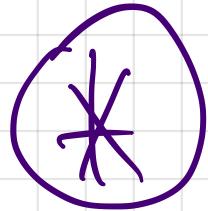


Was kann man gemacht?

Kapitel 5

Polynome

- Polynome \neq polynomiale Funktionen für endliche Ringe.
- Polynomdivision und euklidische Algorithmen zum Bestimmen größter gemeinsamer Teiler

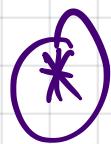


Satz $f, g \in K[T]$, K Körper

$$\langle f, g \rangle_{K[T]} = \langle \text{ggT}(f, g) \rangle$$

ist das Polynom kleinsten Grades
in $\langle f, g \rangle_{K[T]}$.

(*) Bestimmen von Inversen in \mathbb{Z}/n
und $K[T]/f$



Was haben Elemente in
 $\mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}, \mathbb{Z}/p\mathbb{Z}$ -Wurzeln

(*) welche Wurzel in $\mathbb{Z}/p\mathbb{Z}$
falls $p \equiv 1 \pmod{4}$
(oder $p=2$)

- Formale Ableitungen $f \in K[\bar{x}]$
 - $\deg(f) = 0$: $x \in K$ ist eine n -fache NST von f ($\Leftrightarrow x$ ist Nullstelle von $f, df, d^2f, \dots, d^{n-1}f$ aber nicht $d^n f$).
 - f und df teilerfremd
 - immer \Downarrow
 - $\Uparrow K$ alg. a.f.g. ($K = \mathbb{C}$)

Kapitel 6 Diagonalisierung

- Eigenwerte + Eigenvektoren

- 1. Diagonal

$$A \in \mathbb{R}^{n \times n, k}$$

$$u = u_{\lambda_1}(A) + \dots + u_{\lambda_k}(A)$$

wobei $u_{\lambda_i}(A) = \dim(\text{Eig}_{\lambda_i}(A))$
"geometrische Vielfachheit".

- charakteristisches Polynom.

$$\chi_A = \det(I_n \cdot t - A).$$

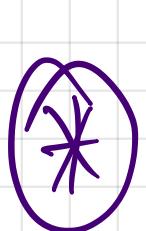
Eigenwerte von $A = \text{NST von } \chi_A$.

Basen der Eigenräume

liegen zusammen in Eigenbasis

$$u = u_{T-2_1}(x_1) + \dots + u_{T-2_k}(x_k)$$

2. Dieg Lin



A diag'ler $\Leftrightarrow X_A$ zerfällt in
lineare Faktoren

$$+ u_{2_i}(A) = u_{T-2_i}(X_A)$$

algebraische
Vielfachheit
es gilt immer
 \leq

X_A zerfällt in einfache lineare Faktoren

$\Rightarrow A$ diag'ler

- Pliniale polygone von A
 (\oplus) bestimmen!

3. Diagonale

$\overbrace{\quad}$
 A diagonal \Leftrightarrow vnn_A
insbesondere $L = Q$
 $\overbrace{\quad}$
 A diagonal \Leftrightarrow vnn_A und stmn_A
insbesondere sind teilerfremd

Theorem (Cayley-Hamilton)

$\text{vnn}_A(\chi_A)$ und $\chi_A \mid \text{lin}_A$

insbesondere beiden Seite die gleich Pfeile
 und Nullstellen

Kapitel 7. Die Spatiale Line

Bilinear form

sich zu Konjugation

- wie Endomorphismen zu Ähnlichkeit
(Basiswechselgesetz).

Gram-Schmidt-Versuch

- (*) Das Bestimmen von
Orthogonal basen

- $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ euklidisch (v_1, \dots, v_n)

- (*) \rightarrow Bestimme Orthogonal Basis von
 \downarrow $\langle v_1, \dots, v_n \rangle_{\mathbb{R}}$

Theo (Jacobi) $\det(K) \neq 0$ so ist
jede Matrix konjugiert zu Diagonalmatrix
symmetrische

z.B. Sylvestr

jeder sym. über \mathbb{R} ist

- konjugiert zu

$$\begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

- jeder sym. über \mathbb{C} ist
lang

$$\begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

- jede sym. über \mathbb{Q}_p ist lang

$$\left(\begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} \cup g \in \mathbb{Q}_p \setminus \{0\} \text{ beliebig.} \right)$$

