

(1)

Einsverung:

Thm (Hauptachsentransformation) Für $A \in \text{Mat}(n,n)$ ist äquivalent:

1) A ist symmetrisch

2) Es gibt Diagonalmatrix $D \in \text{Mat}(n,n)$ und orthogonale Matrix $O \in \text{Mat}(n,n)$ (also $O^{-1} = O^T$) mit

$$A = O \cdot D \cdot O^{-1}.$$

3) Es gibt Orthonormal Basis von \mathbb{R}^n aus Eigenvektoren von A .

1) \Rightarrow 2): Gegeben B , setze $O = W_B^{-1}$.

2) \Rightarrow 3): Gegeben O setze $B = \{\text{Spalten von } O\}$.

2) \Rightarrow 1): Es gilt

$$\begin{aligned} A^T &= (O \cdot D \cdot O^{-1})^T = (O^T)^T \cdot D^T \cdot O^T \\ &= (O^T)^T \cdot D \cdot O^T \\ &= O \cdot D \cdot O^{-1} \\ &= A. \end{aligned}$$

1) \Rightarrow 2): Rest der Vorlesung. ↴

Es ist nicht einmal klar, dass A eine Eigenwert hat!

Wir brauchen ein Kriterium für die Invertierbarkeit von Matrizen (wod 2 Eigenwerte λ aus $\lambda E_n - A$ nicht invertierbar).

②

Erinnerung: $A \in \text{Mat}(n,n)$ ist invertierbar $\Leftrightarrow \dim(\text{im}(A)) = n$

Idee: Sei $I^n = \{x \in \mathbb{R}^n \mid 0 \leq x_i \leq 1\}$ der Einheitswürfel. Dann gilt

$A \in \text{Mat}(n,n)$ invertierbar $\Leftrightarrow \text{Vol}_n(A \cdot I^n) \neq 0$

wo $A \cdot I^n = \{A \cdot x \in \mathbb{R}^n \mid x \in I^n\}$ und Vol_n ist das " n -dimensionale Volumen", also

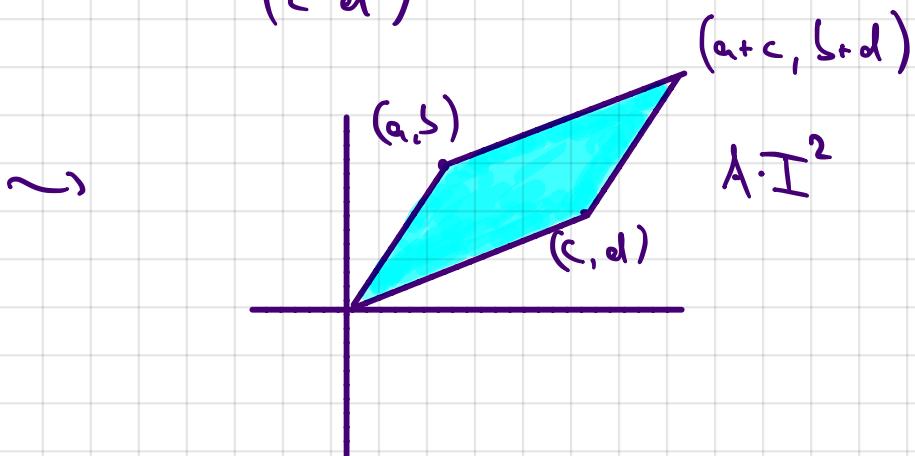
$\text{Vol}_1 = \text{Länge}$

$\text{Vol}_2 = \text{Flächeninhalt}$

$\text{Vol}_3 = \text{Volumen}$ usw.

Es ist ja $\text{Vol}_n(A \cdot I^n)$ "offenbar" genau dann $\neq 0$ wenn $A \cdot I^n$ nicht in einem $n-1$ -dimensionalen Unterraum von \mathbb{R}^n enthalten ist.

Bsp: $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$



and A not invertible means that $A \cdot I^2$ is a line (or a point if $A = 0$).

