

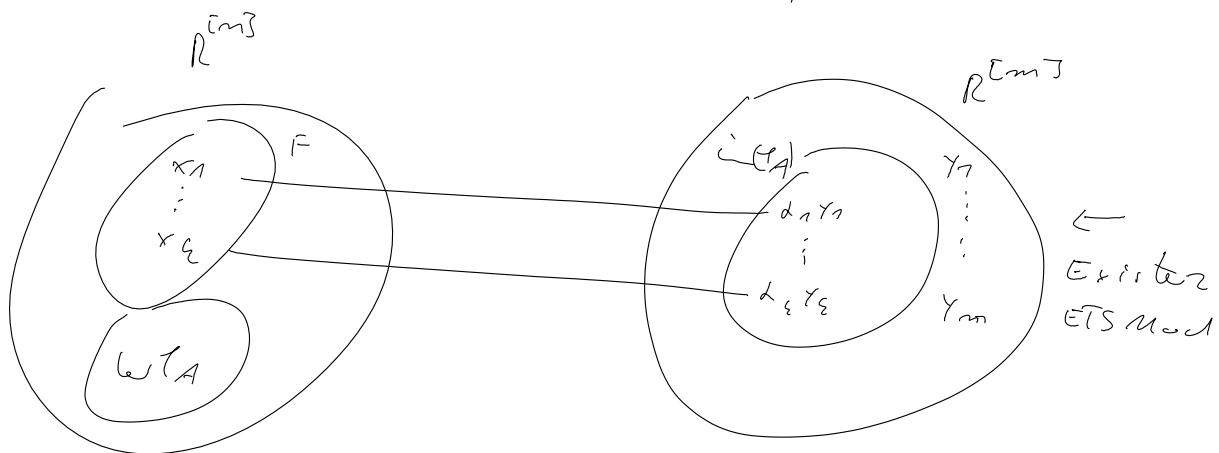
Existier ETS Mod  $\Rightarrow$  Existenz ETS Mat

$A \in \text{Mat}(m \times n, R)$ , gesucht:

$$S \in GL_m(R), T \in GL_n(R) \text{ mit } SAT = \begin{pmatrix} a_1 & \dots & a_n \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_1 & \dots & a_n \end{pmatrix}, a_i/a_{i,n}$$

$A \rightsquigarrow \gamma_A : R^{[m]} \rightarrow R^{[m]}, \quad \gamma(\gamma_A) \subseteq R^{[m]} \cup M$   
 $\xrightarrow{\text{ETS Mod}} \exists y_1, \dots, y_m \text{ ETS-Basis von } m \text{ byl. } \gamma(\gamma_A)$

mit  $x_1, \dots, x_k \in$  Basis von  $\gamma(\gamma_A)$  und  $a_i/a_{i,n}$



$$\text{mit } R^{[m]} = F \oplus \omega(\gamma_A)$$

$$x_1, \dots, x_k \quad v_1, \dots, v_n$$

Basis kash.  
Lem 5.2.16

Basis:  $\omega(\gamma_A)$  kash.  
nach Lem 5.2.13

$x_1, \dots, x_k, v_1, \dots, v_n$  Basis  $R^m$   
Lem 5.2.6

$$\Rightarrow \gamma_A \gamma_{Y,X} = \begin{pmatrix} d_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & d_n & \\ & & & \ddots & 0 \\ & & & & \ddots & 0 \end{pmatrix} d_1/d_{1,n}$$

$$\text{Ers j: 16: } \gamma_A \gamma_{Y,X} = \underbrace{\gamma_{id} \gamma_{Y, E_m}}_S \underbrace{\gamma_{A, E_m}}_{=A} \underbrace{\gamma_{id} \gamma_{E_m, X}}_{T}$$

$$\Rightarrow SAT = \begin{pmatrix} d_1 & \dots & d_n & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & 0 & \ddots & 0 \\ d_1 & \dots & d_n & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} d_1/d_{1,n}$$

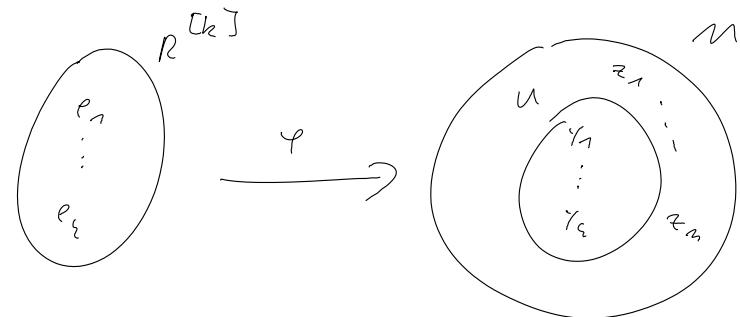
Existenz ET Mat  $\Rightarrow$  Existenz ET Mat

gegeben:  $U \subseteq M$  frei

gesucht: ET-Basis von  $M$  bzgl.  $U$

gegeben:  $y_1, \dots, y_\varepsilon$  Basis von  $U$ ,  $z_1, \dots, z_n$  Basis von  $M$

$$\rightsquigarrow \varphi: \mathbb{R}^{[k]} \longrightarrow M, e_i \mapsto y_i \Rightarrow \varphi(U) = U.$$



$$A := [\varphi]_{z_1, \dots, z_\varepsilon} \xrightarrow{\text{Existenz ET Mat}} SAT = \begin{pmatrix} d_1 & & \\ & \ddots & \\ & & d_\varepsilon \end{pmatrix}, d_i \neq 0, i=1, \dots, \varepsilon$$

