

9. Diagonalisierbarkeit

9.1 Def: Matrizen $A, A' \in \text{Mat}_K(m \times n)$ sind äquivalent, wenn es invertierbare Matrizen $S \in \text{Mat}_K(m \times m)$, $T \in \text{Mat}_K(n \times n)$ gibt mit

$$A' = S^{-1} \cdot A \cdot T$$

Quadratische Matrizen $A, A' \in \text{Mat}_K(n \times n)$ sind ähnlich, wenn es eine invertierbare Matrix $T \in \text{Mat}_K(n \times n)$ gibt mit

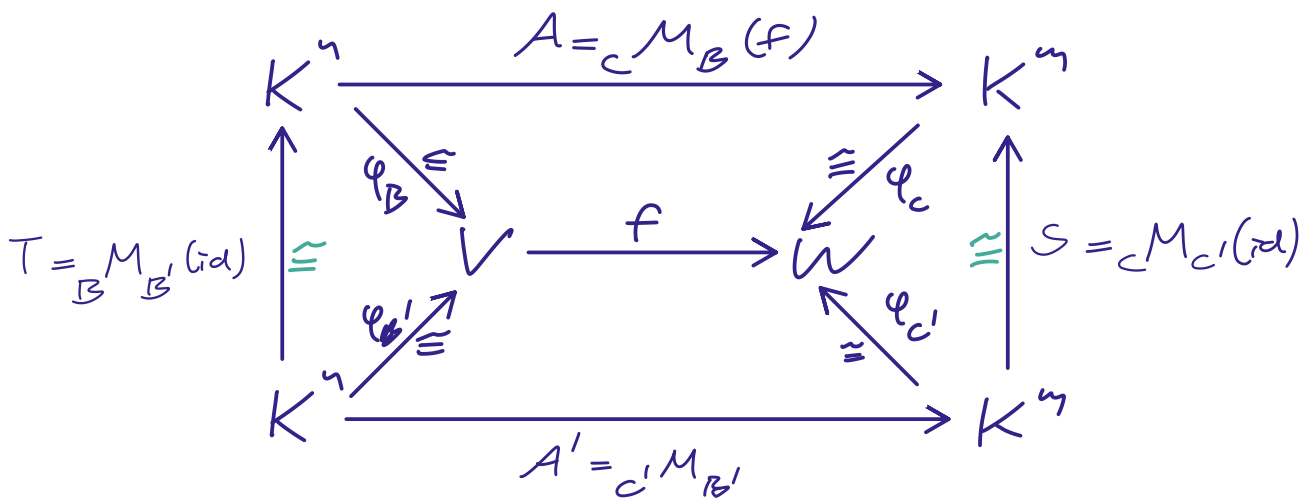
$$A' = T^{-1} \cdot A \cdot T$$

Notiz: äquivalent \Leftrightarrow ähnlich

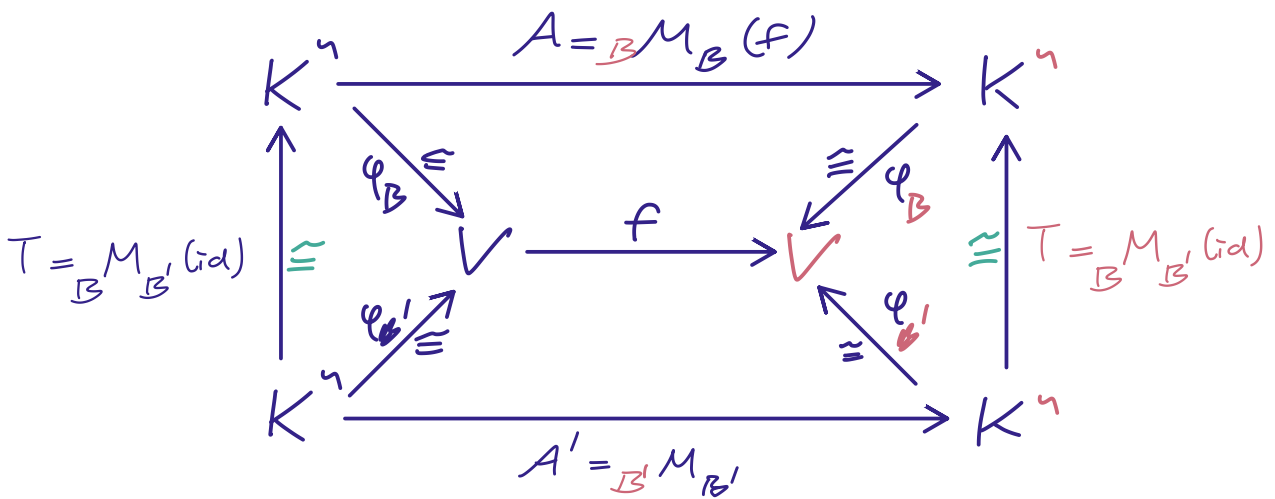
Bsp: $\left. \begin{array}{l} A \text{ invertierbar} \\ A' \text{ nicht invertierbar} \end{array} \right\} \Rightarrow A, A' \text{ weder äquivalent noch ähnlich}$

