LinAlg PVK HS20 13.01.21:

Zeitplan:

Morgen:

- QR mit Givens / Householder
- Untervektorräume
- Basis, Kern & Bild
- Gram-Schmidt
- Verallgemeinerte Norm & Skalarprodukt
- $A^k x$ (Eigenwertproblem)
- Differentialgleichungen 1. Ordn.

Nachmittag:

- Prüfung HS 18
  - ↳ Orthogonalisierung & QR
  - ↳ e^C
  - ↳ Lineare Abbildungen & Abbildungsmatrizen
  - ↳ Basiswechsel
  - ↳ Ausgleichsrechnung mit SVD
  - ↳ Beweisaufgabe (Schur-Zerlegung)
  - ↳ Multiple Choice

QR-Zerlegung mit Givensrotation & Householderspiegelung:

Beispiel Givens:

$$\underline{\underline{A}} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ \underbrace{\boxed{-1}}_{\substack{=0 \\ a_{21}}} & 4 \end{bmatrix} = \underline{\underline{Q}} \cdot \underline{\underline{R}} \quad \Big| \ \underline{\underline{Q}} \text{ orthogonal}, \ \underline{\underline{R}} \text{ r.o.d}$$

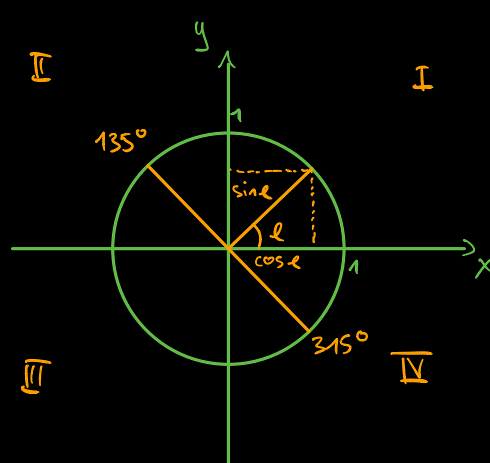
i) $a_{21} \to 0$

ii)
$$G = \begin{bmatrix} \cos\varphi & \sin\varphi \\ -\sin\varphi & \cos\varphi \end{bmatrix} \quad \Bigg| \quad \begin{bmatrix} \cdot & \cdot & \cdot \\ \boxed{\cdot} & \cdot & \cdot \\ \underbrace{\boxed{\cdot}}_{a_{31}} & \cdot & \cdot \end{bmatrix} \longrightarrow G = \begin{bmatrix} \cos\varphi & 0 & \sin\varphi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin\varphi & 0 & \cos\varphi \end{bmatrix}$$

iii)
$$G \cdot A = R = \begin{bmatrix} \cos\varphi - \sin\varphi & 3\cos\varphi + 4\sin\varphi \\ \underbrace{\boxed{-\sin\varphi - \cos\varphi}}_{=0} & -3\sin\varphi + 4\cos\varphi \end{bmatrix}$$

iv)
$$\cos\varphi = -\sin\varphi$$
$$\cos 315^\circ = \frac{1}{\sqrt{2}}$$
$$\sin 315^\circ = -\frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\sin 0^\circ = 0 = \frac{\sqrt{0}}{2} = \cos 90^\circ$$
$$\sin 30^\circ = \frac{1}{2} = \frac{\sqrt{1}}{2} = \cos 60^\circ$$
$$\sin 45^\circ = \frac{1}{\sqrt{2}} = \frac{\sqrt{2}}{2} = \cos 45^\circ$$
$$\sin 60^\circ = \frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{\sqrt{3}}{2} = \cos 30^\circ$$
$$\sin 90^\circ = 1 = \frac{\sqrt{4}}{2} = \cos 0^\circ$$



v) $G \cdot A = R$

$$A = Q \cdot R$$
$$= G^T \cdot R$$

$$Q = G^T = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad , \quad R = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 7 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} \cdot & \cdot & \cdot \\ - & - & \cdot \\ 0 & \cdot & - \end{bmatrix} = R'$$

vi) i) - v) für das nächste Element wiederholen

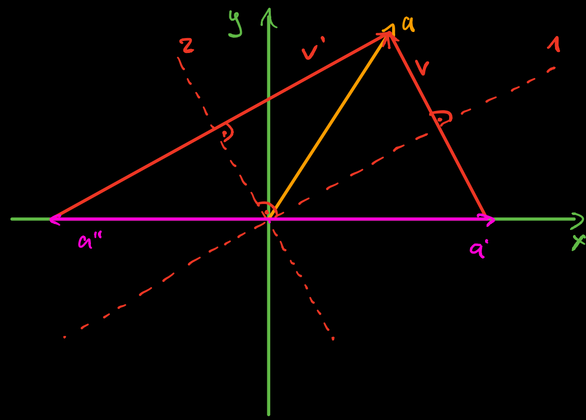
$$G_2 \underbrace{(G_1 A)}_{R'} = R$$

$$Q = (G_2 \cdot G_1)^T = G_1^T G_2^T$$

Beispiel Householder:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & * & * \\ \boxed{2} & * & * \\ \boxed{1} & * & * \end{bmatrix}$$

$\begin{matrix} := 0 \\ a \end{matrix}$



i) $a = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow e^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

ii) $a' = \|a\| e^{(1)} = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ $\qquad \|a\| = \sqrt{2^2 + 2^2 + 1^2} = \sqrt{9} = 3$

iii) $v = a + a' = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \underline{\begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}}$

$$\boxed{H = I - 2\frac{vv^T}{v^T v} = I - 2uu^T} \quad \Big| \; u = \frac{v}{\|v\|}$$

iv) $u = \dfrac{v}{\|v\|} = \underline{\dfrac{1}{\sqrt{30}} \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}}$

v) $H = \begin{bmatrix} 1 & & 0 \\ & 1 & \\ 0 & & 1 \end{bmatrix} - \dfrac{2}{30} \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & & 0 \\ & 1 & \\ 0 & & 1 \end{bmatrix} - \dfrac{1}{15} \begin{bmatrix} 25 & 10 & 5 \\ 10 & 4 & 2 \\ 5 & 2 & 1 \end{bmatrix}$

