



### Aufgabe 1 (2 Punkte):

Seien  $V, W$  und  $U$  endlich-dimensionale euklidische Vektorräume und seien  $f: V \rightarrow W$  und  $g: W \rightarrow U$  lineare Abbildungen. Wir schreiben  $f^*$  und  $g^*$  für die assoziierten adjungierten Abbildungen. Zeigen Sie, dass die Adjungierte von  $g \circ f$  durch  $f^* \circ g^*$  gegeben ist.

Es gilt

$$\langle g \circ f(v), u \rangle_U \stackrel{\substack{g^* \text{ adj} \\ \text{zu } g}}{=} \langle f(v), g^*(u) \rangle_W \stackrel{\substack{f^* \text{ adj} \\ \text{zu } f}}{=} \langle v, f^* \circ g^*(u) \rangle$$

für alle  $v \in V$  und  $u \in U$ . Somit ist die Adjungierte von  $g \circ f$  durch  $f^* \circ g^*$  gegeben.

## Aufgabe 2 (3 Punkte):

Sei  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^{10})$  nilpotent mit Minimalpolynom  $\mu_f(x) = x^5$  und mit  $\dim(\ker(f^3)) = 7$ . Diese Einschränkungen sorgen dafür, dass solche nilpotenten Endomorphismen stets dieselbe Jordan-Normalform besitzen (das müssen Sie nicht zeigen). Bestimmen Sie diese Jordan-Normalform, d.h. bestimmen Sie die Jordan-Normalform  $J_f$  von  $f$ .

Da das Minimalpolynom von  $f$  durch  $x^5$  gegeben ist, wissen wir, dass 5 der Nilpotenzgrad von  $f$  ist. Daher besitzt die Jordan-Normalform von  $f$  mindestens einen  $(5 \times 5)$ -Jordanblock und keinen  $(n \times n)$ -Jordanblock für  $n \geq 6$ . Ist die Anzahl der Jordanblöcke der Größe mindestens  $(i \times i)$ , so gilt  $a_1 + a_2 + a_3 = \dim(\ker(f^3)) = 7$ .

Da nach der Aufgabenstellung die Jordan-Normalform eines solchen Endomorphismus eindeutig ist, müssen wir also nur eine Jordan-Normalform mit mindestens einem  $(5 \times 5)$ -Jordanblock und  $a_1 + a_2 + a_3 = 7$  finden. Eine solche Jordan-Normalform ist durch

$$\begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & & & \\ & 0 & 1 & & \\ & & 0 & 1 & \\ & & & 0 & 1 \\ & & & & 0 \end{pmatrix} & & \\ & \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ & 0 & 1 & \\ & & 0 & 1 \\ & & & 0 \end{pmatrix} & \\ & & (0) \end{pmatrix}$$

gegeben  $(a_1 = 3, a_2 = a_3 = 2)$ .

### Aufgabe 3 (3 Punkte):

Sei  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  die lineare Abbildung, welche durch die Vorschrift

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ und } \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

auf der Basis  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$  gegeben ist. Bestimmen Sie das Minimalpolynom  $\mu_f$  von  $f$ .

Da auf obiger Basis offenbar  $f^2 = f$  gilt, gilt diese Gleichung auch auf  $\mathbb{R}^3$  (denn lineare Fortsetzung ist eindeutig). Somit erhalten wir also  $f^2 - f = 0$ , sodass das Minimalpolynom  $\mu_f(x)$  ein <sup>(nicht-konstanter)</sup> Teiler von  $x^2 - x = x(x-1)$  sein muss. Da  $f$  weder die Nullabbildung, noch die Identität ist, können  $x$  und  $x-1$  nicht das Minimalpolynom sein. Somit muss  $\mu_f(x) = x^2 - x$  gelten.

