

Übungsstunde 10:

- Das Eigenwertproblem:
 - Eigenwerte
 - Eigenvektoren
 - Bei symmetrischen Matrizen
- Anwendungen:
 - A^k
 - e^{At}
- Differentialgleichungssysteme

Das Eigenwertproblem:

$$\underline{A} \underline{x} = \lambda \underline{x} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

EW EV

$$\underline{A} \underline{x} - \lambda \underline{x} = 0$$

$$(\underline{A} - \lambda \underline{I}) \underline{x} = 0 \quad \leftarrow \underline{x} = 0$$

Möchten einen Rangverlust für nicht-triviale $\underline{x} \neq 0$

$$\Rightarrow \det(\underline{A} - \lambda \underline{I}) \stackrel{!}{=} 0$$

→ Charakteristisches Polynom

$$\Rightarrow \text{Chp}(\lambda) := \det(\underline{A} - \lambda \underline{I}) = (\lambda - a_1)^k (\lambda - a_2)^l \dots$$

$$A \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

$k+l+\dots = n$

$$\boxed{= 0}$$

→ gibt uns $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ EW von \underline{A}

Bsp:

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\text{EW: } \det(\underline{A} - \lambda \underline{I}) = \det \begin{bmatrix} 1-\lambda & 0 \\ 0 & 2-\lambda \end{bmatrix} = (1-\lambda)(2-\lambda) \stackrel{!}{=} 0$$

$\lambda_1 = \underline{2}, \quad \lambda_2 = \underline{1}$

Eigenschaften:

- mindestens 1 EW → In alle Richtungen mit demselben Faktor gestreckt
- maximal n EW → " " " " verschiedener
- k & l sind die algebraischen Vielfachheiten des jeweiligen

EW

▷ \sum alg. Vielfachheiten $\stackrel{!}{=} n$

▷ EW einer Dreiecksmatrix sind die Diagonalelemente

▷ λ EW von A $\Rightarrow \lambda^{-1}$ EW zu A⁻¹ (falls inv.)

▷ $\text{spur}(\underline{A}) = \sum$ EW mit jeweiliger alg. Vielfachheit

↳ $\text{spur} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} = a_{11} + a_{22}$

Eigenvektoren:

$$\underline{A} \underline{x} = \lambda \underline{x}$$

$$(\underline{A} - \lambda \underline{I}) \underline{x} = 0$$

\Rightarrow liefert uns die EV \underline{x} zu dem entsprechenden EW λ

Bsp.:

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

EW: $\lambda_1 = 2, \lambda_2 = 1$

EV:

$$\lambda_1: (\underline{A} - 2\underline{I}) \underline{x} = 0 \Leftrightarrow \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

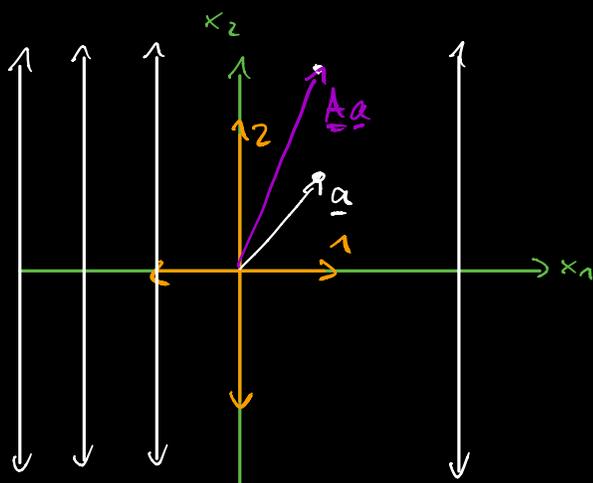
$$\Rightarrow \begin{array}{c|c} -1 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} x_2 = 0 \\ x_1 = 0 \end{array}$$

$$\Rightarrow E_2 = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\lambda_2: (\underline{A} - 1\underline{I}) \underline{x} = 0$$

$$\Rightarrow \begin{array}{c|c} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{array} \begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} x_1 = t \\ x_2 = 0 \end{array}$$

$$\Rightarrow E_1 = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$$



Folgende Aussagen sind äquivalent:

- ▷ \underline{A} ist halbeinfach
- ▷ \underline{A} besitzt eine Eigenbasis
- ▷ \underline{A} ist diagonalisierbar

Eigenwertproblem symmetrische Matrizen: \underline{A} symm.

- ▷ Alle EW von \underline{A} sind reell
- ▷ EV zu EW $\lambda_i \neq \lambda_j$ sind orthogonal! ▽
- ▷ \underline{A} ist halbeinfach \Rightarrow diagonalisierbar
- ▷ \underline{A} besitzt eine ONB als Eigenbasis
- ▷ $\underline{T}^{-1} \underline{A} \underline{T} = \underline{D} \Leftrightarrow \underline{T}^T \underline{A} \underline{T} = \underline{D}$

$$\underline{A} = \underline{T} \underline{D} \underline{T}^{-1}$$
$$\underline{D} = \underline{T}^{-1} \underline{A} \underline{T}$$

Anwendungen des Eigenwertproblems:

\underline{A}^k :

$$\underline{A}^k = (\underline{T} \underline{D} \underline{T}^{-1})^k$$
$$= (\underline{T} \underline{D} \underline{T}^{-1}) (\underline{T} \underline{D} \underline{T}^{-1}) \dots$$
$$= \underline{T} \underline{D}^k \underline{T}^{-1}$$