$S \in GL_n(\mathbb{R})$ ,  $z$  gegeben  $\Rightarrow$   $\exists$  Basis  $B := (b_1, \dots, b_n)$  von  $M$   
mit  $S = [id]_{B, z}$ .

$T \in GL_\varepsilon(T)$ ,  $\varepsilon$  gegeben  $\Rightarrow \exists$  Basis  $C := (c_1, \dots, c_\varepsilon)$  von  $\mathbb{R}^{[k]}$   
mit  $T = [id]_{\varepsilon, C}$

$$\Rightarrow SAT = [M]_{B, z} \cdot [\varphi]_{z_1, \dots, z_\varepsilon} \cdot [id]_{\varepsilon, C} = [\varphi]_{B, C} = \begin{pmatrix} d_1 & & \\ & \ddots & \\ & & d_\varepsilon \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \varphi \subseteq \underbrace{\langle (c_1), \dots, (c_\varepsilon) \rangle}_{\text{Basis}} \quad \text{und } \varphi(c_i) = d_i b_i.$$

$$\text{weiter ist Spur gleich } [\varphi(c_i)]_B = \begin{pmatrix} 0 & & \\ & \ddots & \\ & & 0 \end{pmatrix} - c_i$$

$\Rightarrow B$  ET-Basis von  $M$  bzgl.  $U$

Eindeutigkeit ET Mod  $\Rightarrow$  Eindeutigkeit ET Mat:

gegeben:  $A \in \text{Mat}(m \times m, R)$  und

$$SAT = \begin{pmatrix} \alpha_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \alpha_k & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} \alpha_i / \alpha_{i,n} \quad \tilde{SAT} = \begin{pmatrix} \beta_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \beta_k & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} \beta_i / \beta_{i,n}$$

z.B.  $\varepsilon = v$  und  $\alpha_i \sim \beta_i$

Betrachte  $\varphi_A : R^{E^m} \rightarrow R^{E^m}$ ,  $A = [e_A]_{E^m, E^m}$

$S$  gegeben,  $\varepsilon_m$  gegeben  $\Rightarrow$   $\exists$  Basis  $B$  des  $R^{E^m}$  mit  $\text{Id}_{B, \varepsilon_m} = S$   
 $\tilde{S}$  gegeben,  $\varepsilon_m$  gegeben  $\Rightarrow$   $\exists$  Basis  $\tilde{B}$  des  $R^{E^m}$  mit  $\text{Id}_{\tilde{B}, \varepsilon_m} = \tilde{S}$   
 $T$  gegeben,  $\varepsilon_m$  gegeben  $\Rightarrow$   $\exists$  Basis  $C$  des  $R^{E^m}$  mit  $\text{Id}_{C, \varepsilon_m} = T$   
 $\tilde{T}$  gegeben,  $\varepsilon_m$  gegeben  $\Rightarrow$   $\exists$  Basis  $\tilde{C}$  des  $R^{E^m}$  mit  $\text{Id}_{\tilde{C}, \varepsilon_m} = \tilde{T}$

$$\Rightarrow SAT = [id]_{B, \varepsilon_m} [e_A]_{\varepsilon_m, \varepsilon_m} [id]_{\varepsilon_m, C} = [e_A]_{B, C}$$

$$\tilde{SAT} = [id]_{\tilde{B}, \varepsilon_m} [e_A]_{\varepsilon_m, \varepsilon_m} [id]_{\varepsilon_m, \tilde{C}} = [e_A]_{\tilde{B}, \tilde{C}}$$

$$\Rightarrow [e_A]_{B, C} = \begin{pmatrix} \alpha_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \alpha_k & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} \quad [e_A]_{\tilde{B}, \tilde{C}} = \begin{pmatrix} \beta_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \beta_k & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \tilde{\iota}(\varphi_A) = \underbrace{\langle \varphi_A(\varepsilon_1), \dots, \varphi_A(\varepsilon_n) \rangle}_{\text{Basis}} \simeq \underbrace{\langle \varphi_A(\tilde{\varepsilon}_1), \dots, \varphi_A(\tilde{\varepsilon}_n) \rangle}_{\text{Basis}}$$

$\Rightarrow \varepsilon = v$ .