#### Aufgabe 4 (3 Punkte):

Sei  $K$  ein Körper, sei  $U \subseteq K^n$  ein Untervektorraum und sei  $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in (K^n)^*$  die duale Basis assoziiert zur Standardbasis  $e_1, \dots, e_n \in K^n$ . Zeigen Sie, dass die Abbildung

$$\varphi: \text{Hom}(U, K^n) \rightarrow (U^*)^n, f \mapsto (\alpha_1 \circ f, \dots, \alpha_n \circ f)$$

ein Isomorphismus (von  $K$ -Vektorräumen) ist.

Per Definition gilt  $\alpha_i(e_j) = \delta_{ij}$  für alle  $1 \leq i, j \leq n$  und somit per linearer Fortsetzung  $\alpha_i = \text{pr}_i$  für alle  $1 \leq i \leq n$ , wobei  $\text{pr}_i: K^n \rightarrow K$  die Projektion auf die  $i$ -te Komponente ist. Nach der universellen Eigenschaft des Produktes  $(U^*)^n$  ist daher

$$\varphi: \text{Hom}(U, K^n) \rightarrow (U^*)^n, f \mapsto (\underbrace{\alpha_1 \circ f}_{=\text{pr}_1}, \dots, \underbrace{\alpha_n \circ f}_{=\text{pr}_n})$$

eine Bijektion mit Umkehrabbildung gegeben durch

$$(g_1, \dots, g_n) \mapsto (u \mapsto \begin{pmatrix} g_1(u) \\ \vdots \\ g_n(u) \end{pmatrix}).$$

Wir müssen somit nur noch zeigen, dass  $\varphi$  linear ist. Seien dazu  $f, f' \in \text{Hom}(U, K^n)$ ,  $\lambda \in K$  und  $u \in U$ . Dann gilt

$$\begin{aligned} \varphi(\lambda f + f')(u) &= (\alpha_1 \circ (\lambda f + f'), \dots, \alpha_n \circ (\lambda f + f'))(u) \\ &= (\alpha_1(\lambda f(u) + f'(u)), \dots, \alpha_n(\lambda f(u) + f'(u))) \\ &= (\lambda \alpha_1(f(u)) + \alpha_1(f'(u)), \dots, \lambda \alpha_n(f(u)) + \alpha_n(f'(u))) \\ &= \lambda (\alpha_1(f(u)), \dots, \alpha_n(f(u))) + (\alpha_1(f'(u)), \dots, \alpha_n(f'(u))) \\ &= \lambda (\alpha_1 \circ f, \dots, \alpha_n \circ f)(u) + (\alpha_1 \circ f', \dots, \alpha_n \circ f')(u) \\ &= (\lambda \varphi(f) + \varphi(f'))(u). \end{aligned}$$

Also ist  $\varphi$  linear und somit ein Isomorphismus.

### Aufgabe 5 (2 Punkte):

Seien  $V$  und  $W$  Vektorräume über  $\mathbb{R}$  und sei  $f: V \times V \rightarrow W$  eine symmetrische bilineare Abbildung, welche außerdem alternierend ist, d.h. es gilt zusätzlich  $f(v, v) = 0$  für alle  $v \in V$ . Zeigen Sie, dass  $f$  die Null-Abbildung ist, also dass  $f(v, v') = 0$  für alle  $v, v' \in V$  gilt.

Seien  $v, v' \in V$ . Dann gilt

$$\begin{aligned} 0 &\stackrel{f \text{ alt.}}{=} f(v+v', v+v') \stackrel{f \text{ bil.}}{=} \underbrace{f(v, v)}_{f \text{ alt.} = 0} + f(v, v') + \underbrace{f(v', v)}_{f \text{ sym.} = f(v, v')} + \underbrace{f(v', v')}_{f \text{ alt.} = 0} \\ &= 2f(v, v') \end{aligned}$$

und somit  $f(v, v') = 0$  durch Multiplikation mit  $\frac{1}{2} \in \mathbb{R}$ .

Also ist  $f$  die Nullabbildung.

### Aufgabe 6 (3 Punkte):

Sei  $K$  ein Körper und sei  $V$  ein Vektorraum über  $K$ . Existiert stets eine lineare Abbildung

$$f: V \otimes V^* \otimes V^* \rightarrow K^2$$

mit  $f(v \otimes \alpha \otimes \beta) = (\alpha(v), \beta(v))$  für alle  $v \in V$  und  $\alpha, \beta \in V^*$ ?

