

Lineare Algebra

Mathematik II für Chemiker

Daniel Gerth

Überblick Lineare Algebra

Dieses Kapitel erklärt:

- Was man unter Vektoren versteht
- Wie man einfache geometrische Sachverhalte beschreibt
- Was man unter Matrizen versteht, und wie man mit ihnen rechnet
- Was Determinanten, Eigenwerte und Eigenvektoren einer Matrix bedeuten
- Wie man lineare Gleichungssysteme löst

Inhaltsverzeichnis

- 1 Vektoren
- 2 Geraden und Ebenen
- 3 Matrizen
- 4 Lineare Gleichungssysteme
- 5 Determinante, Eigenwerte, Eigenvektoren

Motivation

Bislang wurden nur eindimensionale Größen betrachtet. Damit können Phänomene beschrieben werden, die nur von *einer* Zahl (einem *Skalar* = ein Zahlenwert bezüglich einer Skala) abhängen. Oft benötigt man jedoch einen Satz *mehrerer Zahlen* zur vollständigen mathematischen Beschreiben, zum Beispiel für

Motivation

Bislang wurden nur eindimensionale Größen betrachtet. Damit können Phänomene beschrieben werden, die nur von *einer* Zahl (einem *Skalar* = ein Zahlenwert bezüglich einer Skala) abhängen. Oft benötigt man jedoch einen Satz *mehrerer Zahlen* zur vollständigen mathematischen Beschreiben, zum Beispiel für

- geometrische Sachverhalte (Bewegung, Längen, Winkel, Abstände in 2D, 3D)
- Größen die in einem geometrischen Raum 'wirken' (z.B. Kraft F wirkt im 3-dimensionalen Raum in x - y - und z -Richtung, Geschwindigkeit $v, \dots$)
- Größen, die von mehreren Eigenschaften abhängen (zB Dichte des Gemischs mehrerer Stoffe)
- Sachverhalte, die in der mehrere Größen auf einmal beschrieben werden können/sollen

Notation

Wir betrachten allgemein den Raum $\mathbb{R}^n$ bestehend aus n reellen Zahlen. (man kann -ganz analog- den Raum $\mathbb{C}^n$ einführen). Aber starten wir mit den wichtigsten Spezialfällen:

- $n = 1$: $\mathbb{R}^1 = \mathbb{R}$, also die uns bekannten reellen Zahlen
- $n = 2$: $\mathbb{R}^2$, geometrisch die 2-dimensionale Ebene. Es wird beschrieben mit einem 2-Tupel (Vektor) reeller Zahlen $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$
- $n = 3$: $\mathbb{R}^3$, geometrisch der 3-dimensionale Raum. Er wird beschrieben mit einem 3-Tupel (Vektor) reeller Zahlen $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$

$\mathbb{R}^n$ als n -Tupel (Vektor) reeller Zahlen $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ x_n \end{pmatrix}$

zur besseren Übersicht schreiben wir $(x_1, x_2, x_3, x_4, \dots, x_{n-1}, x_n)^T$, dabei bezeichnet $()^T$ den *transponierten Vektor* (indem wir Spalten als Zeilen schreiben bzw. später Zeilen als Spalten)

$\mathbb{R}^n$ als n -Tupel (Vektor) reeller Zahlen $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ x_n \end{pmatrix}$

zur besseren Übersicht schreiben wir $(x_1, x_2, x_3, x_4, \dots, x_{n-1}, x_n)^T$, dabei bezeichnet $()^T$ den *transponierten Vektor* (indem wir Spalten als Zeilen schreiben bzw. später Zeilen als Spalten)

x_i ($i = 1, \dots, n$) sind die *Koordinaten* oder *Komponenten* des Vektors

$\mathbb{R}^n$ als n -Tupel (Vektor) reeller Zahlen $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ x_n \end{pmatrix}$

zur besseren Übersicht schreiben wir $(x_1, x_2, x_3, x_4, \dots, x_{n-1}, x_n)^T$, dabei bezeichnet $()^T$ den *transponierten Vektor* (indem wir Spalten als Zeilen schreiben bzw. später Zeilen als Spalten)

x_i ($i = 1, \dots, n$) sind die *Koordinaten* oder *Komponenten* des Vektors

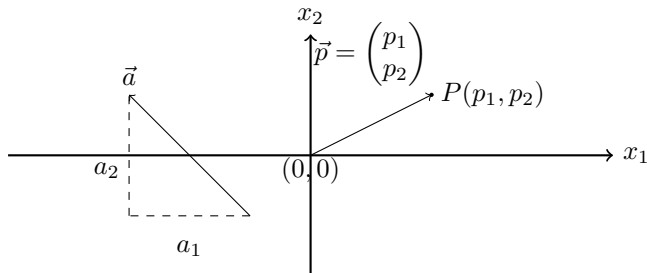
Notation: im geometrischen Zusammenhang schreiben wir $\vec{x} = (x_1, \dots, x_n)^T$.

Ebenfalls üblich: $\bar{x}$, $\mathbf{x}$, $\underline{x}$

Im entsprechenden Kontext wird oft auch einfach x verwendet.