Theorem (Spektralsatz) $K = \mathbb{R}$

A symmetrisch $\Leftrightarrow A$ diagonalisierbar mit orthogonaler Basis

$$(A = A^T)$$

$$K = \mathbb{R}$$

A hermitesch $\Leftrightarrow A$ diagonalisierbar mit reellen Eigenwerten und unitärer Basis

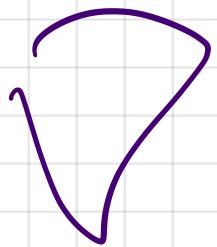
$$(A = \overline{A^T})$$

A normal \Leftrightarrow

A diagonalisierbar mit unitärer Basis

$$(A \cdot \overline{A^T} = \overline{A^T} \cdot A)$$

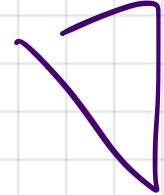
Orthogonale / unitäre Basen der Eigenräume
fügen sich zu orthogonalem / unitärem
Eigenbasis zusammen.



Über \mathbb{R} heißt eine



Matrix orthogonal



Wenn ihre Zeilen / Spalten
orthogonal sind.

TSCHÜLLIGUNG.

(nicht meine Schuld)

Kapitel 8

Normalformen

Primär zerlegung

$$K^u = \ker(P_1^{u_1}(A)) \oplus \dots \oplus \ker(P_k^{u_k}(A))$$

wobei $\text{min}_A = P_1^{u_1} \cdot \dots \cdot P_k^{u_k}$ Primärzerlegung.

Für linear P_i heißen diese Kerne
 $\text{Haupträume zu den } \lambda_i$:

die Haupträume zu den λ_i .

Thm: $\dim(\text{Hpt}_{\lambda_i}(A)) = m_{\lambda_i}(x_A)$
(allgemein $\dim \ker(P_i^u(A)) = \deg(P_i) \cdot m_{P_i}(x_A)$)

Jordan Normalform

Theorem Es sind äquiv

- A ist ähnlich zu einer Dreiecksmatrix
 - λ zerfällt in Linearfaktoren
 - X_A zerfällt in Linearfaktoren
 - $u = u_{T-2_1}(A) + \dots + u_{T-2_k}(A)$
 - $K^u = H_{pt_{2_1}}(A) \oplus \dots \oplus H_{pt_{2_k}}(A)$
 - A ist ähnlich zu einer Jordanmatrix.
- (*) Bestimmen einer Jordanform und einer Jordansbasis.

Frobenius normal form

K Körper, $A \in \text{Mat}(n,n,K)$

$\rightarrow A \sim \begin{array}{c} \text{Frobenius matrix} \\ | \\ \text{endlich} \end{array}$

$$\left(\begin{matrix} C_{F_1} & & & & & & & \\ & \ddots & & & & & & \\ & & \ddots & & & & & \\ & & & \ddots & & & & \\ & & & & \ddots & & & \\ & & & & & \ddots & & \\ & & & & & & \ddots & \\ & & & & & & & C_{F_k} \end{matrix} \right)$$

und $F_i \mid F_{i+1}$ normale
nicht hau Polynome.
"inversible Factors"

und

$$F_\Sigma = \min_A \quad \overline{f}_1 \cdot \dots \cdot \overline{f}_k = \chi_A$$

nicht hau

\overline{f}_k sind die Elemente teiler von
 $\mathbb{I}_n : T - A \in \text{Mat}(n,n,K[T])$.

Euclid'scher

$A \in \text{Mat}(n, n, R)$

R euklidisch

$\exists B, C$ invertierbar mit

$$\beta \cdot A \cdot C = \begin{pmatrix} a_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & a_n & \\ & & & 0 \end{pmatrix}$$

A, β ähnlich
↔ gleiche
Signatur
Faktoren

für eine Teilfolge $a_i | a_{i+1}$

(*) Elt teile bestimmen für \mathbb{Z}

Für $K[\mathbb{Z}]$ wird der Algorithmus
der Elementen nicht vorkommen.