Zur Berechnung von

$\text{Vol}(A \cdot I^2)$ müssen wir

die Länge von $\begin{pmatrix} a \\ s \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} = v$

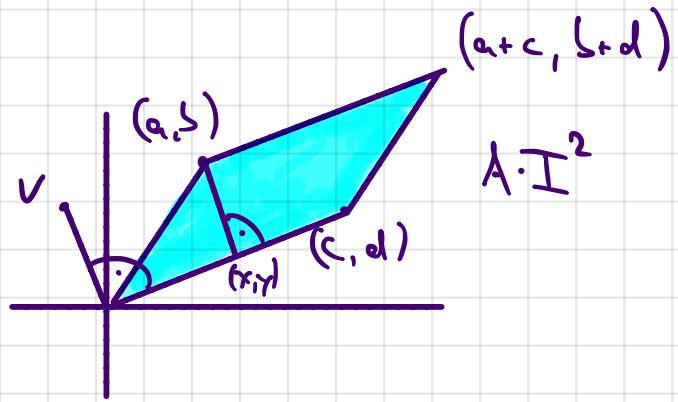
bestimmen. Also diese

Vector ist gerade durch das Gram-Schmidt Verfahren

gegeben:

$$v = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} - \frac{\langle \begin{pmatrix} a \\ s \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \rangle}{\langle \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \rangle} \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} -$$



Der Flächeninhalt \bar{F} erfüllt also

$$\begin{aligned} \bar{F}^2 &= |v|^2 \cdot |\begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}|^2 = \langle v, v \rangle (c^2 + d^2) \\ &= \left\langle \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} - \frac{(ac+bd)}{c^2+d^2} \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} - \frac{(ac+bd)}{c^2+d^2} \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \right\rangle (c^2+d^2) \\ &= \left(\langle \begin{pmatrix} a \\ s \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ s \end{pmatrix} \rangle - \frac{ac+bd}{c^2+d^2} \left(\langle \begin{pmatrix} a \\ s \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \rangle + \langle \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ s \end{pmatrix} \rangle \right) \right. \\ &\quad \left. + \frac{(ac+bd)^2}{(c^2+d^2)^2} \langle \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \rangle \right) \cdot (c^2+d^2) \\ &= \left(a^2 + b^2 - \frac{2(ac+bd)^2}{c^2+d^2} + \frac{(ac+bd)^2}{c^2+d^2} \right) (c^2+d^2) \\ &= (a^2 + b^2)(c^2 + d^2) - (ac+bd)^2 \\ &= \cancel{a^2 c^2} + \cancel{b^2 c^2} + \cancel{a^2 d^2} + \cancel{b^2 d^2} - \cancel{a^2 c^2} - 2abcd - \cancel{b^2 d^2} \\ &= a^2 d^2 - 2abcd + b^2 c^2 = (ad - bc)^2. \end{aligned}$$

Also A invertierbar $\Leftrightarrow ad - bc \neq 0$ (4)
 und $\text{Vol}_2(A \cdot I^2) = |ad - bc|$.

Test:

$$\begin{array}{c}
 \left(\begin{array}{cc|cc} a & b & 1 & 0 \\ c & d & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{a \neq 0} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & \frac{b}{a} & \frac{1}{a} & 0 \\ c & d & 0 & 1 \end{array} \right) \\
 \sim \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & \frac{b}{a} & \frac{1}{a} & 0 \\ 0 & d - \frac{bc}{a} & -\frac{c}{a} & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{d \neq \frac{bc}{a}} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & \frac{b}{a} & \frac{1}{a} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{-c}{ad-bc} & \frac{a}{ad-bc} \end{array} \right) \\
 \xrightarrow{\frac{ad-bc}{a}} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \frac{-b}{ad-bc} & \frac{1}{a} \\ 0 & 1 & \frac{-c}{ad-bc} & \frac{a}{ad-bc} \end{array} \right) \quad \frac{1}{a} - \frac{b}{a} \left(\frac{-c}{ad-bc} \right) \\
 = \frac{(ad-bc) + bc}{a(ad-bc)} \\
 = \frac{ad}{ad-bc}
 \end{array}$$

Also $A^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$, direkte Rechnung

zeigt, dass das auch für $a=0$ stimmt.

Man nennt $ad - bc$ die Determinante von A .

Sie ist ein art orientierter Flächeninhalt.

Für beliebiges a hat man nun:

Theorem Für jedes $y \in \mathbb{R}$ gibt es genau eine Funktion $d_y: \text{Mat}(n,n) \rightarrow \mathbb{R}$ mit folgenden Eigenschaften:

- 1) $d_y(E_n) = y$
- 2) $\lambda \cdot d_y(A) = d_y(A_1, \dots, \lambda \cdot A_i, \dots, A_n) \quad \forall 1 \leq i \leq n, \lambda \in \mathbb{R}$
- 3) $d_y(A) = d_y(A_1, \dots, A_{i-1}, A_i + 2A_j, A_{i+1}, \dots, A_n) \quad \forall i \neq j, \lambda \in \mathbb{R}$
- 4) $d_y(A) = -d_y(A_1, \dots, A_{i-1}, A_{i+1}, A_i, \dots, A_n) \quad \forall 1 \leq i \leq n$

Def Die Funktion d_y wird $\det: \text{Mat}(n,n) \rightarrow \mathbb{R}$ geschrieben und heißt Determinantenfunktion.