$= \underline{\dfrac{1}{15} \begin{bmatrix} -10 & -10 & -5 \\ -10 & 11 & -2 \\ -5 & -2 & 14 \end{bmatrix}}$

vi) $H \cdot A = \begin{bmatrix} -3 & * & * \\ 0 & * & * \\ 0 & * & * \end{bmatrix} = R'$

vii) i) - vi) mit $\begin{bmatrix} \star & \star \\ \star & \star \end{bmatrix}$ auf $e^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow H_2' = \begin{bmatrix} \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot \end{bmatrix}$

$$\Rightarrow H_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \multicolumn{2}{c}{\multirow{2}{*}{H_2'}} \\ 0 & & \end{bmatrix}$$

$$H_2 \cdot (\underbrace{H_1 A}_{R'}) = \begin{bmatrix} -3 & \star & \star \\ 0 & \Delta & \Delta \\ 0 & 0 & \Delta \end{bmatrix}$$

$$Q = (H_2 \cdot H_1)^T = H_1^T H_2^T$$

Untervektorraum & Regeln:

$U \neq \emptyset$ ist ein UVR, falls er eine Teilmenge eines VR ist, und: $\forall a,b \in U,\ \forall \alpha \in \mathbb{R}$

(i) $a+b \in U$

(ii) $\alpha \cdot a \in U$

Beispiel: $U = \{ A \in V \mid A^T = -A \}$, $V = \mathbb{R}^{2\times 2}$

überprüfe $\forall U_1, U_2 \in U,\ \forall \alpha \in \mathbb{R}$

(i) $(U_1 + U_2)^T = U_1^T + U_2^T = -U_1 - U_2 = -(U_1+U_2)$ ✓

(ii) $(\alpha \cdot U_1)^T = U_1^T \alpha^T = \alpha U_1^T = \alpha(-U_1) = -(\alpha U_1)$ ✓

Basis beweisen: ($B = \{ b^{(1)} = 1,\ b^{(2)} = x,\ b^{(3)} = x^2 \}$)

Beispiel: P_3, $C = \{ c^{(1)} = 2,\ c^{(2)} = x^2 + x - 1,\ c^{(3)} = 2x^2 - 5x \}$

Beweise C ist eine Basis von P_3:

1)
$$\left.\begin{aligned} 1 &= \frac{1}{2} c^{(1)} \\ x &= \frac{2c^{(2)} - c^{(3)} + c^{(1)}}{7} \\ x^2 &= \frac{5c^{(2)} + c^{(3)} + \frac{5}{2} c^{(1)}}{7} \end{aligned}\right\}$$

C ist ein ES & minimal, da nur 3 Vektoren & P_3 3-dimensional

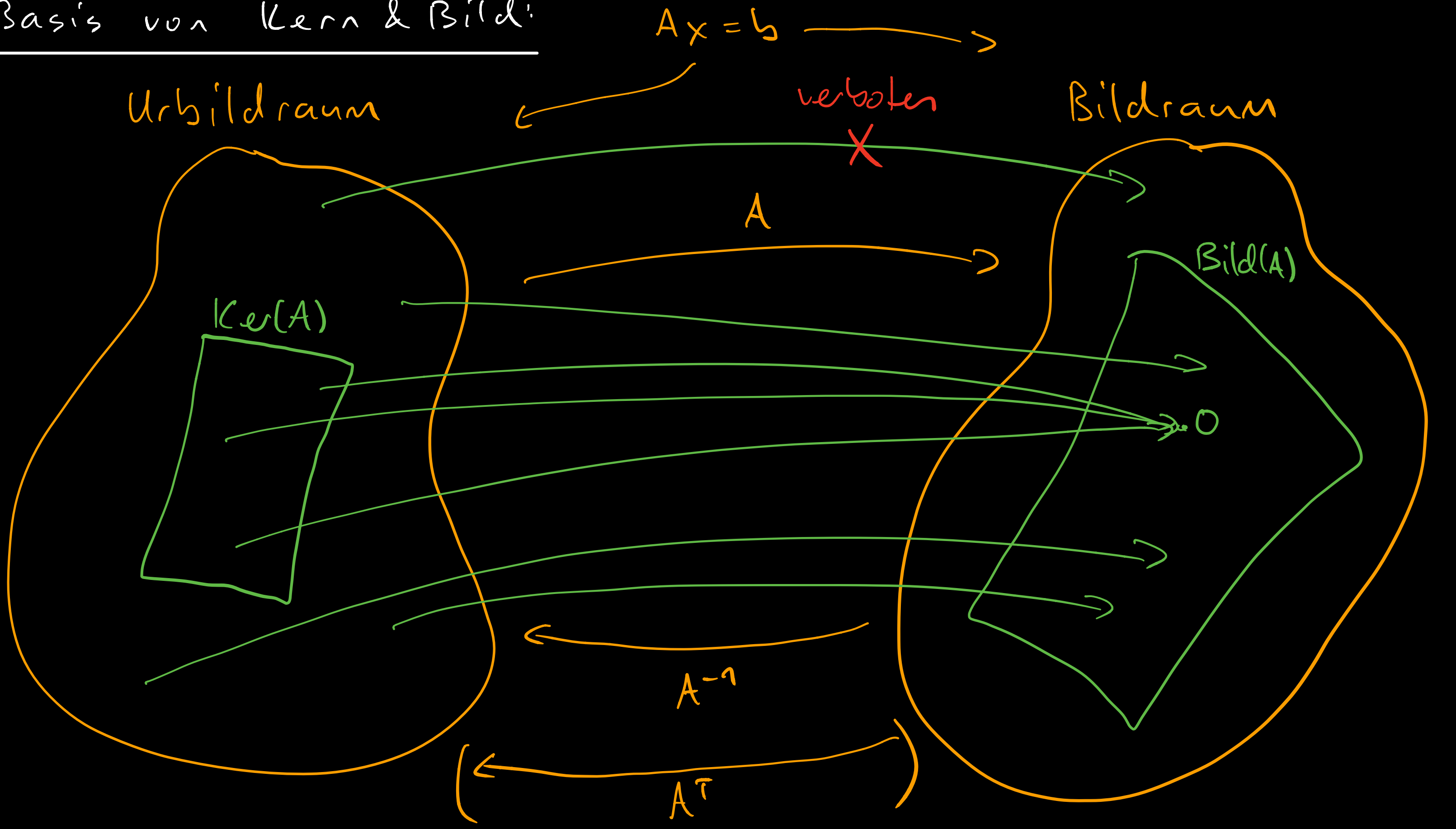
$\Rightarrow$ <u>Basis</u>

2)
$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -5 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array}\right) \xrightarrow{G.} \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -5 & 0 \\ 0 & 0 & 7 & 0 \end{array}\right) \Rightarrow$$

Voller Rang $\Rightarrow$ lin. unabh. & erzeugend, da 3 Vekt für P_3 3-dim.

