

Mathematics. — *Ueber die Eigenvektoren und Eigenräume einer Matrix.*
 Von R. WEITZENBÖCK.

(Communicated at the meeting of January 28, 1933).

Eine n -dimensionale quadratische Matrix $A = \| a_i^k \|$ ($i, k = 1, 2, \dots, n$) erzeugt in einem affinen Raume $O(x_1, x_2, \dots, x_n)$ eine lineare Vektortransformation, indem dem Vektor x der Vektor Ax mit den Komponenten $a_i^k x_k$ zugeordnet wird. Liegen x und Ax auf derselben Geraden durch den Ursprung O , so heisst x ein *Eigenvektor* von A . Bleibt ein durch O gehender d -dimensionaler linearer Raum bei der Abbildung A invariant, so heisst er *Eigenraum* (oder Fundamentalraum).

Ich gebe im Folgenden eine natürliche Konstruktion der zu einer Matrix A gehörigen Eigenvektoren und Eigenräume, die nur voraussetzt, dass man die Eigenwerte von A kennt.

Für einen Eigenvektor x gilt $Ax = \lambda x$, d.h. $(\lambda E - A)x = 0$; λ muss also ein Eigenwert von A , d.h. eine Wurzel von

$$D_n(\lambda) = \det(\lambda E - A) = (\lambda - \lambda_1)^{r_1} (\lambda - \lambda_2)^{r_2} \dots (\lambda - \lambda_l)^{r_l} = 0. \quad (1)$$

sein. Hierbei ist $\lambda_i \neq \lambda_k$, λ_i ist r_i -fache Wurzel und $r_1 + r_2 + \dots + r_l = n$.

Wir nennen

$$\alpha_i^k = \lambda \delta_i^k - a_i^k = \alpha_i^k(\lambda). \quad (2)$$

die Elemente der λ -Matrix $\lambda E - A$ und

$$B(\lambda) = \| \beta_i^k(\lambda) \| \quad (3)$$

die Adjungierte von $\lambda E - A$, sodass also

$$(\lambda E - A)B = D_n(\lambda) \cdot E \quad (4)$$

ist.

Sei nun zunächst λ_1 ein *einfacher* Eigenwert. Dann ist $D_n(\lambda_1) = 0$, $D_n'(\lambda_1) \neq 0$, $B(\lambda_1) \neq 0$ und aus (4) folgt für $\lambda = \lambda_1$:

$$\lambda_1 B(\lambda_1) = AB(\lambda_1).$$

Für einen willkürlichen Vektor ξ gilt dann $\lambda_1 B(\lambda_1)\xi = AB(\lambda_1)\xi$, d.h.

$$x = B(\lambda_1)\xi \quad (5)$$

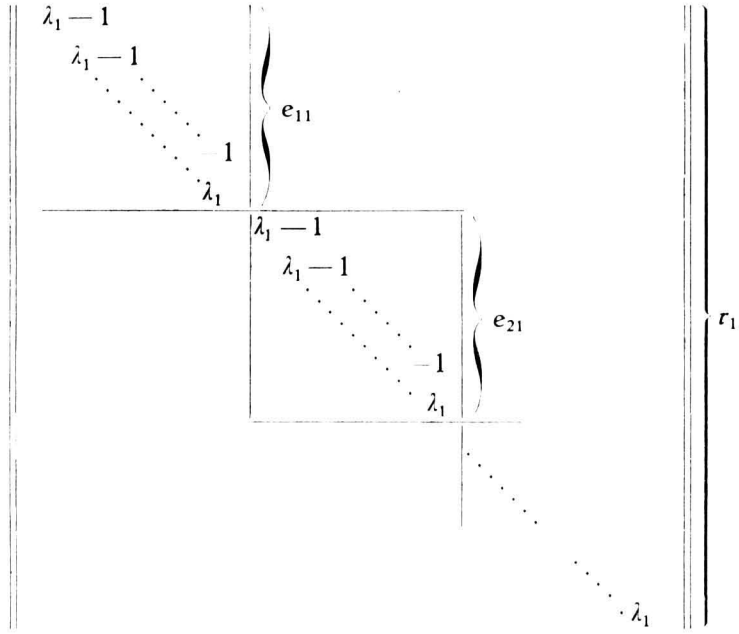
ist ein zum Eigenwerte λ_1 gehöriger Eigenvektor. Man beweist leicht, dass es, von einem konstanten Faktor abgesehen, zu jedem einfachen Eigenwerte nur *einen* Eigenvektor gibt.