Cor Für jeden Parallelepiped $I \subseteq \mathbb{R}^n$ gilt

$$\text{Vol}_n(A \cdot I) = \det(A) \cdot \text{Vol}_n(I).$$

Cor A ist invertierbar $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$.

Uniqueness of d_y : Ist d'_y eine zweite Funktion mit obigen Eigenschaften, so gilt $d'_y(A) = 0 = d_y(A)$. für nicht-invertierbares A . Ist A invertierbar so kann man mittels Spaltenoperation (ganz analog zum Gauß-Jordan-Algorithmus) die Matrix in E_n überführen. Dabei ändert sich der Wert d_y und d'_y wegen 2) - 4) auf gleiche Weise.

(6)

(Wegen 1) stimmen sie dann überein. →

Aus der Eindeutigkeit folgt direkt

$$\text{Cor 1)} \det(A \cdot A') = \det(A) \cdot \det(A')$$

$$2) \det(A^{-1}) = 1/\det(A)$$

$$3) \det(AB) = \det(BA)$$

$$4) \det(A) = \det(\lambda_B) \quad \text{für jede Basis } \mathbb{B}$$

unbeschreibbare weisen ähnliche Matrizen gleiche Determinante.

↑ Man prüft leicht, dass für fixes A die Abbildungen
 $A' \mapsto \det(A \cdot A')$ und $A' \mapsto \det(\lambda) \cdot \det(\lambda')$

die definierten Eigenschaften von $\det_{\det(A)}$ haben.

→ 1).

2) folgt direkt aus

$$\det(A) \cdot \det(A^{-1}) \stackrel{?}{=} \det(A \cdot A^{-1}) = \det(E_n) = 1.$$

und 3)

$$\det(AB) \stackrel{?}{=} \det A \cdot \det B = \det B \cdot \det A \stackrel{?}{=} \det(BA).$$

Für 3) esinnt man sich, dass

$$A_{BB} = V_B^{-1} A V_B$$

also

$$\begin{aligned} \det(A_{BB}) &= \det(V_B^{-1} A V_B) \stackrel{3)}{=} \det(A V_B V_B^{-1}) \\ &= \det(A) \end{aligned}$$



$$\det(A+B) \neq \det(A) + \det(B)$$



(7)

Die Existenz für 2x2 Matrizen haben wir ja schon gemacht: Dass die Funktion

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mapsto y \cdot (ad - bc)$$

wirklich die Eigenschaften 1) - 3) aus dem Theorem hat ist eine leichte, aber etwas umwige Rechnung.

Für 3x3-Matrizen gibt es die Sarrus-Formel:

$$\det \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \underline{ace} + \underline{bfg} + \underline{chd} - \underline{ceg} - \underline{afh} - \underline{bdi}$$

am besten schematisch geschrieben als

$$\begin{array}{ccccccc} a & b & c & d & e & b & c \\ \cancel{d} & \cancel{e} & \cancel{f} & \cancel{g} & \cancel{h} & & \\ g & h & i & j & k & & \end{array} - \begin{array}{ccccccc} a & b & c & d & e & b & c \\ \cancel{g} & \cancel{h} & \cancel{i} & \cancel{j} & \cancel{k} & & \\ g & h & i & j & k & & \end{array}$$

Bsp: $\det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix} = 1 \cdot 5 \cdot 9 + 2 \cdot 6 \cdot 7 + 3 \cdot 4 \cdot 8 - 3 \cdot 5 \cdot 7 - 2 \cdot 4 \cdot 9 - 1 \cdot 6 \cdot 8$

$$\begin{aligned} &= 45 + 84 + 96 \\ &= - 105 - 72 - 48 \\ &= 225 - 225 = 0 \end{aligned}$$

wir wussten ja auch schon dass

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$

nicht invertierbar ist.

In allgemeinen gilt aber nicht

$$\det \begin{pmatrix} a & b & c & d \\ & \vdots & & \\ m & n & o & k \end{pmatrix} = \text{ (Diagramm mit blauen Balken)} - \text{ (Diagramm mit roten Balken)}$$

da diese Formel Eigenschaft 4) nicht erfüllt für $n \geq 3$.