Nein. Betrachte  $V = \mathbb{R}^2$ ,  $v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in V$ ,  $\alpha = (1 \ 0) \in V^*$  und  $\beta = (0 \ 1) \in V^*$ .

Gäbe es eine solche lineare Abbildung  $f$ , so würde auch

$$f(2 \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \otimes (1 \ 0) \otimes (0 \ 1) \right)) = f\left( \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \otimes (1 \ 0) \otimes (0 \ 1) \right) = ((1 \ 0) \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, (0 \ 1) \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}) = (2 \ 2)$$

"

$$f\left( \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \otimes (2 \ 0) \otimes (0 \ 1) \right) = ((2 \ 0) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, (0 \ 1) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}) = (2 \ 1)$$

in  $\mathbb{R}^2$  gelten, was offenbar nicht der Fall ist.

### Aufgabe 7 (3 Punkte):

Geben Sie einen Homomorphismus  $f: \mathbb{R}[x] \rightarrow \mathbb{R}$  von  $\mathbb{R}$ -Algebren an, welcher das Polynom  $x^2 - 3x + 2$  auf 0 abbildet.

Nach der universellen Eigenschaft des Polynomringes  $\mathbb{R}[x]$  entspricht ein Homomorphismus  $f: \mathbb{R}[x] \rightarrow \mathbb{R}$  von  $\mathbb{R}$ -Algebren genau einer Abbildung  $\tilde{f}: \{x\} \rightarrow \mathbb{R}$  und zwar vermöge  $\tilde{f} \mapsto \left( \sum_{i=0}^n a_i x^i \mapsto \sum_{i=0}^n a_i \tilde{f}(x)^i \right)$ .

Daher definieren wir  $f: \mathbb{R}[x] \rightarrow \mathbb{R}$  dadurch, dass wir  $x$  auf eine Nullstelle von  $x^2 - 3x + 2$  abbilden. Da diese nach der pq-Formel durch

$$\frac{3}{2} + \underbrace{\sqrt{\frac{9}{4} - 2}}_{= \frac{1}{2}} = 2 \quad \text{und} \quad \frac{3}{2} - \frac{1}{2} = 1$$
$$= \frac{1}{2}$$

gegeben sind, ist also

$$f: \mathbb{R}[x] \rightarrow \mathbb{R}, \quad \sum_{i=0}^n a_i x^i \mapsto \sum_{i=0}^n a_i,$$

der durch die Abbildung  $\{x\} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto 1$ , definierte Homomorphismus von  $\mathbb{R}$ -Algebren, ein Homomorphismus von  $\mathbb{R}$ -Algebren, welcher  $x^2 - 3x + 2$  auf 0 abbildet ( $1 - 3 + 2 = 0$ ).



### Aufgabe 8 (2 Punkte):

Sei  $K$  ein Körper, sei  $V$  ein  $K$ -Vektorraum und seien  $v_1, v_2, v_3 \in V$ . Rechnen Sie nach, dass

$$v_1 \wedge v_2 \wedge v_3 = v_1 \wedge (v_1 + v_2) \wedge (v_1 + v_2 + v_3)$$

in  $\wedge^3(V)$  gilt.

Es gilt

$$\begin{aligned} v_1 \wedge (v_1 + v_2) \wedge (v_1 + v_2 + v_3) &= (\underbrace{v_1 \wedge v_1}_{=0, v_1 \text{ doppelt}} + v_1 \wedge v_2) \wedge (v_1 + v_2 + v_3) \\ &= \underbrace{v_1 \wedge v_2 \wedge v_1}_{=0, v_1 \text{ doppelt}} + \underbrace{v_1 \wedge v_2 \wedge v_2}_{=0, v_2 \text{ doppelt}} \\ &\quad + v_1 \wedge v_2 \wedge v_3 \\ &= v_1 \wedge v_2 \wedge v_3. \end{aligned}$$