

Aufgabe 1 (2 Punkte):

Sei V ein endlich-dimensionaler euklidischer Vektorraum und sei $f \in \text{End}(V)$ ein Endomorphismus. Wir schreiben f^* für die assoziierte adjungierte Abbildung. Zeigen Sie, dass $f + f^*$ selbstadjungiert ist, also dass $(f + f^*)^* = f + f^*$ gilt.

Es gilt

$$\begin{aligned} \langle (f + f^*)(v), v' \rangle &\stackrel{\text{Def}}{=} \langle f(v) + f^*(v), v' \rangle &&\stackrel{\text{Bil.}}{=} \langle f(v), v' \rangle + \langle f^*(v), v' \rangle \\ &&&\stackrel{\text{Def}}{=} \langle v, f^*(v') \rangle + \langle v, \underbrace{(f^*)^*(v')}_{= f} \rangle \\ &&&\stackrel{\text{Komm.}}{=} \langle v, f(v') \rangle + \langle v, f^*(v') \rangle \\ &&&\stackrel{\text{Bil.}}{=} \langle v, f(v') + f^*(v') \rangle \\ &&&\stackrel{\text{Def}}{=} \langle v, (f + f^*)(v') \rangle \end{aligned}$$

für alle $v, v' \in V$ und somit $(f + f^*)^* = f + f^*$.

Aufgabe 2 (3 Punkte):

Seien $A, B \in \mathbb{R}^{8 \times 8}$ zwei Matrizen mit Minimalpolynomen $\mu_A(x) = x^2(x-1)^3 = \mu_B(x)$ und charakteristischen Polynomen $\chi_A(x) = x^4(x-1)^4 = \chi_B(x)$. Sind A und B dann notwendigerweise ähnlich?

Nein. Betrachte

$$A = \begin{pmatrix} \boxed{\begin{matrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{matrix}} & & & \\ & \boxed{\begin{matrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{matrix}} & & \\ & & \boxed{\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{matrix}} & \\ & & & \boxed{\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{matrix}} \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad B = \begin{pmatrix} \boxed{\begin{matrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{matrix}} & & & \\ & & & \\ & & & \boxed{\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{matrix}} \\ & & & \boxed{\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{matrix}} \end{pmatrix}$$

aus $\mathbb{R}^{8 \times 8}$. Da A und B jeweils mit ihren Jordan-Normalformen übereinstimmen, können wir die charakteristischen Polynome und Minimalpolynome direkt ablesen:

Die charakteristischen Polynome ergeben sich durch die Diagonalelemente als Nullstellen der Linearfaktoren, sodass

$$\chi_A(x) = \underbrace{x^4}_{\text{Diagonalelemente}} \underbrace{(x-1)^4}_{\text{Diagonalelemente}} = \chi_B(x).$$

Die Minimalpolynome ergeben sich ebenfalls so aus den Diagonalelementen mit dem Unterschied, dass die Potenzen der Linearfaktoren jeweils durch die Größe des größten Jordan-Blockes zum gegebenen Eigenwert (= Diagonalelement) gegeben sind. Also

$$\mu_A(x) = \underbrace{x^2}_{\text{größter Block zu } 0} \underbrace{(x-1)^3}_{\text{größter Block zu } 1} = \mu_B(x).$$

Somit erfüllen A und B die gewünschten Bedingungen. Allerdings sind A und B nicht ähnlich, da A zwei (2×2) -Jordan-Blöcke zum Eigenwert 0 besitzt und B nicht (ähnlich genau dann, wenn Jordan-Normalformen bis auf Reihenfolge der Jordan-Blöcke gleich sind).

Aufgabe 3 (3 Punkte):

Bestimmen die die Jordan-Normalform J_A der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Da

$$\chi_A(x) \stackrel{\substack{\text{char.} \\ \text{Polynom}}} = (x-1)^2(x-2),$$

haben wir bereits die Eigenwerte von A und somit die Diagonalelemente der Jordan-Normalform J_A von A . Nun gilt

$$(A-1)(A-2) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ & * \end{pmatrix} \neq 0,$$

sodass wir, da A kein Vielfaches der Einheitsmatrix ist ($\deg(\mu_A) \neq 1$) und jeder Eigenwert eine Nullstelle des Minimalpolynoms ist, $\mu_A(x) = \chi_A(x) = (x-1)^2(x-2)$ erhalten. Somit

$$J_A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix},$$

da die Potenzen der Linearfaktoren im Minimalpolynom die Größe des größten Jordan-Blockes zu einem Eigenwert angeben.

Aufgabe 4 (3 Punkte):

Sei K ein Körper, V ein endlich-dimensionaler K -Vektorraum und $W \subseteq V$ ein Untervektorraum. Wir setzen

$$W^0 := \{\alpha \in V^* \mid \forall w \in W: \alpha(w) = 0\} \subseteq V^*.$$

Zeigen Sie, dass $(W^0)^0 = W$ gilt.

Hierbei identifizieren wir wie üblich V mit V^{**} , indem $v \in V$ mit $\eta \in V^{**}$ identifiziert wird, wenn für alle $\alpha \in V^*$ gilt: $\alpha(v) = \eta(\alpha)$.