9.2 Notiz (abstrakte Sichtweise):

A, A' äquivalent \Leftrightarrow $\left\{ \begin{array}{l} (A, A' \text{ stellen bezüglich} \\ \text{geigneter Basen die-} \\ \text{selbe Abbildung dar:} \\ \exists \text{ lineare Abb. } f: V \rightarrow W \\ \text{und Basen } B, B', C, C', \\ \text{sodass:} \\ A = {}_C M_B(f) \\ A' = {}_{C'} M_{B'}(f) \end{array} \right.$



A, A' ähnlich \Leftrightarrow $\left\{ \begin{array}{l} (A, A' \text{ stellen bezüglich} \\ \text{geigneter Basen denselben} \\ \text{Endomorphismus dar:} \\ \exists \text{ Endomorph. } f: V \rightarrow V \\ \text{und Basen } B, B', \cancel{C}, \cancel{C'}, \\ \text{so dass:} \\ A = {}_B M_B(f) \\ A' = {}_{B'} M_{B'}(f) \end{array} \right.$



Satz 9.3 (Äquivalenz konkret):

① Jede Matrix $A \in \text{Mat}_K(n \times n)$ ist äquivalent zu Matrix in Normalform

$$\left(\begin{array}{c|c} \overbrace{\begin{pmatrix} 1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & 1 & \\ \hline & & & 0 \end{pmatrix}}^r & \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \\ \hline \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \end{array} \right) \quad \text{mit } r = \text{rk } A$$

② $A, A' \in \text{Mat}_K(n \times n)$ äquivalent $\Leftrightarrow \text{rk } A = \text{rk } A'$.

Beweis: Kombiniere:

Satz 6.20: Zeilentransfo \equiv Linksmult. mit Elementarmatrix

Spaltenstransfo \equiv Rechtsmult. mit Elementarmatrix

Satz 6.26: Normalform lässt sich durch Zeilen- & Spaltenstransfos erreichen.

Korollar 6.22: Transfos ändern Rang nicht. \square

Ziel: Konkrete Beschreibung von Ähnlichkeit

Das ist deutlich schwieriger.

Wenden u. A. sehen:

① Manche Matrizen sind ähnlich zu

$$\begin{pmatrix} a_1 & & & 0 \\ & a_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & a_n \end{pmatrix} \quad \text{für gewisse } a_i \in K$$

② A, A' ähnlich $\Rightarrow A, A'$ haben dasselbe char. Polynom

9.4 Def: Eine **Diagonalmatrix** ist eine quadratische Matrix der Form

$$\begin{pmatrix} a_1 & & & 0 \\ & a_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & a_n \end{pmatrix} \quad \text{für gewisse } a_i \in K$$

$A \in \text{Mat}_K(n \times n)$ ist **diagonalisierbar**, falls sie ähnlich ist zu einer Diagonalmatrix.

Ein Endomorphismus $f: V \rightarrow V$ (auf einem endlich-dim. VR V) ist **diagonalisierbar**, falls es eine Basis B von V gibt, sodass ${}_B M_B(f)$ Diagonalmatrix ist.

(Äquivalent: falls für beliebige Basis B ${}_B M_B(f)$ diagonalisierbar ist.)

