Script zur Vorlesung: Lineare Algebra II 24

Prof. Dr. Salma Kuhlmann

In diesem Skript beweisen wir Satz 24.2 und untersuchen seine Folgerungen. Damit beenden wir Kapitel III.

Erinnerung 24.0:

Sei V ein K-Vektorraum und seien $W \subseteq V, W' \subseteq V$ Unterräume. W' ist Komplement von W in V, wenn $V = W \oplus W'$.

Bemerkung 24.1.

- 1. Sei $W \subseteq V$ ein Unterraum und $v_1^1, \dots, v_s^1 \in V$ linear unabhängig, so dass $span\{v_1^1,\ldots,v_s^1\}\cap W=\{0\}$ sind. Dann kann man $\{v_1^1,\ldots,v_s^1\}$ zu einer Basis von einem Komplement von W in V ergänzen.
- 2. Komplemente existieren und sind im Allgemeinen nicht eindeutig.

Beweis: ÜA

Satz 24.2. (Jordan Normalform).

Sei V ein endlich dimensionaler K-Vektorraum und $T \in \mathcal{L}(V,V)$. Sei Min. Pol. $(T) = (x-c)^r$ mit $c \in K$. Dann hat V eine Basis aus Jordanketten zum Eigenwert c (eine Jordanbasis). Die längsten Ketten haben die Länge r, die Anzahl der Ketten in jeder Länge ist eindeutig bestimmt.

Beweis: Beachte, dass

$$\ker(T-cI) \subseteq \ldots \subseteq \ker(T-cI)^r = V.$$

Behauptung:

Seien $j \ge 2$ und $v^1, \ldots, v^s \in \ker(T - cI)^j$ linear unabhängig und $\operatorname{span}\{v^1, \ldots, v^s\} \cap \ker(T - cI)^{j-1} = \operatorname{span}\{v^1, \ldots, v^s\}$ $\{0\}.$

Dann gelten:

1.
$$w^1 := (T - cI)v^1, \dots, w^s := (T - cI)v^s \in \ker(T - cI)^{j-1}$$
 linear unabhängig und

2.
$$span\{w^1, \dots, w^s\} \cap \ker(T - cI)^{j-2} = \{0\}.$$

Beweis der Behauptung:

1.
$$0 = (T - cI)^{j}v^{i} = (T - cI)^{j-1}\underbrace{(T - cI)v^{i}}_{w^{i}}$$
. Also $w^{i} \in \ker(T - cI)^{j-1}$.

Sei nun $\sum_{i=1}^{s} c_{i}w^{i} = 0$ mit $c_{i} \neq 0$ für ein i , so $\sum_{i=1}^{s} c_{i}(T - cI)v^{i} = 0$.

Also $(T - cI)\sum_{i=1}^{s} c_{i}v^{i} = 0$. Also $\sum_{i=1}^{s} c_{i}v^{i} \in \ker(T - cI)^{j-1}$, weil $(T - cI)^{j-1}(\sum c_{i}v^{i}) = (T - cI)^{j-2}\underbrace{(T - cI)(\sum c_{i}v^{i})}_{0} = 0$.

Also ist $\sum_{i=1}^{s} c_{i}v^{i} \in \operatorname{span}\{v^{1}, v^{s}\} \cap \ker(T - cI)^{j-1}$

Also ist
$$\sum_{i=1}^{s} c_i v^i \in span\{v^1, \dots, v^s\} \cap \ker(T-cI)^{j-1}$$
.

Also ist $\sum_{i=1}^{s} c_i v^i = 0$ mit $c_i \neq 0$ für ein i. Widerspruch, da $\{v_1, \dots, v_s\}$ linear unabhängig sind.

2. Betrachte nun $\sum c_i w^i$, so dass $(T - cI)^{j-2} (\sum c_i w^i) = 0$. Dann ist $(T - cI)^{j-1} (\sum c_i v^i) = 0$, also $\sum c_i v^i = 0$ und damit $(T - cI) (\sum c_i v^i) = 0$. Also $\sum c_i (T - cI) v^i = 0 = \sum c_i w^i$.

Wir bauen nun eine Basis aus Jordanketten.

- $n_r := \dim \ker(T cI)^r \dim \ker(T cI)^{r-1}$ und schreibe $V = V_r \oplus \ker(T cI)^{r-1}$. Sei $\{v_r^1, \dots, v_r^{n_r}\}$ eine Basis für V_r . Setze $v_{r-1}^1 := (T - cI)v_r^1, \dots, v_{r-1}^{n_r} := (T - cI)v_r^{n_r} \in \ker(T - cI)^{r-1}$ und ergänze zu einer Basis von einem Komplement V_{r-1} von $\ker(T - cI)^{r-2}$ in $\ker(T - cI)^{r-1}$: $\{v_{r-1}^1, \dots, v_{r-1}^{n_r}, v_{r-1}^{n_r+1}, \dots, v_{r-1}^{n_r+n_{r-1}}\}$.
- Also $n_{r-1} = \dim \ker (T cI)^{r-1} \dim \ker (T cI)^{r-2} n_r$ und $\ker (T cI)^{r-1} = V_{r-1} \oplus \ker (T cI)^{r-2}$
- Wir verfahren so weiter für jedes $i = r 2, \dots, 1$. Dabei berechnen wir immer:

$$n_i = \dim \ker (T - cI)^i - \dim \ker (T - cI)^{i-1} - n_r - \dots - n_{i+1}.$$