$\Rightarrow$ <u>Basis</u>

Basis von Kern & Bild:



Beispiel:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ -4 & 0 & 1 & -3 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Ker(A): $Ax = 0$

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 2 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -4 & 0 & 1 & -3 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{array}\right] \xrightarrow{G.} \left[\begin{array}{cccc|c} \boxed{2} & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \boxed{2} & 3 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}\right] \Rightarrow \begin{array}{ll} x_4 = s \in \mathbb{R} & x_2 = \dfrac{3s-3t}{2} \\ x_3 = t \in \mathbb{R} & x_1 = \dfrac{-x_2-x_3}{2} = \dfrac{t}{4} - \dfrac{3s}{4} \end{array}$$

$$\mathcal{L} = \operatorname{Ker}(A) = \left\{ \frac{1}{4} \begin{bmatrix} t-3s \\ 6s-6t \\ 4t \\ 4s \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^4 \;\middle|\; s,t \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ \frac{1}{4} t \begin{bmatrix} 1 \\ -6 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{1}{4} s \begin{bmatrix} -3 \\ 6 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^4 \;\middle|\; s,t \in \mathbb{R} \right\}$$

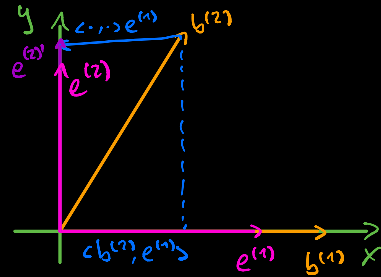
$$= \underline{\underline{\operatorname{span}\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -6 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -3 \\ 6 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix} \right\}}}$$

Bild(A):

$$b = Ax = x_1 \begin{bmatrix} 2 \\ -4 \\ 2 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} 0 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{Bild}(A) = \text{span}\left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ -4 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

Gram-Schmidt Orthonormalisierungsverfahren:



(i) $e^{(1)} = \frac{b^{(1)}}{\|b^{(1)}\|}$

(ii) $e^{(2)'} = b^{(2)} - \langle b^{(2)}, e^{(1)}\rangle \cdot e^{(1)}$ & $e^{(2)} = \frac{e^{(2)'}}{\|e^{(2)'}\|}$

(iii) $e^{(3)'} = b^{(3)} - \langle b^{(3)}, e^{(1)}\rangle e^{(1)} - \langle b^{(3)}, e^{(2)}\rangle e^{(2)}$ & $e^{(3)} = \frac{e^{(3)'}}{\|e^{(3)'}\|}$

usw.

Beispiel: $\mathcal{P}_5$ mit $\langle p,q\rangle = \int_0^1 p(x)\,q(x)\,dx$, $\mathrm{span}\{1, 3x^4\}$

Gram-Schmidt:

i) $e^{(1)} = \frac{1}{\|1\|} = \underline{\underline{1}}$

$$\|1\| = \sqrt{\langle 1,1\rangle} = \sqrt{\int_0^1 1\,dx} = \sqrt{[x]_0^1} = 1$$

ii) $e^{(2)'} = 3x^4 - \langle 3x^4, 1\rangle \cdot 1 = 3x^4 - \int_0^1 3x^4\,dx$

$$= 3x^4 - \left[\frac{3}{5}x^5\right]_0^1 = \underline{3x^4 - \frac{3}{5}}$$

$$e^{(2)} = \frac{e^{(2)'}}{\|e^{(2)'}\|} = \underline{\underline{\frac{15}{4}x^4 - \frac{3}{4}}}$$

$$\|e^{(2)'}\| = \sqrt{\int_0^1 \left(3x^4 - \frac{3}{5}\right)^2 dx} = \sqrt{\int_0^1 9x^8 - \frac{18}{5}x^4 + \frac{9}{25}\,dx}$$

$$= \sqrt{\left[x^9 - \frac{18}{25}x^5 + \frac{9}{25}x\right]_0^1} = \sqrt{\frac{16}{25}} = \underline{\frac{4}{5}}$$

Verallgemeinerte Norm:

$$\|\cdot\| : V \to \mathbb{R} \ , \ v \mapsto \|v\|$$

$\forall v, w \in V, \forall \alpha \in \mathbb{R}$:

(i) $\|v\| \geq 0$ & $\|v\| = 0 \iff v = 0$

(ii) $\|\alpha \cdot v\| = |\alpha| \cdot \|v\|$

(iii) $\|v + w\| \leq \|v\| + \|w\|$

Verallgemeinertes Skalarprodukt:

$$\langle \cdot , \cdot \rangle : V \times V \to \mathbb{R} \ , \ (a,b) \mapsto \langle a, b \rangle$$

$\forall x, y, z \in V, \ \forall \lambda \in \mathbb{R}$

(i) $\langle x, \lambda(y+z) \rangle = \langle x, \lambda y \rangle + \langle x, \lambda z \rangle$ $\quad \langle \lambda x, \lambda y \rangle = \lambda^2 \langle x, y \rangle$

$= \underline{\lambda \langle x, y \rangle + \lambda \langle x, z \rangle}$ $\quad \det(\lambda A) = \lambda^n \det(A)$

n Anz Zeilen von A

(ii) $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$

(iii) $\langle x, x \rangle \geq 0$, $\langle x, x \rangle = 0 \iff x = 0$

Induzierte Norm: $\quad (V, \langle \cdot , \cdot \rangle)$, $a \in V$

$$\Rightarrow \|a\| = \sqrt{\langle a, a \rangle}$$

Beispiel:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 5 \end{bmatrix} \quad \text{symm.}$$