Weiter folgt aus der

$B$  ET-Basis von  $R^{E^m}$  bzgl.  $\tilde{\iota}(\varphi_A)$  mit ET  $\alpha_1 \sim \alpha_k$

$\tilde{B}$  ET-Basis von  $R^{E^m}$  bzgl.  $\iota(\varphi_A)$  mit ET  $\beta_1 \sim \beta_k$  ( $n=s$ )

$$\Rightarrow \alpha_i \sim \beta_i$$

Eindeutigkeit ET Mat  $\Rightarrow$  Eindeutigkeit ET Mod:

gegeben:  $U \subseteq M$ , ET-Basisen

$Y: y_1, \dots, y_n$  und  $Z: z_1, \dots, z_k$  von  $M$  bzgl.  $U$  mit ET

 $d_1, \dots, d_k$  und  $\beta_1, \dots, \beta_n$ 

zu zeigen:  $k = n$  und  $d_i \sim \beta_i$ .

$$U = \langle d_1 y_1, \dots, d_k y_n \rangle_{\text{Basis}} = \langle \beta_1 z_1, \dots, \beta_n z_n \rangle_{\text{Basis}} \Rightarrow n = k$$

$Y \cup Z$  im direkten Abbildungen:

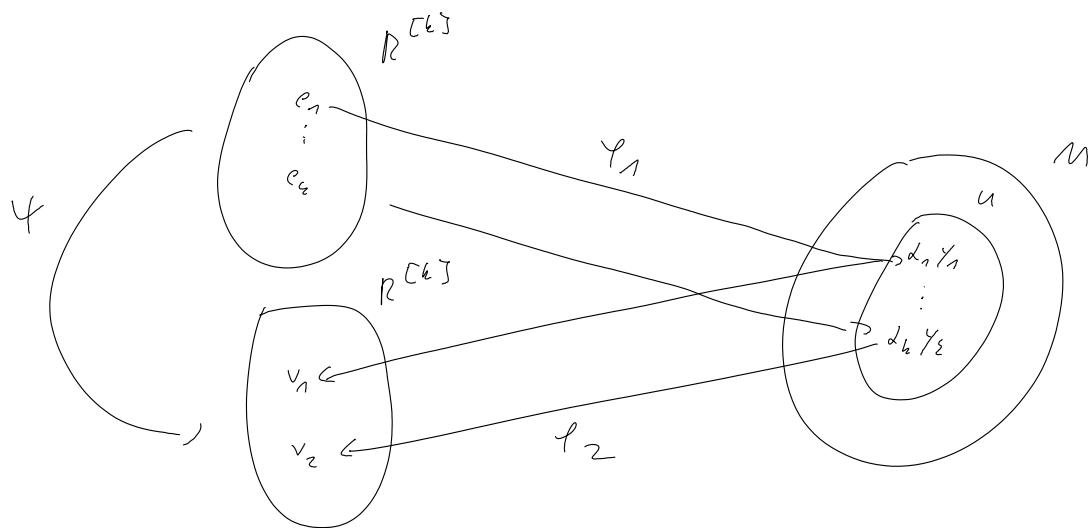
$$\varphi_1: \mathbb{R}^{[k]} \rightarrow M \quad e_i \mapsto d_i y_i$$

$$\varphi_2: \mathbb{R}^{[k]} \rightarrow M \quad e_i \mapsto \beta_i z_i$$

$$\Rightarrow \varphi_1|_{Y, \varepsilon_i} = \begin{pmatrix} d_1 & \dots & d_k \\ \vdots & \ddots & \vdots \end{pmatrix}, \quad \varphi_2|_{Z, \varepsilon_i} = \begin{pmatrix} \beta_1 & \dots & \beta_k \\ \vdots & \ddots & \vdots \end{pmatrix}$$

$\varphi_2: \mathbb{R}^{[k]} \rightarrow U \subseteq M$  ist lso, da die Basis  $\varepsilon_i$  auf die Basis  $\beta_1 z_1, \dots, \beta_k z_k$  abgebildet wird, und so gibt es fü  $\varphi_2$  die Basis  $d_1 y_1, \dots, d_k y_k$  von  $U$  eindeutig abgebildet. Es gibt eine Basis  $v_1, \dots, v_k$ , die dann die Basis des  $\mathbb{R}^{[k]}$  ist.

$\rightarrow \psi: \mathbb{R}^{[k]} \rightarrow \mathbb{R}^{[k]}$  mit  $e_i \mapsto v_i$  ist lso



Es sieht nach Konstruktion:  $\varphi_1 = \varphi_2 \circ \psi$

$$\rightsquigarrow [\ell_1]_{Y_1, \xi_1} = [\ell_2 \circ \varphi]_{Y_1, \xi_1} = [\alpha]_{Y_1, Z} [\ell_2]_{Z, \xi_2} [\varphi]_{\xi_1, \xi_2}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} \alpha_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \alpha_2 \end{pmatrix} = [\ell_1]_{Z, \xi_2} = \underbrace{[\alpha]_{Y_1, Z}}_{=: S} \cdot \begin{pmatrix} \beta_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \beta_2 \end{pmatrix} \underbrace{[\varphi]_{\xi_1, \xi_2}}_{=: T}$$

Eind. ET. Mat

$$\Rightarrow \alpha_i = \beta_i, \text{ da zwei Smith-NF äquivalent}$$