• Im letzten Schritt bekommen wir $v_1^1 = (T-cI)v_2^1, \dots, v_1^{n_r+\dots+n_2} = (T-cI)v_2^{n_r+\dots+n_2}, \text{ welches wir zu einer Basis von ker}(T-cI)$ ergänzen: $v_1^1, \dots, v_1^{n_r+\dots+n_2}, v_1^{n_r+\dots+n_2+1}, \dots, v_1^{n_r+\dots+n_2+n_1}.$ Insbesondere ist

$$n_1 = \dim \ker (T - cI)^1 - \dim \ker (T - cI)^0 - n_r - \dots - n_2 = \dim \ker (T - cI) - \sum_{i=2}^r n_i.$$

• Dies ist die Gestalt der gesamten Jordanbasis für V, die wir erhalten (wobei jede "Spalte" hierunter eine Jordankette ist):

$$\begin{array}{c} v_{r}^{1},\ldots,v_{r}^{n_{r}},\\ v_{r-1}^{1},\ldots,v_{r-1}^{n_{r}},\\ \vdots\\ v_{1}^{1},\ldots,v_{1}^{n_{r}},\\ n_{r} \end{array} \begin{array}{c} v_{r-1}^{n_{r}+1},\ldots,v_{r-1}^{n_{r}+n_{r-1}},\\ \vdots\\ v_{1}^{1},\ldots,v_{1}^{n_{r}},\\ n_{r} \end{array} \begin{array}{c} v_{1}^{n_{r}+1},\ldots,v_{1}^{n_{r}+n_{r-1}},\\ \vdots\\ n_{r-1} \end{array} \begin{array}{c} v_{1}^{n_{r}+\cdots+n_{2}+1},\ldots,v_{1}^{n_{r}+\cdots+n_{2}+n_{1}}\\ \vdots\\ n_{r} \end{array}$$

$$\begin{array}{c} v_{1}^{n_{r}+\cdots+n_{2}+1},\ldots,v_{1}^{n_{r}+\cdots+n_{2}+1}\\ \vdots\\ n_{r}^{n_{r}+\cdots+n_{2}+1}\\ \vdots\\ n_{r}^{n_{r}+\cdots$$

Bemerkung 24.3.

Die Matrixdarstellung in der Joradanbasis, die wir in Satz 24.2 erhalten haben, ist

$$A_c \coloneqq \left(\begin{array}{cccc} J_r(c) & & & & & \\ & \ddots & & & 0 & & \\ & & J_r(c) & & & & \\ & & & \ddots & & & \\ & & & & J_1(c) & & \\ & & & & & \ddots & \\ & & & & & J_1(c) \end{array}\right) \text{ wobei die Jordanzelle } J_i(c) \ n_i\text{-mal erscheint.}$$

Korollar 24.4.

Sei V ein endlich dimensionaler K-Vektorraum, $T \in \mathcal{L}(V, V)$. Falls Min. Pol. (T) (oder Char. Pol. (T)) über K zerfällt, dann hat V eine Basis von Jordanketten zu den verschiedenen Eigenwerten. Die Anzahl der Jordanketten in jeder Länge ist eindeutig bestimmt.

Beweis:

Sei Min. Pol.
$$(T) = (x - c_1)^{r_1} \cdots (x - c_k)^{r_k}$$

Satz 23.2 liefert eine Zerlegung:

$$V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$$
 mit W_i T -invariant und Min. Pol. $T_{W_i} = (x - c_i)^{r_i}$.

Jordan Normalform liefert Basen \mathcal{B}_{c_i} von Jordanketten für T_{W_i} und jedes c_i .

Setze $\mathcal{B} = \bigcup_{i=1}^k \mathcal{B}_{c_i}$ (die geordnete Basis).

Bemerkung 24.5.

Sei $V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_k$, W_i T-invariant und $\mathcal{B}_i = \text{Basis für } W_i$, $\mathcal{B} = \bigcup_{i=1}^k \mathcal{B}_{c_i}$ (als geordnete Basis). Es

$$[T]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} A_1 & & & \\ & & & 0 \\ & & \ddots & \\ & 0 & & \\ & & & A_k \end{pmatrix}$$

wobei $A_i = [T_{W_i}]_{\mathcal{B}}$

Beweis: Siehe ÜB.

In B3 werden wir algebraisch abgeschlossene Körper kennenlernen. Wenn K algebraisch abgeschlossen ist (z.B. $K = \mathbb{C}$), dann zerfällt jedes Polynom (vom Grad ≥ 1) über K.

Korollar 24.6.

Sei K algebraisch abgeschlossen, V ein endlich dimensionaler K-Vektorraum und $T \in \mathcal{L}(V, V)$. Es gibt eine Basis \mathcal{B} von V, so dass

wobei $c_1, \ldots c_k$ die Eigenwerte von T sind und A_{c_i} wie in Bemerkung 24.3 beschrieben.