$\Rightarrow \langle x, y \rangle_A = x^T A y$ ein Skalarprodukt

$\forall x, y, z \in V, \forall \lambda \in \mathbb{R}$:

i) $\langle x, \lambda(y+z) \rangle = \lambda \langle x, y \rangle + \lambda \langle x, z \rangle$

$$x^T A[\lambda(y+z)] = x^T A[\lambda y + \lambda z] = \lambda x^T A y + \lambda x^T A z \quad \checkmark$$

ii) $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$

$$x^T A y = (x^T A y)^T = y^T A^T x = y^T A x \quad \text{falls } A \text{ symm.} \quad \checkmark$$

iii) $\langle x, x \rangle \geq 0, \langle x, x \rangle = 0 \Leftrightarrow x = 0$

$$x^T A x \geq 0, \ x^T A x = 0 \Leftrightarrow x = 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^2$$

$\hookrightarrow$ A positiv definit $\Leftrightarrow$ Alle EW von $A > 0$

Hurwitz-Kriterium: (Nur für symm. Matrizen)

$$A = \begin{bmatrix} \boxed{2} & -2 \\ -2 & 5 \end{bmatrix} \quad \det(2) = \underline{2 > 0}, \quad \det \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 5 \end{bmatrix} = \underline{6 > 0}$$

$\Rightarrow$ A pos. def. nach Hurwitz $\quad \checkmark$

A^k - Eigenwertproblem & Diagonalisieren:

$$A^k x = (TDT^{-1})^k x$$ falls A min. halbeinfach ist

$$\begin{tikzcd} B \arrow[r, "A"] \arrow[d, "T^{-1}"'] & B \\ E \arrow[r, "D"] & E \arrow[u, "T"'] \end{tikzcd}$$

$$= T D \underbrace{T^{-1} T}_{I} D \underbrace{T^{-1} T}_{I} \dots \underbrace{T^{-1} T}_{I} D T^{-1} x$$

$$= T D^k T^{-1} x$$

$$\begin{bmatrix} d_1 & & \emptyset \\ & d_2 & \\ \emptyset & & \ddots \ d_n \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} d_1 & & \emptyset \\ & d_2 & \\ \emptyset & & \ddots \ d_n \end{bmatrix} \cdot \ \dots \ \cdot \begin{bmatrix} d_1 & & \emptyset \\ & d_2 & \\ \emptyset & & \ddots \ d_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_1^k & & \emptyset \\ & d_2^k & \\ \emptyset & & \ddots \ d_n^k \end{bmatrix}$$

$$= T D^k \underbrace{T^{-1} x}_{z}$$

$T^{-1} x = z$

$T z = x$

$$= T D^k z$$

Beispiel:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & -2 & 2 \\ -2 & 0 & -2 \\ 1 & -1 & 2 \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad A^{10}x \overset{?}{=}$$

$$Ax = \lambda x$$

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

$$= -\lambda \det \begin{bmatrix} -\lambda & -2 \\ -1 & 2-\lambda \end{bmatrix} + 2 \det \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ -1 & 2-\lambda \end{bmatrix} + \det \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ -\lambda & -2 \end{bmatrix}$$

$$= -\lambda[\lambda^2 - 2\lambda - 2] + 2[2\lambda - 2] + [2\lambda + 4]$$

$$= -\lambda[\lambda^2 - 2\lambda - 2] + 6\lambda = -\lambda[\lambda^2 \underline{-2\lambda} \underline{-8}]$$

$$(\lambda \pm a)(\lambda \pm b)$$

$$= -\lambda(\lambda + 2)(\lambda - 4)$$

$$\underline{\lambda_1 = 0}, \quad \underline{\lambda_2 = -2}, \quad \underline{\lambda_3 = 4}$$

$$\text{EV: } (A - \lambda I)x = 0$$

$$\lambda_1 = 0: \quad \left[\begin{array}{ccc|c} 0 & -2 & 2 & 0 \\ -2 & 0 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 2 & 0 \end{array}\right] \xrightarrow{G.} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & -2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}\right] \Rightarrow \begin{array}{l} x_3 \in \mathbb{R} \\ x_2 = x_3 \\ x_1 = -x_3 \end{array}$$

$$\Rightarrow \underline{E_0 = \operatorname{span}\left\{\begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}}$$

$$\underline{E_{-2} = \operatorname{span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}\right\}}$$

$$\underline{E_4 = \operatorname{span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}}$$

$$\Rightarrow D = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}, \quad T = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$A^{10}x = (TDT^{-1})^{10}x = TD^{10}T^{-1}x$$

$$= TD^{10}z \qquad Tz = x$$

$$z: \left[\begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{array}\right] \xrightarrow{G.} \left[\begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 2 & 2 \end{array}\right] \xrightarrow{G.} \left[\begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{array}\right]$$

$$\Rightarrow z_3 = 0, \ z_2 = 2, \ z_1 = 1 \qquad \Rightarrow z = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow A^{10}x = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1024 & 0 \\ 0 & 0 & 1024^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 2048 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$= \underline{\underline{\begin{bmatrix} 2048 \\ 2048 \\ 0 \end{bmatrix}}}$$

Differentialgleichungen 1. Ordnung:

$$y' = Ay \overset{\text{Euler}}{\Longrightarrow} y(t) = e^{At} y_0 \quad \Big| \; y_0 = y(0)$$

gekoppelt
$$\begin{cases} y_1' = a_{11} y_1 + a_{12} y_2 + \dots + a_{1n} y_n \\ y_2' = a_{21} y_1 + a_{22} y_2 + \dots + a_{2n} y_n \\ \vdots \\ y_n' = a_{n1} y_1 + a_{n2} y_2 + \dots + a_{nn} y_n \end{cases}$$

$$y' = Ay = TDT^{-1} y$$

$$\underbrace{T^{-1} y'}_{z'} = D \underbrace{T^{-1} y}_{z} \qquad T^{-1} y = z \qquad Tz = y$$

$$\begin{tikzcd} y \; B \arrow[r, "A"] \arrow[d, "T^{-1}"] & B \\ z \; E \arrow[r, "D"] & E \arrow[u, "T"] \end{tikzcd}$$

$$z' = Dz$$

entkoppelt
$$\begin{cases} z_1' = d_1 z_1 \\ z_2' = \qquad d_2 z_2 \\ \vdots \qquad\qquad \ddots \\ z_n' = \qquad\qquad d_n z_n \end{cases}$$

