

Übung:

(30, 50, 22)

1)

Man zeige für Drehmatrizen $R(\vartheta_1), R(\vartheta_2) \in$ mit Winkeln $0 \leq \vartheta_1 < \vartheta_2 < 2\pi$, dass diese genau dann ähnlich sind, wenn $\vartheta_1 + \vartheta_2 = 2\pi$ gilt.

Lösung:

Gelte zunächst $\vartheta_1 + \vartheta_2 = 2\pi$. Da der Fall $\vartheta_1 = \vartheta_2 = \pi$ ausgeschlossen ist, können wir etwa $\vartheta_1 < \pi$ und somit $\pi < \vartheta_2 < 2\pi$ annehmen.

Definieren wir

$$f: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ x \longmapsto R(\vartheta_1) \cdot x = \begin{pmatrix} \cos \vartheta_1 & -\sin \vartheta_1 \\ \sin \vartheta_1 & \cos \vartheta_1 \end{pmatrix} \cdot x.$$

Dann erhalten wir $A_{f, e, e} = R(\vartheta_1)$ als beschreibende Matrix bezüglich der kanonischen Basis $e = (e_1, e_2)$ von \mathbb{R}^2 .

Dann gilt für $e' = (e_2, e_1)$ von \mathbb{R}^2 offenbar

$$A_{f, e', e'} = \begin{pmatrix} \cos \vartheta_1 & \sin \vartheta_1 \\ -\sin \vartheta_1 & \cos \vartheta_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \vartheta_1 & -\sin \vartheta_1 \\ \sin \vartheta_1 & \cos \vartheta_1 \end{pmatrix}$$

Wobei $\vartheta_2 = 2\pi - \vartheta_1$ & $\cos(\vartheta_1) = \cos(\vartheta_2)$, $\sin(\vartheta_1) = -\sin(\vartheta_2)$ (2)

Def.:

Zwei Matrizen $A, B \in K^{n \times n}$ heißen ähnlich, wenn es eine invertierbare Matrix $S \in GL(n, K)$ mit $B = S^{-1} \cdot A \cdot S$ gibt.

$\Rightarrow R(\vartheta_1)$ & $R(\vartheta_2)$ ähnlich sind.

• ~~Bei~~ Seien nun umgekehrt $R(\vartheta_1)$ & $R(\vartheta_2)$ als ähnlich vorausgesetzt. Dann

Def.:

Sei $A = (\alpha_{ij})_{ij} \in K^{n \times n}$. Dann heiße

$$\chi_A = \sum_{\pi \in S_n} \text{sgn}(\pi) \cdot \prod_{i=1}^n (\pi \delta_{\pi(i), i} - \alpha_{\pi(i), i}) \in K[\lambda]$$

Insbesondere

gilt $\chi_A(\lambda) = \det(\lambda E - A)$ für alle $\lambda \in K$,
und die Nullstellen von χ_A in K sind gerade die
EW. von A

$$\Rightarrow \chi(R(\vartheta_1)) = \chi(R(\vartheta_2)),$$

denn

$$(T - e^{i\vartheta_1})(T - e^{-i\vartheta_1}) = \chi(R(\vartheta_1))$$
$$(T - e^{i\vartheta_2})(T - e^{-i\vartheta_2}) = \chi(R(\vartheta_2))$$

③ Die Eindeutigkeit der Primfaktorzerlegung:

$$e^{iv_1} = e^{\pm iv_2}.$$

Wir wissen, dass $0 \leq v_1 < v_2 < 2\pi$.

Dann we have

$$v_1 = v_2 \quad \text{ausgeschlossen}$$

$$\text{oder } v_1 = 2\pi - v_2 \quad \square$$

Kor 6.1

Ähnliche Matrizen besitzen die gleiche Spur.

Alternative können wir auch benutzen, dass ähnliche Matrizen die gleiche Spur besitzen.

Dann wir haben

$$\cos(v_1) = \cos(v_2) \Rightarrow v_1 + v_2 = 2\pi.$$

Aufgabe:

(4)

Es sei $A = (\alpha_{ij}) \in O(n)$ eine orthogonale in unterer Dreiecksgestalt, d.h. es gelte $\alpha_{ij} = 0$ für $i < j$. Man zeige, dass A sogar eine Diagonalmatrix ist. Gilt eine entsprechende Aussage auch für Matrizen $A \in U(n)$?

Lösung:

Für $n=1$ trivial.

Für $n=2$

Satz:

Es bestehe $SO(2)$ aus allen reellen (2×2) -Matrizen, die zu Drehungen um den Nullpunkt im \mathbb{R}^2 Anlass geben, also

$$SO(2) = \{ R(\vartheta) ; 0 < \vartheta < 2\pi \}.$$

Abgesehen von den trivialen Fällen $R(0) = id$, $R(\pi) = -id$ besitzen die Matrizen $R(\vartheta)$ keine reellen EW. und sind folglich auch nicht diagonalisierbar

\Rightarrow Jede untere Dreiecksmatrix in $O(2)$ bereits eine Diagonalmatrix ist.

Sei nun $A = (\alpha_{ij}) \in O(n)$ für allgemeines n . (5)

$$\Rightarrow A^t = A^{-1}, \text{ mit } A \cdot A^t = E \in \mathbb{R}^n \text{ Einheitsmatrix.}$$

Dies bedeutet:

$$\begin{pmatrix} \alpha_{11} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & & & \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \alpha_{n1} & \alpha_{n2} & \alpha_{n3} & \dots & \alpha_{nn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{21} & \dots & \dots & \alpha_{n1} \\ 0 & \alpha_{22} & \dots & \dots & \alpha_{n2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & & \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & & & 1 \end{pmatrix}$$

D.h.:

$$|\alpha_{11}|^2 = 1, \alpha_{11} \cdot \alpha_{i1} = 0, |\alpha_{22}|^2 = 1, \alpha_{22} \cdot \alpha_{i2} = 0$$

$$\downarrow \\ \alpha_{11} \neq 0$$

$$\downarrow \\ \alpha_{i2} = 0 \text{ für } i = 2, \dots, n$$

$$\downarrow \\ \alpha_{22} \neq 0$$

$$\downarrow \\ \alpha_{i2} = 0 \\ \text{für } i = 3, \dots, n.$$

⇒ A ist eine Diagonalmatrix.

