullstellen des charakteristischen Polynoms

$$\begin{aligned} \chi_A(\lambda) = \det(A - \lambda E_3) &= \begin{vmatrix} \frac{1}{2} - \lambda & 3 & 3 \\ 3 & -\lambda & 6 \\ 3 & 6 & 10 - \lambda \end{vmatrix} \\ &= (\frac{1}{2} - \lambda)(-\lambda(10 - \lambda) - 36) - 3(3(10 - \lambda) - 18) + 3(18 + 3\lambda) \\ &= -\lambda^3 + 10\lambda^2 + 36\lambda + \frac{1}{2}\lambda^2 - 5\lambda - 18 - 90 + 9\lambda + 6 \cdot 18 + 9\lambda \\ &= \lambda(-\lambda^2 + \frac{21}{2}\lambda + 49). \end{aligned}$$

Mittels der Mitternachtsformel:

$$\begin{aligned} -\lambda^2 + \frac{21}{2}\lambda + 49 = 0 &\Rightarrow \lambda = -\frac{1}{2} \left(-\frac{21}{2} \pm \sqrt{\frac{21^2}{4} + 4 \cdot 7^2} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{21}{2} \pm 7\sqrt{\frac{3^2}{4} + 4} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{21}{2} \pm \frac{7}{2}\sqrt{3^2 + 4^2} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{21}{2} \pm \frac{7}{2} \cdot 5 \right) = \frac{1}{4} (21 \pm 35) \end{aligned}$$

Daher sind die Eigenwerte

$$\lambda_1 = 14, \quad \lambda_2 = -\frac{7}{2}, \quad \lambda_3 = 0.$$

(Den Eigenwert 0 sortieren wir nach hinten, wie in der Vorlesung.)

Nach Lemma 7.1.8 ist A indefinit, da A sowohl positive als auch negative Eigenwerte besitzt.

(b) Die Quadrik lässt sich in der Form $x^T Ax + 2a^T x + c = 0$ mit

$$A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 3 & 3 \\ 3 & 0 & 6 \\ 3 & 6 & 10 \end{pmatrix}, \quad a = \begin{pmatrix} 0 \\ -\frac{7}{2} \\ \frac{7}{4} \end{pmatrix} = \frac{7}{4} \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad c = -\frac{7}{2}$$

schreiben, wobei $\text{Rg}(A) = 2$. Für den Rang der erweiterten Matrix

$$A_{\text{erw}} = \left(\begin{array}{ccc|ccc} -\frac{7}{2} & 0 & -\frac{7}{2} & \frac{7}{4} & & \\ \hline 0 & \frac{1}{2} & 3 & 3 & & \\ -\frac{7}{2} & 3 & 0 & 6 & & \\ \frac{7}{4} & 3 & 6 & 10 & & \end{array} \right)$$

haben wir

$$\text{Rg}(A_{\text{erw}}) = \text{Rg} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & & \\ \hline 0 & 1 & 6 & 6 & & \\ 0 & 3 & \frac{7}{2} & \frac{17}{4} & & \\ 0 & 3 & \frac{17}{4} & \frac{87}{8} & & \end{array} \right) = \text{Rg} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & & \\ \hline 0 & 1 & 6 & 6 & & \\ 0 & 0 & -\frac{29}{2} & -\frac{55}{4} & & \\ 0 & 0 & -\frac{55}{4} & \frac{87}{8} - 18 & & \end{array} \right) = 4 = \text{Rg}(A) + 2.$$

Damit ist die gegebene Quadrik nach 7.2.6 eine parabolische Quadrik.

(c) *Erster Schritt: Diagonalisierung:*

Die Eigenräume zu diesen Eigenwerten erhält man durch Lösen des entsprechenden LGS $(A - \lambda_k)v = 0$, für $k \in \{1, 2, 3\}$.

Für $\lambda_1 = 14$ liefert der Gauß-Algorithmus

$$\left[\begin{array}{ccc|c} -\frac{27}{2} & 3 & 3 & 0 \\ 3 & -14 & 6 & 0 \\ 3 & 6 & -4 & 0 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -\frac{2}{9} & -\frac{2}{9} & 0 \\ 0 & -\frac{40}{3} & \frac{20}{3} & 0 \\ 0 & \frac{20}{3} & -\frac{10}{3} & 0 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{2} & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

und damit den folgenden Eigenraum:

$$V(14) = L(f_1^*), \quad \text{wobei } f_1^* = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