Euler-Ansatz $\Longrightarrow$ $z(t) = e^{\lambda t} c$

$$z_1(t) = e^{d_1 t} c_1 = e^{\lambda_1 t} c_1 \qquad \lambda_1 \text{ 1. EW von } A$$
$$z_2(t) = e^{d_2 t} c_2$$
$$\vdots$$
$$z_n(t) = e^{d_n t} c_n$$

$$z(t) = e^{Dt} z_0 \quad \Big| \; z_0 = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} = z(0)$$

$$Tz = y$$

$$y(t) = T e^{Dt} z_0 = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 1 & & 1 \\ a_1 & a_2 & \dots & a_n \\ 1 & 1 & & 1 \end{bmatrix}}_{\text{EV von } A} \underbrace{\begin{bmatrix} e^{\lambda_1 t} & & \emptyset \\ & e^{\lambda_2 t} & \\ \emptyset & & \ddots \; e^{\lambda_n t} \end{bmatrix}}_{e^{\text{EW von } A}} \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix}$$

$$= c_1 e^{\overset{\text{EW}}{\downarrow}\lambda_1 t} \overset{\text{EV}}{\overset{\downarrow}{\begin{bmatrix} 1 \\ a_1 \\ 1 \end{bmatrix}}} + c_2 e^{\lambda_2 t} \begin{bmatrix} 1 \\ a_2 \\ 1 \end{bmatrix} + \dots + c_n e^{\lambda_n t} \begin{bmatrix} 1 \\ a_n \\ 1 \end{bmatrix}$$

$c_1, c_2, \dots, c_n \in \mathbb{R}$ müssen über ein AWP noch gefunden werden.

!

$$y(0) = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ a_1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ a_2 \\ 1 \end{bmatrix} + \dots + c_n \begin{bmatrix} 1 \\ a_n \\ 1 \end{bmatrix}$$

Beispiel:

a) $A = \begin{bmatrix} -6 & 0 & 2 \\ -9 & 3 & 1 \\ -9 & 0 & 3 \end{bmatrix}$, $y' = Ay$

b) AWP: $\lim\limits_{x \to \infty} y(x) = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \rightarrow y(0)$

Prüfung HS18:

1. [6 Punkte] In dieser Aufgabe betrachten wir die Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3\times 3}.$$

a) [2.5 Punkte] Berechnen Sie die Eigenwerte und zugehörige Eigenvektoren von A.

b) [1 Punkt] Bestimmen Sie eine orthonormierte Basis zu A aus den Eigenvektoren.

c) [2.5 Punkte] Berechnen Sie die Matrix

$$e^A = \lim_{N\to\infty} \sum_{n=0}^{N} \frac{1}{n!} A^n \in \mathbb{R}^{3\times 3}.$$

~20min

A symm.

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

$$e^A = \lim_{n\to\infty} \sum_{k=0}^{n} \frac{A^k}{k!} = \lim_{n\to\infty} \sum_{k=0}^{n} \frac{T D^k T^{-1}}{k!}$$

$$= T \left(\lim_{n\to\infty} \sum_{k=0}^{n} \frac{D^k}{k!} \right) T^{-1} = T e^D T^{-1}$$

$$D^0 + D^1 + \frac{D^2}{2} + \dots$$

$$\begin{bmatrix} 1 & & \emptyset \\ & 1 & \\ \emptyset & \ddots & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} d_1 & & \emptyset \\ & d_2 & \\ \emptyset & \ddots & d_n \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{d_1^2}{2} & & \emptyset \\ & \frac{d_2^2}{2} & \\ \emptyset & \ddots & \frac{d_n^2}{2} \end{bmatrix} + \dots$$

$$= \begin{bmatrix} \lim_{n\to\infty} \sum_{k=0}^{n} \frac{d_1^k}{k!} & & & \emptyset \\ & \lim_{n\to\infty} \sum_{k=0}^{n} \frac{d_2^k}{k!} & & \\ & & \ddots & \\ \emptyset & & & \lim_{n\to\infty} \sum_{k=0}^{n} \frac{d_n^k}{k!} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} e^{d_1} & & \emptyset \\ & e^{d_2} & \\ \emptyset & \ddots & e^{d_n} \end{bmatrix} = e^D$$

2. [6 Punkte] Gegeben seien

$$A = \frac{1}{15}\begin{bmatrix}-2 & -14\\ 8 & -19\\ 20 & -10\end{bmatrix}, \qquad b = \begin{bmatrix}3\\3\\3\end{bmatrix}.$$

a) [1 Punkt] Geben Sie die Normalgleichungen für die Matrix A und den Vektor b an.

b) [2 Punkte] Berechnen Sie die Singulärwerte von A.

Hinweis: Die Singulärwerte enthalten keine Wurzeleinträge. Dies gilt auch für die Matrizen U und V in Teilaufgabe **c**). Falls Sie sich bei **b)** verrechnet haben, können Sie bei **c)** mit den Werten 2 und 1 rechnen.

c) [2 Punkte] Berechnen Sie die Singulärwertzerlegung von A an, also $A = U\Sigma V^\top$, wobei $\Sigma \in \mathbb{R}^{3\times 2}$.

d) [1 Punkt] Bestimmen Sie ein x sodass $\|Ax - b\|_2 = \min_{v\in\mathbb{R}^2} \|Av - b\|_2$ gilt.