Stattdessen gilt Leibniz' Formel:

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

$$= \sum_{\pi \in \Sigma_n} (-1)^{\sigma(\pi)} a_{1,\pi_1} a_{2,\pi_2} \cdots a_{n,\pi_n}$$

wo bei $\Sigma_n = \left\{ (\bar{\pi}_1, \dots, \bar{\pi}_n) \mid \bar{\pi} \text{ ist eine Aufzählung von } \{1, \dots, n\} \right\}$

"Permutation".

und $\sigma(\pi)$ ist die Anzahl der Vertauschungen die man vornehmen muss, wenn man $(\bar{\pi}_1, \dots, \bar{\pi}_n)$ in $(1, \dots, n)$ überführen will; man braucht:

Prop Die Parität von $\sigma(\bar{u})$ ist unabhängig (3) von den Vertauschungen die man durchführt.

$\rightarrow (-1)^{\sigma(\bar{u})}$ ist wohl definiert für jedes \bar{u} .

Der Beweis ist aufwendiges Nachrechnen, wie auch der von Leibniz' Formel.

Bsp: Für $n=2$:

$$\Sigma_2 = \{(1,2), (2,1)\}, \quad \sigma(1,2) = 0, \\ \sigma(2,1) = 1$$

$$\rightarrow \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = ad - bc$$

$$\Sigma_3 = \{(1,2,3), (1,3,2), (2,1,3), (2,3,1), \\ (3,1,2), (3,2,1)\}$$

$$\text{mit } \sigma(\bar{u}) = 0, 1, 1, 2, 2, 3$$

$$\rightarrow \det \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = aei - afh - bdi + bfg + cdh - ceg$$

Für $n=4$ hat diese Formel aber 24 (und nicht 8) Terme, für $n=5$ schon 120 und bei $n=6$ gar 720!

Man sieht also direkt:

$$\underline{\text{Cor}} \cdot \det(A) = \det(A^T)$$

- A obere oder untere Dreiecksmatrix
 $\Rightarrow \det(A) = a_{11} \cdot a_{22} \cdot \dots \cdot a_{nn}$.

~ K鰍nen Determinanten mittels Gauß-Jordan berechnen:

- Multiplizieren einer Zeile mit 1
 $\rightarrow \det$ wird mit 1 multipliziert
- Addieren des Vielfachen einer Zeile auf eine andere
 $\rightarrow \det$ bleibt gleich
- Vertauschen aufeinander folgender Zeilen
 $\rightarrow \det$ wird mit -1 multipliziert
- $\det(\text{Zeilen aus tauschen}) = \text{Produkt der Diagonaleinträge.}$

Bsp: $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 3 & 4 & 5 \\ 6 & 7 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & -4 \end{pmatrix}$

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

(11)

Nützlich ist auch die Laplace'sche Entwicklungsfomel: Für jedes $j \in \{1, \dots, n\}$ gilt:

Das $\det \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} \cdot \det(A_{ij})$

Vorzeichen steht in der VL falsch an der wo $A_{ij} \in \text{Mat}(n-1, n-1)$ aus A durch Tiefel! Strichen der j-ten Zeile und i-ten Spalte entsteht.

Das gleiche gilt für Spaltenentwicklung:
 $\det A = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} \cdot a_{ij} \cdot \det(A_{ij}^+)$.

Bsp:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 3 & 4 & 5 \\ 6 & 7 & 8 \end{pmatrix} = 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 4 & 5 \\ 7 & 8 \end{pmatrix} - 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 3 & 5 \\ 6 & 8 \end{pmatrix} + 2 \cdot \det \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 6 & 7 \end{pmatrix}$$

$$= -3 + 6 - 6 = -3$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 & 7 \\ 8 & 0 & 9 & 0 \\ 10 & 0 & 11 & 0 \end{pmatrix} = (-1)^4 \cdot 5 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 8 & 5 & 0 \\ 10 & 11 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= 5 \cdot (-1)^5 \cdot 3 \cdot \det \begin{pmatrix} 8 & 5 \\ 10 & 11 \end{pmatrix}$$

$$= 30.$$

Nun zurück zu Eigenwerten: Für
 $A \in \text{Mat}(n,n)$ ist

$$\lambda \mapsto \det(\lambda \cdot E_n - A)$$

ein Polynom unteren Grades mit Stetigkeit
 λ^n ; das folgt direkt aus Leibniz Formel.

Def Dies Polynom heißt charakteristisches
Polynom von A , P_A

Car Die Eigenwerte von A sind genau
die Nullstellen von P_A .

Bsp $A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \rightsquigarrow P_A = \det \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ -1 & \lambda \end{pmatrix} = \lambda^2 + 1$

$\rightarrow A$ hat keine Eigenwerte.