Beispiel: $A := \begin{pmatrix} a_1 & & & 0 \\ & a_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & a_n \end{pmatrix}$ Diagonalmatrix

$f_A: K^n \rightarrow K^n$ hat EW a_1, \dots, a_n ;

Ein EV zu a_i ist Standardbasisvektor \underline{e}_i :

$$f_A(\underline{e}_i) = \begin{pmatrix} a_1 & & & 0 \\ & a_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & a_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \vdots \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \end{pmatrix}_i = \begin{pmatrix} \vdots \\ 0 \\ a_i \\ 0 \\ \vdots \end{pmatrix} = a_i \cdot \underline{e}_i$$

Allgemeiner:

Ist $\mathcal{B} = (\underline{b}_1, \dots, \underline{b}_n)$ Basis
von V , $f: V \rightarrow V$ mit

$${}_{\mathcal{B}}M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a_1 & & & 0 \\ & a_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & a_n \end{pmatrix},$$

so ist \underline{b}_i EV zum EW a_i .

$$f(\underline{b}_i) = a_i \cdot \underline{b}_i$$



Selbst wenn f diagonalisierbar
ist, ist nicht jeder Vektor $\neq \underline{0}$
ein EV.

Beispiel: $\mathbb{R}^2 \xrightarrow{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}} \mathbb{R}^2$

$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ EV zum EW 1

$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ EV zum EW 2

$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ist kein EV:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \leftarrow \text{kein Vielfaches von } \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

9.5 Def: V endlich-dim. VR, $f: V \rightarrow V$
Endomorphismus.

$a \in K$ ist **Eigenwert** (EW) von f ,
falls es $\underline{v} \in V \setminus \{\underline{0}\}$ gibt, sodass

$$f(\underline{v}) = a \cdot \underline{v}$$

\underline{v} heißt dann **Eigenvektor** (EV)
zum EW a .

Der **Eigenraum** von f zu $a \in K$
ist die Menge aller EV zu a
zusammen mit $\underline{0}$:

$$\text{Eig}(f; a) := \{ \underline{v} \in V \mid f(\underline{v}) = a \cdot \underline{v} \}$$

9.6 Notiz: Eigenräume sind UVR.

$$(\underline{0} \in \text{Eig}(f; a) \quad \checkmark)$$

Sind \underline{v} und $\underline{w} \in \text{Eig}(f; a)$, so ist auch

$$\underline{v} + \underline{w} \in \text{Eig}(f; a):$$

$$f(\underline{v} + \underline{w}) = \underset{\substack{f \\ \text{linear}}}{f(\underline{v}) + f(\underline{w})} = a \cdot \underline{v} + a \cdot \underline{w} \\ = a \cdot (\underline{v} + \underline{w})$$

Ist $\underline{v} \in \text{Eig}(f; a)$, $b \in K$, so ist

$$b \cdot \underline{v} \in \text{Eig}(f; a) \quad [\dots]$$

9.7 Notiz: $f: V \rightarrow V$ diagonalisierbar
 $\Leftrightarrow \exists$ Basis von V , die nur
aus EV von f besteht
(siehe Beispiel nach Def. 9.4)

9.8 Notiz: Ein Vektor kann EV zu
höchstens einem EW sein:

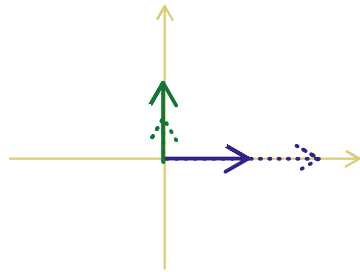
$$\text{Eig}(f; a) \cap \text{Eig}(f; b) = \{\underline{0}\}$$

für $a \neq b$

(Für $\underline{v} \in \text{Eig}(f; a) \cap \text{Eig}(f; b)$ gilt:
 $b \cdot \underline{v} = f(\underline{v}) = a \cdot \underline{v}$, also
 $\underbrace{(b-a)}_{\neq 0} \cdot \underline{v} = \underline{0}$, also folgt $\underline{v} = \underline{0}$.)

Beispiele:

① $\mathbb{R}^2 \curvearrowright \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$



$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ EV zum EW 2

$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ EV zum EW $\frac{1}{2}$

② $\mathbb{R}^2 \curvearrowright f \quad M(f) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$

$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$, also $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ EV zum EW 1

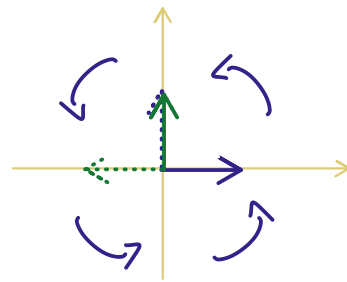
$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}$, also $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ EV zum EW 3

Wählen wir $B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$,

ist also ${}_B M_B(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$

③ $\mathbb{R}^2 \curvearrowright \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

hat keine EV!