~35-40min

$$Ax = b \qquad S = \begin{bmatrix}\hat{S}\\ \cdots\\ 0\end{bmatrix}$$

$$USV^T x = b$$

$$SV^T x = U^T b = d = \begin{bmatrix}d_0\\ \cdots\\ d_1\end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix}\hat{S}V^T x\\ \cdots\\ 0\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}d_0\\ \cdots\\ \boxed{d_1}\end{bmatrix}$$

Fehler $\hat{=}$ Residuum

$$\hat{S}V^T x = d_0$$

$$x = V\hat{S}^{-1} d_0$$

U, V orthogonal

$S = \operatorname{diag}(\underbrace{\sqrt{\lambda_i}}_{=\sigma_i})$, λ_i EW von A^TA oder AA^T

U: EV von AA^T

V: EV von A^TA

$$u^{(i)} = \frac{Av^{(i)}}{\sigma^{(i)}} \qquad v^{(i)} = \frac{A^T u^{(i)}}{\sigma^{(i)}}$$

a) $$\underline{\underline{A^TAx = A^Tb}}$$

b)

$$V:\ A^TA = \frac{1}{225}\begin{bmatrix}-2 & 8 & 20\\ -14 & -19 & -10\end{bmatrix}\begin{bmatrix}-2 & -14\\ 8 & -19\\ 20 & -10\end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{225}\begin{bmatrix}468 & -324\\ -324 & 657\end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{75}\begin{bmatrix}156 & -108\\ -108 & 219\end{bmatrix}$$

$$= \underline{\frac{1}{25}\begin{bmatrix}52 & -36\\ -36 & 73\end{bmatrix}}$$

$$\text{EW: } \det(A^TA - \lambda I) \overset{!}{=} 0 = \det\left(\frac{1}{25}\begin{bmatrix}52-25\lambda & -36\\ -36 & 73-25\lambda\end{bmatrix}\right)$$

$$= \underbrace{(52-25\lambda)(73-25\lambda)}_{\overset{!}{=} 36^2} - \underbrace{36^2}_{(2\cdot2\cdot3\cdot3)^2}$$

$$\underline{\lambda_1 = 4}, \ \underline{\lambda_2 = 1}$$

$$\underline{\underline{\sigma_1 = 2}}, \ \underline{\underline{\sigma_2 = 1}}$$

$\lambda = 1: \quad 27 \cdot 48 \; ;$

$3 \cdot 3 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 2 \cdot 2 \cdot 2 \cdot 3 = (2 \cdot 2 \cdot 3 \cdot 3)^2 = 36^2$

$\lambda = 2: \quad 2 \cdot 23 \quad ↯$

$\lambda = 3: \quad -23 \cdot -2 \quad ↯$

$\lambda = 4: \quad -48 \cdot -27 \; ; \quad = \ldots$

c) $A = USV^T$, $S = \left[\begin{array}{cc} 2 & 0 \\ 0 & 1 \\ \hdashline 0 & 0 \end{array}\right] \hat{=} \hat{S}$

(Falls ein Singulärwert $=0$: $S = \left[\begin{array}{cc} 2 & 0 \\ 0 & 0 \\ \hdashline 0 & 0 \end{array}\right] \hat{=} \hat{S}$)

V:

EV: $(A^T A - \lambda I)x = 0$

$\lambda_1 = 4: \quad \begin{array}{cc|c} -48 & -36 & 0 \\ -36 & -27 & 0 \end{array} \xrightarrow{G.} \begin{array}{cc|c} -48 & -36 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} x_2 \in \mathbb{R} \\ x_1 = -\frac{3}{4} x_2 \end{array}$ ($\cdot \frac{4}{3}$)

$\Rightarrow E_4 = \text{span}\left\{ \begin{bmatrix} -3 \\ 4 \end{bmatrix} \right\} = \underline{\text{span}\left\{ \frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 \\ 4 \end{bmatrix} \right\}}$

$\lambda_2 = 1: \quad \begin{array}{cc|c} 27 & -36 & 0 \\ -36 & 48 & 0 \end{array} \xrightarrow{G.} \begin{array}{cc|c} 27 & -36 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} x_2 \in \mathbb{R} \\ x_1 = \frac{4}{3} x_2 \end{array}$ ($\cdot \frac{4}{3}$)

$\Rightarrow E_1 = \underline{\text{span}\left\{ \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix} \right\}}$

$\Rightarrow \underline{\underline{V = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix} = V^T}}$

U:

$$u^{(1)} = \frac{A v^{(1)}}{\sigma^{(1)}} = \frac{\frac{1}{15}\begin{bmatrix} -2 & -14 \\ 8 & -19 \\ 20 & -10 \end{bmatrix} \frac{1}{5}\begin{bmatrix} -3 \\ 4 \end{bmatrix}}{2} = \frac{1}{150}\begin{bmatrix} -50 \\ -100 \\ -100 \end{bmatrix} = \underline{\frac{1}{3}\begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -2 \end{bmatrix}}$$

$$u^{(2)} = \frac{A v^{(2)}}{\sigma^{(2)}} = \frac{\frac{1}{15}\begin{bmatrix} -2 & -14 \\ 8 & -19 \\ 20 & -10 \end{bmatrix} \frac{1}{5}\begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix}}{1} = \frac{1}{75}\begin{bmatrix} -50 \\ -25 \\ 50 \end{bmatrix} = \underline{\frac{1}{3}\begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}}$$

$$u^{(3)} = u^{(1)} \times u^{(2)} = \frac{1}{9}\begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -2 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{9}\begin{bmatrix} -6 \\ 6 \\ -3 \end{bmatrix} = \underline{\frac{1}{3}\begin{bmatrix} -2 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}}$$

$$\Rightarrow U = \underline{\underline{\frac{1}{3}\begin{bmatrix} -1 & -2 & -2 \\ -2 & -1 & 2 \\ -2 & 2 & -1 \end{bmatrix}}}$$

d)

$$Ax = b$$

$$USV^T x = b$$

$$SV^T x = U^T b = d$$

$$\begin{bmatrix} \hat{S} V^T x \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_0 \\ d_1 \end{bmatrix}$$

$$\hat{S} V^T x = d_0$$

$$x = V \hat{S}^{-1} d_0$$

$$d = U^T b = \frac{1}{3}\begin{bmatrix} -1 & -2 & -2 \\ -2 & -1 & 2 \\ -2 & 2 & -1 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 \\ -1 \\ \hline -1 \end{bmatrix} \begin{matrix} \}d_0 \\ \}d_1 \end{matrix} \qquad \hat{S} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$\hookrightarrow \|d_1\| = \underline{1}$ der Fehler!

$$\hat{S} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \hat{S}^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sigma_1} & 0 \\ 0 & \frac{1}{\sigma_2} \end{bmatrix}$$

(Falls $\sigma_i = 0$ .. : $\hat{S} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \Longrightarrow S^{+} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sigma_1} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$)

$$x = V \cdot \hat{S}^{-1} \cdot d_0 = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -5 \\ -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\frac{5}{2} \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{5} \begin{bmatrix} \frac{7}{2} \\ -13 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\frac{1}{10} \begin{bmatrix} 7 \\ -26 \end{bmatrix}}}$$

3. [6 Punkte] Gegeben sei die Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 0 & \alpha & 2 \\ 1 & 2 & -2 \\ 2 & \beta & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3\times 3}.$$

a) [1.5 Punkte] Finden Sie $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, so dass die Spaltenvektoren von A orthogonal sind.

