Berechnung der Eigenwerte und Eigenvektoren zur Matrix

$$A = \left(\begin{array}{rrr} 4 & -1 & 1\\ 0 & 2 & 1\\ -8 & 4 & 0 \end{array}\right)$$

- 1. Das charakteristische Polynom lautet  $P(\lambda) = -\lambda^3 + 6\lambda^2 12\lambda + 8$  bzw.  $-(\lambda 2)^3 = 0$ . Der einzige Eigenwert  $\underline{\lambda} = \underline{2}$  tritt mit algebraischer Vielfachheit 3 auf.
- 2. Die Gleichung zur Bestimmung der Eigenvektoren lautet damit

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ -8 & 4 & -2 \end{pmatrix} \cdot \vec{x} = \vec{0} \quad \rightsquigarrow \quad \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Für die 3. Komponente erhalten wir also  $\underline{x_3=0}$ . Die zweite Komponente ist frei wählbar, wir setzen vorteilhaft  $\underline{x_2=2}$ . Damit ergibt sich aus der 1. Gleichung  $\underline{x_1=1}$ . Da nur ein freier Parameter zur Verfügung steht, hat der Eigenwert  $\lambda=2$  hier die geometrische Vielfachheit 1.

3. Berechnung des ersten verallgemeinerten Eigenvektors  $\vec{y}$  zu  $\lambda$  aus der Gleichung  $(A - \lambda I)\vec{y} = \vec{x}$ :

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ -8 & 4 & -2 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Es ergibt sich sofort  $\tilde{y}_3 = 2$ . Die Wahl von  $\tilde{y}_2 = 1$  ergibt  $\tilde{y}_1 = 0$ . Somit haben wir den ersten verallgemeinerten Eigenvektor  $\vec{y}$  bestimmt.

4. Berechnung des zweiten verallgemeinerten Eigenvektors  $\vec{z}$  aus der Gleichung  $(A - \lambda I)\vec{z} = \vec{y}$ :

$$\left(\begin{array}{ccc|c}
2 & -1 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 1 & 1 \\
-8 & 4 & -2 & 2
\end{array}\right) \sim \left(\begin{array}{ccc|c}
2 & -1 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 1 & 1 \\
0 & 0 & 0 & 0
\end{array}\right)$$

Die 2. Zeile erzwingt hier  $\underline{\tilde{z}_3} = 1$ . Wahl von  $\underline{\tilde{z}_2} = 1$  ergibt  $\underline{\tilde{z}_1} = 0$ 

5. Die drei (verallgemeinerten) Eigenvektoren lauten also:

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$
 ,  $\vec{\tilde{y}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$  und  $\vec{\tilde{z}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ 

Bitte beachten Sie, daß man im Falle von verallgemeinerten Eigenvektoren nicht jedes beliebige Vielfache der jeweiligen Eigenvektoren verwenden darf, da der frei wählbare Parameter t bei der Lösung der inhomogenen Gleichungen nicht einfach "herausgehoben" werden kann!