Analog ergibt sich für $\lambda_2 = -\frac{7}{2}$:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 4 & 3 & 3 & 0 \\ 3 & \frac{7}{2} & 6 & 0 \\ 3 & 6 & \frac{27}{2} & 0 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & \frac{3}{4} & \frac{3}{4} & 0 \\ 0 & \frac{5}{4} & \frac{15}{4} & 0 \\ 0 & \frac{15}{4} & \frac{45}{4} & 0 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -\frac{3}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

und damit der folgende Eigenraum:

$$V(-\frac{7}{2}) = L(f_2^*), \quad \text{wobei } f_2^* = \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Für $\lambda_3 = 0$:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} \frac{1}{2} & 3 & 3 & 0 \\ 3 & 0 & 6 & 0 \\ 3 & 6 & 10 & 0 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 6 & 6 & 0 \\ 0 & -18 & -12 & 0 \\ 0 & -12 & -8 & 0 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c|c} 1 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{2}{3} & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

und damit der folgende Eigenraum:

$$V(0) = L(f_3^*), \quad \text{wobei } f_3^* = \begin{pmatrix} -6 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Wir müssen die Vektoren f_j^* normieren:

$$f_1 = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 6 \end{pmatrix}, \quad f_2 = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad f_3 = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} -6 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Dies liefert die Transformationsmatrix

$$F = (f_1 \ f_2 \ f_3) = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 2 & 3 & -6 \\ 3 & -6 & -2 \\ 6 & 2 & 3 \end{pmatrix}$$

und transformiert den linearen Anteil der Gleichung auf

$$\tilde{a} = F^T a = \frac{7}{4} \cdot \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 6 \\ 3 & -6 & 2 \\ -6 & -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 0 \\ 14 \\ 7 \end{pmatrix}.$$

Bezüglich des kartesischen Koordinatensystems $\mathbb{F} = (O; f_1, f_2, f_3)$ hat die Quadrik Q die Gleichung

$$14y_1^2 - \frac{7}{2}y_2^2 + 7y_2 + \frac{7}{2}y_3 - \frac{7}{2} = 0.$$

Zweiter Schritt: Verschiebung.

Durch quadratische Ergänzung sehen wir, wie wir verschieben müssen, um den linearen Term in y_2 zu beseitigen:

$$14y_1^2 - \frac{7}{2}(y_2 - 1)^2 + \frac{7}{2} + \frac{7}{2}y_3 - \frac{7}{2} = 0.$$

Wir verwenden als neuen Ursprung also den Punkt ${}_{\mathbb{F}}P = (0 \ 1 \ 0)^T$ und erhalten bezüglich des Koordinatensystems $\mathbb{G} = (P; f_1, f_2, f_3)$ mit

$$P = {}_{\mathbb{E}}P = F_{{\mathbb{F}}}P = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 2 \end{pmatrix}$$

die Gleichung

$$14z_1^2 - \frac{7}{2}z_2^2 + \frac{7}{2}z_3 = 0.$$

Die euklidische Normalform ist

$$8z_1^2 - 2z_3^2 + 2z_3 = 0,$$

die dem Typ III in 7.3.4 entspricht, somit bestätigen wir, dass die Quadrik eine parabolische Quadrik ist.

- (d) (i) $\mathbb{G} = (P; f_1, f_2, f_3)$ ist das Koordinatensystem, in dem Q die oben angegebene euklidische Normalform hat.
- (ii) Da jede der drei Variablen in der Gleichung vorkommt, müssen wir die affine Klassifikation der Quadriken im Raum (7.3.7) betrachten. Wir sehen, dass die affine Normalform die Gestalt eines *hyperbolischen Paraboloids* hat.

Aufgabe H 69. Symmetrische Matrizen

Sei A eine reelle, symmetrische Matrix mit Eigenwerten $1 + \sqrt{5}$, $1 - \sqrt{5}$ und 1 , sowie den zugehörigen Eigenräumen

$$V(1 + \sqrt{5}) = L \left(\frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix} \right), \quad V(1 - \sqrt{5}) = L \left(\frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix} \right), \quad V(1) = L \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right).$$

- (a) Bestimmen Sie eine Orthonormalbasis aus Eigenvektoren von A .
- (b) Bestimmen Sie eine orthogonale Matrix S und eine Diagonalmatrix D mit $D = S^T A S$.
- (c) Bestimmen Sie A .

Lösungshinweise hierzu:

- (a) Die gegebenen Eigenvektoren sind:

$$v_1 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix}, \quad v_2 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Weil die Matrix A symmetrisch ist und diese Eigenvektoren zu jeweils verschiedenen Eigenwerten gehören, stehen sie von alleine aufeinander senkrecht (siehe 6.4.5 in der Vorlesung.)

Um eine Orthonormalbasis B zu erhalten, normieren wir diese Vektoren:

$$u_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|} = \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix}, \quad u_2 = \frac{v_2}{\|v_2\|} = \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix}, \quad u_3 = \frac{v_3}{\|v_3\|} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

$$B: \quad \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix}, \quad \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ \sqrt{5} \end{pmatrix}, \quad \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

(b) Die Spalten der orthogonalen Matrix S sind die normierten Eigenvektoren:

$$S = (u_1 \ u_2 \ u_3) = \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 2 & -2 & \sqrt{2} \\ -1 & 1 & 2\sqrt{2} \\ \sqrt{5} & \sqrt{5} & 0 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 1 + \sqrt{5} & 0 & 0 \\ 0 & 1 - \sqrt{5} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