- Eine entsprechende Rechnung funktioniert auch für unitäre Matrizen $A \in U(n)$. Es ist dann lediglich A^t durch die adjungierte Matrix A^* zu ersetzen.

Alternative:

Sei nun $V = \mathbb{R}^n$ als euklidischen Vektorraum unter dem kanonischen Skalarprodukt, wobei die kanonische Basis $e = (e_1, \dots, e_n)$ eine Orthonormalbasis bildet.

Sei $A \in O(n)$ mit den Spalten $a_1, \dots, a_n \in V$, also

$$A = (a_1, \dots, a_n).$$

- Beachte $A \cdot A^t = E \Rightarrow (a_1, \dots, a_n)$ ebenfalls Orthonormalbasis von V .
- Angenommen: A besitzt untere Dreiecksgestalt
 ⇒ $a_i = \langle e_i, \dots, e_n \rangle$ für $i = 1, \dots, n$.

• Wir wollen mit Induktion nach n zeigen, dass 7

$$\langle a_i \rangle = \langle e_n \rangle \text{ für } i=1, \dots, n \text{ folgt.}$$

• Zuerst gilt natürlich $\langle a_n \rangle = \langle e_n \rangle$. $n=1 \checkmark$

Weiter folgt

$$a_1, \dots, a_{n-1} \in \langle \begin{matrix} a_n \\ a_n \end{matrix} \rangle^\perp = \langle e_n \rangle^\perp = \langle e_1, \dots, e_{n-1} \rangle$$

$$\Rightarrow a_i \in \langle e_i, \dots, e_n \rangle \cap \langle e_1, \dots, e_{n-1} \rangle = \langle e_i, \dots, e_{n-1} \rangle,$$

Die Induktionsvoraussetzung $\Rightarrow \langle a_i \rangle = \langle e_i \rangle$ für $i=1, \dots, n-1$

$\Rightarrow A = (a_1, \dots, a_n)$ eine Diagonalmatrix. $i=1, \dots, n-1$

Unitäre Matrizen:

$V = \mathbb{C}^n$ als unitärer VR, unter dem kanonischen Skalarprodukt, mit der kanonischen Basis $e = (e_1, \dots, e_n)$ als Orthonormalbasis.

$$A \cdot A^* = E \text{ für } A \in \mathcal{U}(n)$$

\Rightarrow bilden die Spalten von A eine weitere Orthonormalbasis von V .

Analog

$\Rightarrow A$ ist eine Diagonalmatrix, wenn A unitäre Dreiecksgestalt besitzt.

Frage: $SO(n)$, $O(n)$, $U(n)$?

⑧

Antwort:

Die Mengen ~~$SO(n)$~~ $SO(n)$, $O(n)$ & $U(n)$ sind Untergruppen von $GL(n, \mathbb{R})$ bzw. $GL(n, \mathbb{C})$, definiert

$$O(n) := \{ A \in GL(n, \mathbb{R}) : A^{-1} = A^T \}$$

$$SO(n) := \{ A \in O(n) : \det(A) = 1 \}$$

$$U(n) := \{ A \in GL(n, \mathbb{C}) : A^{-1} = \overline{A^T} \}$$

Untergruppe:

Z.B. : $A, B \in U(n)$

$$(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1} = \overline{B^T} \cdot \overline{A^T} = (\overline{AB})^T \quad \& \quad (A^{-1})^{-1} = A = (\overline{\overline{A^T}})^T$$

Frage:

Zeigen Sie, dass ein Endomorphismus $F: V \rightarrow V$ eines euklidischen bzw. unitären Vektorraumes V genau dann orthogonal bzw. unitär ist, wenn F Orthonormalbasen auf V auf Orthonormalbasen V abbildet.

$B = \{v_1, \dots, v_n\}$ Orthonormalbasen von V

F orthogonal bzw. unitär, dann gilt

$$\langle v_i, v_j \rangle = \delta_{ij} \ \& \ \langle F(v_i), F(v_j) \rangle = \langle v_i, v_j \rangle = \delta_{ij}$$

$\Rightarrow \{F(v_1), \dots, F(v_n)\}$ ebenfalls eine Orthonormalbasis von V ist.

Umgekehrt:

$B = \{v_1, \dots, v_n\}$ & $C = \{F(v_1), \dots, F(v_n)\}$ Orthonormalbasen von V & $F \in \text{End}(V)$.

Dann für $v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$

$$w = \mu_1 v_1 + \dots + \mu_n v_n$$

$$\Rightarrow F(v) = \lambda_1 F(v_1) + \dots + \lambda_n F(v_n)$$

$$F(w) = \mu_1 F(v_1) + \dots + \mu_n F(v_n)$$

B & C orthonormal

$$\Rightarrow \langle v, w \rangle = \lambda_1 \bar{\mu}_1 + \dots + \lambda_n \bar{\mu}_n$$

$$\langle F(v), F(w) \rangle = \lambda_1 \bar{\mu}_1 + \dots + \lambda_n \bar{\mu}_n$$

$\Rightarrow F$ ist unitär!
bzw. orthogonal