(Rotation um 90°)

9.9 Satz: $f: V \rightarrow V$ Endomorphismus.
 $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_\ell$ von f zu paarweise
 verschiedenen (d.h.: $a_i \neq a_j$ für alle $i \neq j$)
 $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_\ell$ sind linear unabhängig

Beweis: Induktion über ℓ .

IA: $\ell = 1$: Per Def. von \underline{v}_1 ist $\underline{v}_1 \neq \underline{0}$,
 somit ist (\underline{v}_1) linear
 unabhängig.

IV: Satz gilt für $\ell - 1$ EW.

IS: Angenommen

$$(*) \quad \sum_{i=1}^{\ell} s_i \cdot \underline{v}_i = \underline{0} \quad (s_i \in K)$$

$$(1) \quad \sum_{i=1}^{\ell} s_i \cdot a_i \cdot \underline{v}_i = \underline{0}$$

$$(2) \quad \sum_{i=1}^{\ell} s_i \cdot a_\ell \cdot \underline{v}_i = \underline{0}$$

Differenz aus (1) & (2):

$$\sum_{i=1}^{\ell-1} s_i \cdot (a_i - a_\ell) \cdot \underline{v}_i = \underline{0}$$

$i = \ell:$ $s_\ell \cdot (\cancel{a_\ell} - a_\ell) \cdot \underline{v}_\ell$

Da $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_{\ell-1}$ nach IV linear unabh.
 sind, folgt:

$$s_i \cdot \underbrace{(a_i - a_\ell)}_{\neq 0} = 0 \quad \text{für } i \in \{1, \dots, \ell-1\}$$

Somit folgt $s_i = 0$ für $i \in \{1, \dots, l-1\}$.
Eingesetzt in (*) folgt

$$s_l \cdot \underline{v}_l = 0$$

und somit (da $\underline{v}_l \neq \underline{0}$) auch $s_l = 0$. \square

9.10 Geometrisches Diagonalisierbarkeitskriterium

Seien a_1, \dots, a_l die verschiedenen EW von $f: V \rightarrow V$, V endlich-dim. Dann gilt:

- (a) f diagonalisierbar
- \Leftrightarrow (b) $\bigoplus_{i=1}^l \text{Eig}(f, a_i) = V$ („ V zerfällt in die Eigenräume“)
- \Leftrightarrow (c) $\sum_{i=1}^l \dim \text{Eig}(f, a_i) = \dim V$

Erinnerung zu (b):

$\bigoplus_{i=1}^l \text{Eig}(f, a_i) = V$ bedeutet (laut Def. 4.21:

$\bigoplus_{i=1}^l \text{Eig}(f, a_i) \xrightarrow{(*)} V$ ist ein Isomorphismus.
 $(\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_l) \mapsto \sum_{i=1}^l \underline{v}_i$

Laut Notiz 4.22 ist das äquivalent zu:

$$\textcircled{1} \quad \underbrace{\sum_{i=1}^{\ell} \text{Eig}(f, a_i)}_{\langle \cup \text{Eig}(f, a_i) \rangle} = V$$

und $\textcircled{2}$ für alle $v_i \in \text{Eig}(f; a_i)$ gilt:
$$\sum_{i=1}^{\ell} v_i = \underline{0} \Rightarrow v_1 = \dots = v_{\ell} = \underline{0}$$

Beweis zu Satz 9.10:

Satz 9.9 zeigt: $\textcircled{2}$ gilt, unabhängig von Voraussetzungen an f .

Zu zeigen ist also nur: $a \Leftrightarrow \textcircled{1} \Leftrightarrow c$

$(a \Rightarrow \textcircled{1})$ klar, da V nach Voraussetzung (a) Basis aus EV hat.

$(a \Leftarrow \textcircled{1})$ Nach Annahme $\textcircled{1}$ besitzt V ein Erzeugendensystem aus EV. Wähle daraus eine Basis.

$\textcircled{2} \Leftrightarrow c$: Erinnerung:

5.14 Dimensionsformeln

V_1, V_2 endlich-erzeugte VR
 U UVR von V

$$(a) \quad \dim U = \dim V \Leftrightarrow U = V$$

$$(d) \quad \dim(V_1 \oplus V_2) = \dim V_1 + \dim V_2$$

Aus 5.14(d) folgt:

$$\dim(\oplus \text{Eig}(f, a_i)) = \sum_{i=1}^{\ell} \dim \text{Eig}(f, a_i)$$

Benutze nun 5.14(a). □