(c) Die Matrix A ergibt sich aus der Transformation $A = SDS^T$.

$$\begin{aligned} A &= \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 2 & -2 & \sqrt{2} \\ -1 & 1 & 2\sqrt{2} \\ \sqrt{5} & \sqrt{5} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 + \sqrt{5} & 0 & 0 \\ 0 & 1 - \sqrt{5} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -1 & \sqrt{5} \\ -2 & 1 & \sqrt{5} \\ \sqrt{2} & 2\sqrt{2} & 0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 2 & -2 & \sqrt{2} \\ -1 & 1 & 2\sqrt{2} \\ \sqrt{5} & \sqrt{5} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 + 2\sqrt{5} & -1 - \sqrt{5} & 5 + \sqrt{5} \\ -2 + 2\sqrt{5} & 1 - \sqrt{5} & -5 + \sqrt{5} \\ \sqrt{2} & 2\sqrt{2} & 0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 4 + 4\sqrt{5} + 4 - 4\sqrt{5} + 2 & -2 - 2\sqrt{5} - 2 + 2\sqrt{5} + 4 & 10 + 2\sqrt{5} + 10 - 2\sqrt{5} \\ -2 - 2\sqrt{5} - 2 + 2\sqrt{5} + 4 & 1 + \sqrt{5} + 1 - \sqrt{5} + 8 & -5 - \sqrt{5} - 5 + \sqrt{5} \\ 2\sqrt{5} + 10 - 2\sqrt{5} + 10 & -\sqrt{5} - 5 + \sqrt{5} - 5 & 5\sqrt{5} + 5 - 5\sqrt{5} + 5 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 10 & 0 & 20 \\ 0 & 10 & -10 \\ 20 & -10 & 10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Frischhaltebox

Aufgabe H 70. Folgen

Gegeben sei die Folgen $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$, $(b_n)_{n \in \mathbb{N}}$, $(c_n)_{n \in \mathbb{N}}$ und $(d_n)_{n \in \mathbb{N}}$ mit

$$a_n := \left(\frac{1}{n^2} - 3 \right) \left(1 + \frac{1}{n} \right)^n, \quad b_n := \frac{(n-1)^2 \cos(n\pi)}{4n^2}, \quad c_n := |a_n|, \quad d_n := |b_n|.$$

Untersuchen Sie die Folgen auf Konvergenz. Bei Konvergenz geben sie deren Grenzwert an.

Lösungshinweise hierzu:

Es ist klar, dass $(\frac{1}{n^2} - 3)_{n \in \mathbb{N}}$ konvergiert gegen -3 . Außerdem wird die Konvergenz der Folge $((1 + \frac{1}{n})^n)_{n \in \mathbb{N}}$ in 2.2.2 bewiesen und zwar ist der Grenzwert dieser Folge die Eulersche Zahl e (Definition 2.2.9). Daher konvergiert die Folge $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ durch den Grenzwertsatz (2.5.3):

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{n^2} - 3 \right) \left(1 + \frac{1}{n} \right)^n = -3e$$

$$\text{und } \lim_{n \rightarrow \infty} c_n = \lim_{n \rightarrow \infty} |a_n| = \left| \lim_{n \rightarrow \infty} a_n \right| = 3e.$$

Die Faktor $\frac{(n-1)^2}{4n^2} = \frac{1}{4} \left(1 - \frac{1}{n} \right)^2$ konvergiert gegen $\frac{1}{4}$. Allerdings gilt

$$\cos(n\pi) = \begin{cases} -1 & \text{für } n = 2k + 1 \text{ mit } k \in \mathbb{Z}, \\ 1 & \text{für } n = 2k \text{ mit } k \in \mathbb{Z}. \end{cases}$$

D.h. die Folge $(\cos(n\pi))_{n \in \mathbb{N}}$ häuft sich bei 1 und bei -1 und insbesondere gilt $\overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} \cos(n\pi) = 1 \neq -1 = \underline{\lim}_{n \rightarrow \infty} \cos(n\pi)$. Daher ist die Folge $(b_n)_{n \in \mathbb{N}}$ divergent.

(Es gilt $\overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} b_n = \frac{1}{4} \neq -\frac{1}{4} = \underline{\lim}_{n \rightarrow \infty} b_n$).

Andererseits hat die Folge $(|\cos(n\pi)|)_{n \in \mathbb{N}}$ nur einen Häufungspunkt, nämlich 1.

Also gilt $\overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} |\cos(n\pi)| = 1 = \underline{\lim}_{n \rightarrow \infty} |\cos(n\pi)|$. Daher konvergiert die Folge $(d_n)_{n \in \mathbb{N}}$ mit

$$\lim_{n \rightarrow \infty} d_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{(n-1)^2}{4n^2} \cos(n\pi) \right| = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{4} \left(1 - \frac{1}{n} \right)^2 \lim_{n \rightarrow \infty} |\cos(n\pi)| = \frac{1}{4}.$$