Die Darstellung (5) des Eigenvektors x kann man auch aus der Determinante

$$B_{\xi}^u = - \begin{vmatrix} a_1^1 & & & \xi_1 \\ & \ddots & & \vdots \\ & & a_n^n & \xi_n \\ u^1 & \dots & u^n & 0 \end{vmatrix} \dots \dots \dots (6)$$

entnehmen: die x_i sind die Koeffizienten von u^i in dieser Determinante. Und dass $Ax = \lambda_1 x$ wird, erkennt man so: die Komponenten von Ax erhält man, indem man in (6) u^i durch $a_s^i u^s = \lambda_1 u^i - a_s^i u^s$ ersetzt.

Wir zeigen jetzt, dass die Darstellung (6) auf mehrfache Eigenwerte verallgemeinert werden kann. Es sei λ_1 ein r_1 -facher Eigenwert mit $r_1 > 1$. Die Normalform von JORDAN der Matrix A hat dann ein erstes Land mit r_1 Reihen, das in h_1 Felder mit je $e_{11}, e_{21}, \dots, e_{h_1,1}$ Reihen zerfällt:



$$e_{11} \cong e_{21} \cong \dots \cong e_{h_1,1} \cong 1$$

$$e_{11} + e_{21} + \dots + e_{h_1,1} = r_1$$

Alle nicht angeschriebenen Elemente sind Null.

Sei $M_k(\lambda)$ ein k -reihiger Minor von $\|a_i^k\| = \det(\lambda E - A)$. Dann ist

$(\lambda - \lambda_1)^{r_1}$ die höchste Potenz von $(\lambda - \lambda_1)$, die alle $M_n(\lambda)$ teilt,
 $(\lambda - \lambda_1)^{r_1 - e_{11}}$ " " " " $(\lambda - \lambda_1)$, " " $M_{n-1}(\lambda)$ " "
 $(\lambda - \lambda_1)^{r_1 - e_{11} - e_{21}}$ " " " " $(\lambda - \lambda_1)$, " " $M_{n-2}(\lambda)$ " "

 $(\lambda - \lambda_1)^{r_1 - e_{11} - \dots - e_{h_1 - 1, 1}}$ die höchste Potenz von $(\lambda - \lambda_1)$, die alle $M_{n-h_1+1}(\lambda)$ teilt,
 $(\lambda - \lambda_1)^0$ " " " " $(\lambda - \lambda_1)$, " " $M_{n-h_1}(\lambda)$ " "

d.h. alle $M_{n-h_1+1}(\lambda_1)$ sind Null, während nicht alle $M_{n-h_1}(\lambda_1)$ verschwinden. $\|a_i^k(\lambda_1)\|$ hat also den Rang $n - h_1$.

Analog zu (6) konstruieren wir weitere geränderte Determinanten

$$C_{y\xi}^{vu} = + \begin{vmatrix} a_1^1 & & & y_1 & \xi_1 \\ & \ddots & & \vdots & \vdots \\ & & a_n^n & y_n & \xi_n \\ v^1 & \dots & v^n & 0 & 0 \\ u^1 & \dots & u^n & 0 & 0 \end{vmatrix} = C_i^k u^i \xi_k ; D_{zy\xi}^{wvu} = - \begin{vmatrix} a_1^1 & & & z_1 & y_1 & \xi_1 \\ & \ddots & & \vdots & \vdots & \vdots \\ & & a_n^n & z_n & y_n & \xi_n \\ w^1 & \dots & w^n & 0 & 0 & 0 \\ v^1 & \dots & v^n & 0 & 0 & 0 \\ u^1 & \dots & u^n & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = D_i^k u^i \xi_k ; (7)$$

u. s. f.

die, als bilineare Formen in u^i und ξ_k betrachtet, die Matrizen $C(\lambda) = \|C_i^k\|$, $D(\lambda) = \|D_i^k\|, \dots$ liefern. Für diese Matrizen gelten die Gleichungen:

$$\left. \begin{aligned} (\lambda E - A) \cdot B(\lambda) &= D_n(\lambda) \cdot E \\ (\lambda E - A) \cdot C(\lambda) &= \Sigma B(\lambda) \\ (\lambda E - A) \cdot D(\lambda) &= \Sigma C(\lambda) \\ \dots & \dots \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots (8)$$