Vermöge der Identifikation $V = V^{**}$ entspricht ein Element $w \in W$ dem Element $\eta_w \in V^{**}$ mit $\eta_w(\alpha) = \alpha(w)$ für alle $\alpha \in V^*$. Sei nun $\eta_w \in W$. Wir zeigen zunächst, dass

$$\eta_w \in (W^0)^0 = \{\eta \in V^{**} \mid \{\alpha \in V^* \mid W \subseteq \ker(\alpha)\} \subseteq \ker(\eta)\}.$$

Sei dafür $\alpha \in V^*$ mit $W \subseteq \ker(\alpha)$. Dann gilt

$$\eta_w(\alpha) \stackrel{\text{Def}}{=} \alpha(w) \stackrel{W \subseteq \ker(\alpha)}{=} 0$$

und somit $\eta_w \in (W^0)^0$. Also gilt $W \subseteq (W^0)^0$. Mit der Formel

$$\dim(W^0) \stackrel{(*)}{=} \dim(V) - \dim(W)$$

aus Übungsblatt 9 Aufgabe 4 erhalten wir zudem

$$\dim(W) \stackrel{(*)}{=} \dim(V) - \dim(W^0) \stackrel{(**)}{=} \dim(V) - (\underbrace{\dim(V^*)}_{\substack{\text{end-} \\ = \dim(V)}} - \dim((W^0)^0))$$

$$= \dim((W^0)^0),$$

sodass $W \subseteq (W^0)^0$ mit $\dim(W) = \dim((W^0)^0)$, also $W = (W^0)^0$.

Aufgabe 5 (2 Punkte):

Seien V und W \mathbb{R} -Vektorräume und $f: V \times V \rightarrow W$ eine Abbildung, die sowohl linear als auch bilinear ist. Zeigen Sie, dass f die Null-Abbildung sein muss, also dass $f(v, v') = 0$ für alle $v, v' \in V$ gilt.

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

$$4f(v, v') \stackrel{\text{bi.}}{=} f(2v, 2v') = f(2(v, v')) \stackrel{\text{lin.}}{=} 2f(v, v')$$

und somit $2f(v, v') = 0$. Durch Multiplikation mit $\frac{1}{2} \in \mathbb{R}$ erhalten wir $f(v, v') = 0$, sodass f die Nullabbildung ist.

Aufgabe 6 (3 Punkte):

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

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

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

Nein. Betrachte $V = \mathbb{R}^2$ und $\alpha = (1 \ 0)$, $\beta = (0 \ 1) \in (\mathbb{R}^2)^*$. Gabe es eine solche lineare Abbildung f , so erhalten wir

$$\begin{aligned} 2 &= (2 \ 0) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + (0 \ 1) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = f((2 \ 0) \otimes (0 \ 1)) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = f(2((1 \ 0) \otimes (0 \ 1))) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= f((1 \ 0) \otimes (0 \ 2)) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= (1 \ 0) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + (0 \ 2) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= 1 \quad \zeta \end{aligned}$$

Also kann es ein solches f nicht geben.

Aufgabe 7 (3 Punkte):

Existiert ein Homomorphismus $f: T(\mathbb{R}^2) \rightarrow T(\mathbb{R}^2)$ von \mathbb{R} -Algebren mit $f(e_1) = e_1 \otimes e_1$ und $f(e_2) = e_2 \otimes e_2$?

Ja. Wir definieren eine lineare Abbildung $\mathbb{R}^2 \xrightarrow{\tilde{f}} T(\mathbb{R}^2)$ vermöge
 $e_1 \mapsto e_1 \otimes e_1$ und $e_2 \mapsto e_2 \otimes e_2$

auf der Basis $e_1, e_2 \in \mathbb{R}^2$. Nach der universellen Eigenschaft der Tensoralgebra $T(\mathbb{R}^2)$ lässt sich \tilde{f} eindeutig zu einem Homomorphismus $f: T(\mathbb{R}^2) \rightarrow T(\mathbb{R}^2)$ von \mathbb{R} -Algebren fortsetzen, d.h. f ist ein Homomorphismus von \mathbb{R} -Algebren mit $f(v) = \tilde{f}(v)$ für alle $v \in \mathbb{R}^2$. Insbesondere gelten

$$f(e_1) = \tilde{f}(e_1) = e_1 \otimes e_1$$

und

$$f(e_2) = \tilde{f}(e_2) = e_2 \otimes e_2.$$

Aufgabe 8 (2 Punkte):

Drücken Sie $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in \wedge^2(\mathbb{R}^3)$ in der Basis $e_1 \wedge e_2, e_1 \wedge e_3, e_2 \wedge e_3$ aus.

Es gilt

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} &= (2e_2 + 3e_3) \wedge (2e_1 + e_3) = 2e_2 \wedge 2e_1 + 2e_2 \wedge e_3 \\ &\quad + 3e_3 \wedge 2e_1 + \underbrace{3e_3 \wedge e_3}_{=0} \\ &= 4(e_2 \wedge e_1) + 2(e_2 \wedge e_3) + 6(e_3 \wedge e_1) \\ &= -4(e_1 \wedge e_2) - 6(e_1 \wedge e_3) + 2(e_2 \wedge e_3). \end{aligned}$$