1 Gaußsches Eliminationsverfahren (10 P)

Wir betrachten

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 21 & 13 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 6 & 2 & 43 & 26 \\ 3 & 1 & 18 & 12 \end{pmatrix}, \qquad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 15 \\ -4 \\ 30 \\ 14 \end{pmatrix}.$$

- a) (3 P) Lösen Sie $\mathbf{A}x = \mathbf{b}$ mit Hilfe des Gaußverfahrens.
- b) (2 P) Finden Sie die LU-Zerlegung $\mathbf{A} = \mathbf{L}\mathbf{U}$, wobei \mathbf{L} eine normierte untere Dreiecksmatrix, und \mathbf{U} eine obere Dreiecksmatrix ist. (Eine Dreiecksmatrix \mathbf{L} ist normiert, wenn die Diagonaleinträge L_{ii} gleich 1 sind). Lesen Sie det \mathbf{A} ab.
- c) (3 P) Finden Sie eine Diagonalmatrix D und eine normierte obere Dreiecksmatrix Ũ, so dass A = LDŨ. Bestimmen Sie aus diesen Ergebnissen die inverse Matrix A⁻¹.
- d) (2P) Die Eigenwertgleichung einer reellen Matrix kann komplexe Lösungen haben. Argumentieren Sie, dass im Gegensatz dazu, eine lösbare lineare Gleichung mit:
 - ...reellen Koeffizienten eine relle Lösung, und eine
 - ...mit ganzzahligen Koeffiziente eine rationale Lösung

hat.

2 Positiv semi-definite Matrizen (10 P)

Eine $n \times n$ -Matrix **R** is positiv semidefinit (psd) wenn (1) $\mathbf{R}^{\dagger} = \mathbf{R}$ und (2) für alle $\mathbf{v} \in \mathbb{C}^n$ ist das hermitesche Skalaprodukt $\langle \mathbf{v}, \mathbf{R} \mathbf{v} \rangle \geq 0$.

Zugegeben, der Name könnte nicht umständlicher sein... ...aber Sie sollten trotzdem lernen ihn auszusprechen, denn positiv semidefinite Matrizen spielen in vielen Gebieten eine wichtige Rolle. In der QM werden sie *Dichtematrizen* genannt und beschreiben "gemischte Zustände"; in der Statistik treten sie als *Kovarianzmatrizen* auf, die Abhängigkeiten zwischen korrelierten Größen erklären können; und die *Polarzerlegung* zeigt, dass man sie als "matrixwertige Version der positiven Zahlen" interpretieren kann.

a) (2P) Zeigen Sie, dass eine hermitesche Matrix R genau dann psd ist, wenn sie nicht-negative Eigenwerte hat.

Hinweis: Entwickeln Sie $v \in \mathbb{C}^n$ in der Eigenbasis und berechnen Sie $\langle v, \mathbf{R}v \rangle$.

b) (2P) Sei **A** eine beliebige $n \times m$ -Matrix. Zeigen Sie, dass $\mathbf{R} = \mathbf{A}\mathbf{A}^{\dagger}$ psd ist. Folgern Sie, dass für beliebige Zahlen $p_i \geq 0$ und Vektoren $\mathbf{v}_i \in \mathbb{C}^n$, die Matrix $\mathbf{R} = \sum_i p_i \mathbf{v}_i \mathbf{v}_i^{\dagger}$ psd ist.

Hintergrund: Der letzte Ausdruck ist in der QM wichtig. Dort beschreiben die Vektoren v_i "reine" Zustände eines Systems, die mit den p_i 's "gewichtet und gemischt" werden.

c) (2 P) Zeigen Sie, dass wenn \mathbf{R}, \mathbf{S} psd sind, dann ist $\text{Tr}(\mathbf{R}\mathbf{S}) \geq 0$.

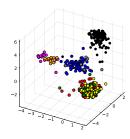
Hintergrund: In der QM werden gewisse Messwahrscheinlichkeiten durch ${\rm Tr}(RS)$ berechnet. Die Interpretation macht natürlich nur dann Sinn, wenn das Ergebnis nicht negativ ist.

Betrachten Sie ein Sammlung $\{x_i\}_{i=1}^N$ von Vektoren im \mathbb{R}^n . Wir interpretieren sie als N Stichproben eines statistischen Experiments, bei dem pro Stichprobe n Zahlen gesammelt werden – z.B. die Antworten auf eine Umfrage mit n Fragen. Der (vektorielle!) Mittelwert ist $\mathbf{m} = \frac{1}{N} \sum_i \mathbf{x}_i$. Die Kovarianzmatrix ist

$$oldsymbol{R} = rac{1}{N-1} \sum_i (oldsymbol{x}_i - oldsymbol{m}) (oldsymbol{x}_i - oldsymbol{m})^t.$$

Für n=1 ist $\mathbf{R}=s^2$ die *empirische Varianz* von N reellen Stichproben, die Sie vielleicht kennen.

- d) (2P) Zeigen Sie, dass R psd ist.
- e) (2 P) Zeigen Sie, dass $\operatorname{Tr} \mathbf{R} \geq 0$, mit Gleichheit genau dann, wenn alle Stichproben gleich sind, $x_i = x_j$. (Man kann die Spur der Kovarianzmatrix also als Maß der Streuung benutzen).



Ausblick: Die Eigenwete und Eigenvektoren der Kovarianzmatrix können versteckte Strukturen in großen Datensätzen auffinden. Das schauen wir uns praktisch auf dem nächsten Zettel an.

3 Polarisationsidentität (6 P)

Wenn man innere Produkt berechnen kann, so auch Längen, denn $\|v\|$ ist ja nicht anderes als $\sqrt{\langle v, v \rangle}$. Überraschenderweise gilt auch die Umkehrung! Das folgt aus den sogenannten *Polarisationsidentitäten*.

- a) (3P) Seien zunächst $\boldsymbol{v}, \boldsymbol{w} \in \mathbb{R}^n$. Berechnen Sie $\frac{1}{4}(\|\boldsymbol{v} + \boldsymbol{w}\|^2 \|\boldsymbol{v} \boldsymbol{w}\|^2)$. Warum folgt daraus die Behauptung?
- b) (3 P) Der komplexe Fall folgt aus $\frac{1}{4}(\|\boldsymbol{v}+\boldsymbol{w}\|^2 \|\boldsymbol{v}-\boldsymbol{w}\|^2 i\|\boldsymbol{v}+i\boldsymbol{w}\|^2 + i\|\boldsymbol{v}-i\boldsymbol{w}\|^2$. Wie?

2