Beweis: Die erste dieser Gleichungen ist (4). Bei der zweiten wird C mit $\|a_i^k\|$ linksseitig multipliziert, d.h. man hat in der Determinante $C_{y\xi}^{vu}$ die u^i durch $a_s^i u^s$ zu ersetzen. Die Elemente der Matrix $(\lambda E - A) \cdot C(\lambda)$ sind also die Koeffizienten von $u^i \xi_k$ in

$$\begin{vmatrix} a_1^1 & & & y_1 & \xi_1 \\ & \ddots & & \vdots & \vdots \\ & & a_n^n & y_n & \xi_n \\ v^1 & \dots & v^n & 0 & 0 \\ a_s^1 u^s & \dots & a_s^n u^s & 0 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_1^1 & & & y_1 & \xi_1 \\ & \ddots & & \vdots & \vdots \\ & & a_n^n & y_n & \xi_n \\ v^1 & \dots & v^n & 0 & 0 \\ 0 & \dots & 0 & -u^i y_i & -u^i \xi_i \end{vmatrix}$$

$$\left. \begin{aligned} x^{(1)} &= B^{(r_1-1)}(\lambda_1) \cdot \xi, & x^{(2)} &= B^{(r_1-2)}(\lambda_1) \cdot \xi, \dots, & x^{(e_{11})} &= B^{(r_1-e_{11})}(\lambda_1) \cdot \xi; \\ x^{(e_{11}+1)} &= C^{(r_1-e_{11}-1)}(\lambda_1) \cdot \xi, & x^{(e_{11}+2)} &= C^{(r_1-e_{11}-2)}(\lambda_1) \cdot \xi, \dots, & x^{(e_{11}+e_{21})} &= C^{(r_1-e_{11}-e_{21})}(\lambda_1) \cdot \xi; \\ & \dots & & & & \dots \end{aligned} \right\} \quad (13)$$

so lassen sich die Gleichungen (11) und (12) wie folgt schreiben :

$$\left. \begin{aligned} Ax^{(1)} &= \lambda_1 \cdot x^{(1)} + (r_1 - 1) \cdot x^{(2)} \\ Ax^{(2)} &= \lambda_1 \cdot x^{(2)} + (r_1 - 2) \cdot x^{(3)} \\ & \dots \\ Ax^{(e_{11}-1)} &= \lambda_1 \cdot x^{(e_{11}-1)} + (r_1 - e_{11} + 1) \cdot x^{(e_{11})} \\ Ax^{(e_{11})} &= \lambda_1 \cdot x^{(e_{11})} \\ Ax^{(e_{11}+1)} &= \lambda_1 \cdot x^{(e_{11}+1)} + (r_1 - e_{11} - 1) \cdot x^{(e_{11}+2)} \\ & \dots \\ Ax^{(e_{11}+e_{21})} &= \lambda_1 \cdot x^{(e_{11}+e_{21})} \end{aligned} \right\} \quad (14)$$

u. s. f.

Man zeigt leicht, dass die Vektoren

$$x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(e_{11})}, x^{(e_{11}+1)}, \dots$$

linear unabhängig sind; sie spannen den zum ersten Lande gehörigen r_1 -dimensionalen Eigenraum auf. Aus (14) entnimmt man dann die zu den Feldern des ersten Landes gehörigen Eigenräume von $e_{11}, e_{21}, \dots, e_{h_1,1}$ Dimensionen.

Mathematics. — *Ueber eine algebraische Aufgabe bei der Reduktion von ABEL'schen Integralen auftretend. (Zweite Mitteilung).* Von W. VAN DER WOUDE.

(Communicated at the meeting of January 28, 1933).

§ 1. Die oben genannte Aufgabe, über welche schon eine frühere Mitteilung¹⁾ handelte, ist die folgende.

Gegeben sind drei linear unabhängige quadratische Formen

$$\left. \begin{aligned} \varphi &= a_0 x^2 + 2 a_1 x y + a_2 y^2 \\ \psi &= b_0 x^2 + 2 b_1 x y + b_2 y^2 \\ \chi &= c_0 x^2 + 2 c_1 x y + c_2 y^2 \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots (1)$$

¹⁾ Proceedings 1931, p. 1264—1270.