

Aufgabe 16.4

Sei \vec{x} Eigenvektor zum Eigenwert λ der Matrix A , ferner sei E wie üblich die Einheitsmatrix.

a) Vereinfachen Sie den Ausdruck $(A^2 - A - 2E)\vec{x}$!

b) Geben Sie für die Matrizen $A_1 = \begin{pmatrix} 11 & 6 \\ -18 & -10 \end{pmatrix}$ und $A_2 = \begin{pmatrix} 5 & 4 & -2 \\ 4 & 5 & 2 \\ 6 & 6 & 0 \end{pmatrix}$ aus den

Aufgaben 16.1 und 16.3 die Eigenwerte und Eigenvektoren von $\tilde{A} = A^2 - A - 2E$ an!

Lösung:

$$A\vec{x} = \lambda\vec{x}$$

$$\text{a) } (A^2 - A - 2E)\vec{x} = AA\vec{x} - A\vec{x} - 2\vec{x} = A\lambda\vec{x} - \lambda\vec{x} - 2\vec{x} = \lambda A\vec{x} - \lambda\vec{x} - 2\vec{x} = \lambda \cdot \lambda\vec{x} - \lambda\vec{x} - 2\vec{x} = (\lambda^2 - \lambda - 2)\vec{x}$$

$$\text{b) } \tilde{A}\vec{x} = (A^2 - A - 2E)\vec{x} = (\lambda^2 - \lambda - 2)\vec{x}$$

Also sind alle Eigenvektoren von A auch solche von \tilde{A} , die zugehörigen Eigenwerte sind $\tilde{\lambda} = \lambda^2 - \lambda - 2$. Da die Matrizen A_1 und A_2 zwei bzw. drei linear unabhängige Eigenvektoren haben und die Matrizen \tilde{A}_1 und \tilde{A}_2 nicht mehr als zwei bzw. drei linear unabhängige Eigenvektoren haben können, sind deren Eigenwerte und Eigenvektoren damit vollständig bekannt.

$$\text{zu } A_1 = \begin{pmatrix} 11 & 6 \\ -18 & -10 \end{pmatrix} : \lambda_1 = 2, \vec{x}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}, \lambda_2 = -1, \vec{x}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\tilde{A}_1 = A_1^2 - A_1 - 2E : \tilde{\lambda}_1 = \tilde{\lambda}_2 = 0 \text{ mit EV } \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

0 doppelter Eigenwert mit zwei linear unabhängigen Eigenvektoren

(vgl. Aufgabe 16.1e): Setzt man eine Matrix A in ihr charakteristisches Polynom ein, so erhält man die Nullmatrix. Es ist also $\tilde{A}_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$. Diese Matrix kann nur 0 als Eigenwert haben, wegen $\tilde{A}_1\vec{x} = \vec{0} = 0\vec{x}$ sind alle Vektoren des \mathbb{R}^2 Eigenvektoren. Die angegebenen beiden Eigenvektoren \vec{x}_1 und \vec{x}_2 bilden eine Basis des \mathbb{R}^2 , jede Linearkombination, d.h. jeder Vektor des \mathbb{R}^2 , ist Eigenvektor.)

$$\text{zu } A_2 = \begin{pmatrix} 5 & 4 & -2 \\ 4 & 5 & 2 \\ 6 & 6 & 0 \end{pmatrix} : \lambda_1 = 0, \vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \lambda_2 = 1, \vec{x}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \lambda_3 = 9, \vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\tilde{A}_2 = A_2^2 - A_2 - 2E : \tilde{\lambda}_1 = -2, \vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \tilde{\lambda}_2 = 0, \vec{x}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \tilde{\lambda}_3 = 70, \vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$