Im Folgenden seien α und β nun wie in Teilaufgabe **a)**.

b) [3.5 Punkte] Geben Sie eine QR-Zerlegung von A an.

Hinweis: Leider lässt sich hier $\sqrt{2}$ nicht vermeiden...

c) [1 Punkt] Berechnen Sie $|\det(A)|$.

~2-5min 1.

a) $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \alpha \\ 2 \\ \beta \end{bmatrix} \overset{!}{=} 0 = 2 + 2\beta \qquad \underline{\underline{\beta = -1}}$

$\begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \alpha \\ 2 \\ \beta \end{bmatrix} \overset{!}{=} 0 = 2\alpha - 4 + \beta \qquad \alpha = \underline{\underline{\frac{5}{2}}}$

$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} = 0$

b) A ist orthogonal. Finde $A = Q \cdot R \overset{!}{=} A \cdot I$

$$A = \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & \frac{5}{\sqrt{45}} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{4}{\sqrt{45}} & -\frac{2}{3} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{-2}{\sqrt{45}} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}}_{Q} \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} \sqrt{5} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{\sqrt{45}}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}}_{R} \qquad R = Q^T A$$

$$\sqrt{\left(\frac{5}{2}\right)^2 + (2)^2 + (-1)^2} = \sqrt{\frac{25}{4} + \frac{16}{4} + \frac{4}{4}} = \frac{\sqrt{45}}{2}$$

c) $|\det(A)| = |\det(Q \cdot R)| = \underbrace{|\det Q|}_{\pm 1} |\det R| = |\det R| = \underline{\underline{\frac{45}{2}}}$

4. [6 Punkte] Sei $\mathcal{P}_3$ der reelle Vektorraum der Polynome auf $\mathbb{R}$ vom Grad strikt kleiner als 3. Im Folgenden betrachten wir die Mengen

$$\mathcal{B}_1 = \{1, x, x^2\} \subseteq \mathcal{P}_3,$$
$$\mathcal{B}_2 = \{x-1, x+1, x^2-1\} \subseteq \mathcal{P}_3$$

sowie die Abbildung $\mathcal{F}\colon \mathcal{P}_3 \to \mathcal{P}_3$, die für alle $p \in \mathcal{P}_3$, $x \in \mathbb{R}$ durch

$$[\mathcal{F}(p)](x) = p(x) - \left(\int_0^1 y\, p'(y)\, \mathrm{d}y\right) \cdot x$$

gegeben ist (wobei p' hier wie gewohnt die Ableitung von p bezeichnet).

a) [1 Punkt] Zeigen Sie, dass $\mathcal{F}$ eine lineare Abbildung ist.

b) [1.5 Punkte] Bestimmen Sie die Abbildungsmatrix F, durch die $\mathcal{F}$ beschrieben wird, wenn wir die Basis $\mathcal{B}_1$ in $\mathcal{P}_3$ verwenden.

c) [2 Punkte] Zeigen Sie, dass $\mathcal{B}_2$ eine Basis von $\mathcal{P}_3$ ist.

d) [1.5 Punkte] Bestimmen Sie die Transformationsmatrix T für den Basiswechsel von $\mathcal{B}_2$ nach $\mathcal{B}_1$ (T überführt also Koordinaten bezüglich $\mathcal{B}_2$ in Koordinaten bezüglich $\mathcal{B}_1$).

~25min 2.

$$\begin{tikzcd}
\mathcal{P}_3 \arrow[r, "\mathcal{F}"] \arrow[d, "k_1"] \arrow[dd, bend right, "k_2"'] & \mathcal{P}_3 \arrow[d, "k_1"'] \arrow[dd, bend left, "k_2"] \\
\mathcal{B}_1 \arrow[r, "F"] & \mathcal{B}_1 \\
\mathcal{B}_2 \arrow[r, "Q"] \arrow[u, "T"'] & \mathcal{B}_2 \arrow[u, "T"]
\end{tikzcd}$$

a) $\mathcal{F}$ ist wohldefiniert, da:

$\mathcal{F}(1) = 1 \in \mathcal{P}_3$, $\mathcal{F}(x) = \frac{1}{2}x \in \mathcal{P}_3$,

$$\mathcal{F}(x^2) = x^2 - \left(\int_0^1 y \cdot [x^2]'(y)\, dy\right) x$$
$$= x^2 - \left(\int_0^1 y \cdot 2y\, dy\right) x$$
$$= x^2 - \left[\tfrac{2}{3} y^3\right]_0^1 x = x^2 - \tfrac{2}{3}x \in \mathcal{P}_3$$

zeigen Linearität von $\mathcal{F}$:

$\forall a, b \in \mathcal{P}_3$, $\forall \alpha \in \mathbb{R}$:

(i) $\mathcal{F}(a+b) = \mathcal{F}(a) + \mathcal{F}(b)$

(ii) $\mathcal{F}(\alpha \cdot a) = \alpha \cdot \mathcal{F}(a)$

überprüfen (i) & (ii):

$$\mathcal{F}(a + \alpha b) = \mathcal{F}(a) + \alpha \mathcal{F}(b)$$
$$= [a + \alpha b] - \left(\int_0^1 y \cdot [a+\alpha b]'(y)\, dy\right) x$$

$$= a + \alpha b - \left(\int_0^1 \left[y \cdot a'(y) + y \cdot \alpha \cdot b'(y) \right] dy \right) x$$

$$= a - \left(\int_0^1 y a'(y)\, dy \right) x + \alpha \left[b - \left(\int_0^1 y b'(y)\, dy \right) x \right]$$

$$= \mathcal{F}(a) + \alpha\, \mathcal{F}(b) \qquad \square$$

b) $B_1 \xrightarrow{F} B_1$

$$\begin{tikzcd} P_3 \arrow[r, "\mathcal{F}"] \arrow[d, "k_1"] & P_3 \arrow[d, "k_1"] \\ B_1 \arrow[r, "F"] & B_1 \end{tikzcd}$$

$$1 \xrightarrow{\mathcal{F}} 1 = 1 \cdot 1 + 0\, x + 0\, x^2$$

$$x \xrightarrow{\mathcal{F}} \frac{1}{2} x = 0 \cdot 1 + \frac{1}{2} \cdot x + 0\, x^2$$

$$x^2 \xrightarrow{\mathcal{F}} x^2 - \frac{2}{3} x = 0 \cdot 1 - \frac{2}{3} x + 1\, x^2$$

transponieren?

$$\Rightarrow F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & -2/3 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$a + bx + cx^2 \mathrel{\hat{=}} x = \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = a \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + b \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$F \cdot x = a \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + b \begin{bmatrix} 0 \\ 1/2 \\ 0 \end{bmatrix} + c \begin{bmatrix} 0 \\ -2/3 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a \\ \frac{1}{2} b - \frac{2}{3} c \\ c \end{bmatrix}$$

$$\mathrel{\hat{=}} a + \left(\frac{1}{2} b - \frac{2}{3} c \right) x + c x^2$$

$$= \mathcal{F}(a + bx + cx^2)$$

c) $B_1 = \{1, x, x^2\}$

$$B_2 = \{\underset{b^{(1)}}{x-1}, \underset{b^{(2)}}{x+1}, \underset{b^{(3)}}{x^2-1}\} \in \mathcal{P}_3$$

1)
$$\left.\begin{aligned} 1 &= \frac{b^{(2)} - b^{(1)}}{2} \\ x &= \frac{b^{(2)} + b^{(1)}}{2} \\ x^2 &= b^{(3)} + \frac{b^{(2)} - b^{(1)}}{2} \end{aligned}\right\}$$

B_2 ein ES & minimal, da 3 Vektoren und $\mathcal{P}_3$ 3-dim.

$\Rightarrow$ <u>Basis</u>

2)
$$\begin{array}{ccc|c} b^{(1)} & b^{(2)} & b^{(3)} & \\ -1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \xrightarrow{G.} \begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array}$$

$\Rightarrow$ Voller Rang $\Rightarrow$ lin. unabh. & ES, da 3 Vektoren & $\mathcal{P}_3$ 3-dim. $\Rightarrow$ <u>Basis</u>

d) $B_2 \xrightarrow{T} B_1$

$$\begin{tikzcd} \mathcal{P}_3 \arrow[r, "F"] \arrow[d, "k_1"] \arrow[dd, bend right, "k_2"'] & \mathcal{P}_3 \arrow[d, "k_1"] \arrow[dd, bend left, "k_2"] \\ B_1 \arrow[r, "F"] & B_1 \\ B_2 \arrow[u, "T"] \arrow[r, "Q"] \arrow[ur, "P"] & B_2 \arrow[u, "T"] \end{tikzcd}$$

$x - 1 = -1 \cdot 1 + 1 \cdot x + 0 \cdot x^2$

$x + 1 = 1 \cdot 1 + 1 \cdot x + 0 \cdot x^2$

$x^2 - 1 = -1 \cdot 1 + 0 \cdot x + 1 \cdot x^2$

$P = F \cdot T$

$$\Rightarrow T = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(Falls P gefragt wäre:)

$B_2 \xrightarrow{P} B_1$ Hier müsst ihr nichts rechnen

$$x-1 \xrightarrow{F} \tfrac{1}{2}x - 1 = -1\,1 + \tfrac{1}{2}x + 0x^2$$

$$x+1 \xrightarrow{F} \tfrac{1}{2}x + 1 = 1\,1 + \tfrac{1}{2}x + 0x^2$$

$$x^2-1 \xrightarrow{F} x^2 - \tfrac{2}{3}x - 1 = -1\,1 - \tfrac{2}{3}x + 1x^2$$

$$\Rightarrow P = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

5. [6 Punkte] Sei $A \in \mathbb{R}^{n\times n}$ symmetrisch mit $\det(A) < 0$. Zeigen Sie folgenden Aussagen:

a) [1 Punkt] Mindestens ein Eigenwert von A ist strikt negativ.

b) [2 Punkte] Es gibt ein $x \in \mathbb{R}^n$, so dass $x^\top Ax < 0$.

c) [3 Punkte] Die Aussagen in a) und b) gelten auch für Matrizen, die nicht symmetrisch sind.

$\lambda_i \notin \mathbb{C}$ aber $\lambda_i, \overline{\lambda_i}$, $\lambda_i \in \mathbb{R}$, EV $\&$ EV

a) $\det(A) < 0$

$\det(A) = \lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdot \ldots \cdot \lambda_n < 0$

$\Rightarrow \exists i \in (1,n): \lambda_i < 0 \quad \square$

b) x EV zu $\lambda_i < 0$:

$$x^T A x = x^T \lambda_i x = \lambda_i \underbrace{x^T x}_{>0} = \underbrace{\lambda_i}_{<0} \underbrace{\|x\|^2}_{>0} < 0 \quad \square$$

c) $\lambda_i \in \mathbb{C}$ aber $\lambda_i, \overline{\lambda_i}$:

$$\Rightarrow \lambda_i \cdot \overline{\lambda_i} = (a+ib)(a-ib) = a^2 + b^2 > 0$$

a) $$\det(A) = \underbrace{\lambda_1 \overline{\lambda_1}}_{>0} \cdot \underbrace{\lambda_2 \overline{\lambda_2}}_{>0} \cdot \ldots \cdot \lambda_i \cdot \ldots \cdot \underbrace{\lambda_k \overline{\lambda_k}}_{>0} < 0$$

$$\Rightarrow \exists i \in (1,k): \lambda_i < 0$$

b) Analog zu oben.