$e^{\underline{A}x}$:

$$e^{\underline{A}x} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\underline{A}^n}{n!} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(\underline{T} \underline{D} \underline{T}^{-1})^n}{n!}$$
$$= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\underline{T} \underline{D}^n \underline{T}^{-1}}{n!} = \underline{T} \left(\sum_{n=0}^{\infty} \frac{\underline{D}^n}{n!} \right) \underline{T}^{-1}$$
$$= \underline{T} e^{\underline{D}x} \underline{T}^{-1}$$

Eigenschaften:

$$e^{\underline{A}^T} = (e^{\underline{A}})^T$$

$$\frac{d}{dt}(e^{\underline{A}t}) = \underline{A} e^{\underline{A}t}$$

$$e^{\underline{D}} = e^{\underline{T}^{-1} \underline{A} \underline{T}} = \underline{T}^{-1} e^{\underline{A}} \underline{T}$$

$$\det(e^{\underline{A}}) = e^{\text{spur}(\underline{A})}$$

Lineare Differentialgleichungssysteme 1. Ordnung:

$$y_1' = a_{11}y_1 + a_{12}y_2 \dots + a_{1n}y_n$$

$$y_2' = a_{21}y_1 + a_{22}y_2 \dots + a_{2n}y_n$$

$$y_3' = a_{31}y_1$$

\vdots

$$y_n' = a_{n1}y_1 \dots + a_{nn}y_n$$

AWP:

$$y_1(0) = y_{10}$$

$$y_2(0) = y_{20}$$

\vdots

$$y_n(0) = y_{n0}$$

$$\Leftrightarrow \underline{y}' = \underline{A} \underline{y} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & & & \\ \vdots & & & \\ a_{n1} & & & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

$$\underline{y}(x) = e^{\underline{A}x} \underline{y}_0 = e^{\underline{T} \underline{D} \underline{T}^{-1} x} \underline{y}_0 = \underline{T} e^{\underline{D}x} \underline{T}^{-1} \underline{y}_0$$

$$\underline{y}' = \underline{A} \underline{y}$$

$$\underline{y}' = \underline{T} \underline{D} \underline{T}^{-1} \underline{y} \quad \Rightarrow \quad \underline{z} = \underline{T}^{-1} \underline{y}$$
$$\underline{y} = \underline{T} \underline{z}$$

$$\underline{y}' = \underline{T} \underline{D} \underline{z}$$
$$\underline{T}^{-1} \underline{y}' = \underline{D} \underline{z}$$
$$\underline{z}' = \underline{D} \underline{z}$$

$$z_1' = d_1 z_1$$

$$z_2' = 0 + d_2 z_2$$

⋮

$$z_n' = 0 + 0 + \dots + d_n z_n$$

↓ Eulerische Ansatz $z = e^{\lambda x}$

$$z_1 = e^{d_1 x} z_{10}$$

$$z_2 = e^{d_2 x} z_{20}$$

⋮

$$z_n = e^{d_n x} z_{n0}$$

Position ist wichtig!

$$\Rightarrow \underline{z}(x) = e^{\underline{D} x} \underline{z}_0$$

$$\rightarrow \underline{y}(x) = \underline{T} \underline{z}(x) = \underline{T} e^{\underline{D} x} \underline{z}_0$$
$$= \underline{T} e^{\underline{D} x} \underline{T}^{-1} \underline{y}_0$$

$$\underline{z}_0 = \underline{T}^{-1} \underline{y}_0$$

$$= z_{10} e^{d_1 x} \begin{bmatrix} 1 \\ t_1 \\ 1 \end{bmatrix} + z_{20} e^{d_2 x} \begin{bmatrix} 1 \\ t_2 \\ 1 \end{bmatrix} + \dots$$

Bsp:

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 6 & 2 \end{bmatrix}, \quad \underline{y}(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 10 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_{10} \\ y_{20} \end{bmatrix}$$

$$\underline{y}' = \underline{A} \underline{y}$$

EW: $\det[\underline{A} - \lambda \underline{I}] \stackrel{!}{=} 0$

$$\det \begin{bmatrix} 1-\lambda & 1 \\ 6 & 2-\lambda \end{bmatrix} \stackrel{!}{=} 0 = (1-\lambda)(2-\lambda) - 6$$

$$= 2 - 3\lambda + \lambda^2 - 6$$

$$= \lambda^2 - 3\lambda - 4$$

$$= (\lambda - 4)(\lambda + 1)$$

$$\Rightarrow \lambda_1 = \underline{4}, \quad \lambda_2 = \underline{-1}$$

EV:

$$\lambda_1 = 4: \quad \begin{array}{c|c} -3 & 1 & 0 \\ 6 & -2 & 0 \end{array} \xrightarrow{G.} \begin{array}{c|c} -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} x_2 = s \\ x_1 = \frac{1}{3}s \end{array}$$

$$\Rightarrow E_4 = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\lambda_2 = -1: \quad \begin{array}{c|c} 2 & 1 & 0 \\ 6 & 3 & 0 \end{array} \xrightarrow{G.} \begin{array}{c|c} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} x_2 = t \\ x_1 = -\frac{1}{2}t \end{array}$$

$$\Rightarrow E_{-1} = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} \right\}$$