Geometrische Interpretation am Beispiel $n = 2$

Gegeben sei ein rechtwinkliges Koordinatensystem in der Ebene mit Ursprung $O = (0,0)$ und Achsen x_1 und x_2 .



Ein Vektor $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$ beschreibt eine Richtung "gehe a_1 Schritte in Richtung positiver x_1 -Achse und a_2 Schritte in Richtung positiver x_2 -Achse".

Jeder Punkt $P = (p_1, p_2)$ in $\mathbb{R}^2$ wird charakterisiert durch einen Vektor

$\vec{p} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \end{pmatrix}$, der am Ursprung angesetzt wird. $\vec{p}$ heisst dann *Ortsvektor* zu P .

(analog für beliebiges n)

Rechenoperationen

Wir wollen Vektoren addieren: $\vec{a} + \vec{b} = ?$, dies geschieht komponentenweise

$$\vec{a} + \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ \vdots \\ a_n + b_n \end{pmatrix}$$

Rechenoperationen

Wir wollen Vektoren addieren: $\vec{a} + \vec{b} = ?$, dies geschieht komponentenweise

$$\vec{a} + \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ \vdots \\ a_n + b_n \end{pmatrix}$$

und Vektoren mit einer Zahl multiplizieren: $\lambda \vec{x} = ?$, $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\lambda \vec{x} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \cdot x_1 \\ \lambda \cdot x_2 \\ \vdots \\ \lambda \cdot x_n \end{pmatrix}$$

Rechenoperationen

Wir wollen Vektoren addieren: $\vec{a} + \vec{b} = ?$, dies geschieht komponentenweise

$$\vec{a} + \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ \vdots \\ a_n + b_n \end{pmatrix}$$

und Vektoren mit einer Zahl multiplizieren: $\lambda \vec{x} = ?$, $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\lambda \vec{x} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \cdot x_1 \\ \lambda \cdot x_2 \\ \vdots \\ \lambda \cdot x_n \end{pmatrix}$$

Beispiel, $n = 2$

$$\begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -2 \\ 0.5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -0.5 \end{pmatrix}, \quad 3 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0.25 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 0.75 \end{pmatrix}$$

Vektorraum-Eigenschaften

Sei $\vec{a} = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T \in \mathbb{R}^n$. Dann schreiben wir $-\vec{a}$ für $(-1) \cdot \vec{a}$. Den Vektor $(0, 0, \dots, 0)^T \in \mathbb{R}^n$ bezeichnen wir kurz $\vec{0}$. Damit gilt für $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^n$, $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$:

Vektorraum-Eigenschaften

Sei $\vec{a} = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T \in \mathbb{R}^n$. Dann schreiben wir $-\vec{a}$ für $(-1) \cdot \vec{a}$. Den Vektor $(0, 0, \dots, 0)^T \in \mathbb{R}^n$ bezeichnen wir kurz $\vec{0}$. Damit gilt für $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^n$, $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$:

a) $\vec{a} + \vec{0} = \vec{a}$

b) $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$

c) $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$

d) $\vec{a} + (-\vec{a}) = \vec{0}$

e) $(\lambda + \mu) \cdot \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$

f) $\lambda \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \cdot \vec{a} + \lambda \cdot \vec{b}$

g) $1 \cdot \vec{a} = \vec{a}$

Vektorraum-Eigenschaften

Sei $\vec{a} = (a_1, a_2, \dots, a_n)^T \in \mathbb{R}^n$. Dann schreiben wir $-\vec{a}$ für $(-1) \cdot \vec{a}$. Den Vektor $(0, 0, \dots, 0)^T \in \mathbb{R}^n$ bezeichnen wir kurz $\vec{0}$. Damit gilt für $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^n$, $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$:

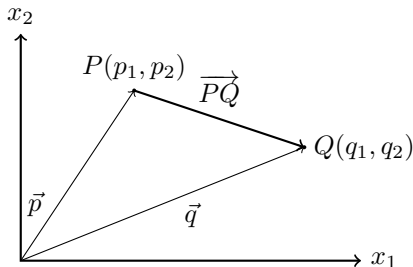
- a) $\vec{a} + \vec{0} = \vec{a}$
- b) $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$
- c) $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$
- d) $\vec{a} + (-\vec{a}) = \vec{0}$
- e) $(\lambda + \mu) \cdot \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$
- f) $\lambda \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \cdot \vec{a} + \lambda \cdot \vec{b}$
- g) $1 \cdot \vec{a} = \vec{a}$

Definition 1.1

Eine Menge V mit Addition $+$ und skalarer Multiplikation $\cdot$, so dass mit $a, b \in V$, $\lambda \in \mathbb{R}$ [$\lambda \in \mathbb{C}$] auch $a + b \in V$, $\lambda \cdot a \in V$ und bezüglich $+$, $\cdot$ die Eigenschaften a)-g) gelten, heißt **Vektorraum über $\mathbb{R}$** [über $\mathbb{C}$]

Hinweis: wir werden uns im Folgenden auf reelle Vektorräume beschränken

Beachten Sie immer den Unterschied zwischen Punkt und Vektor! Ein Punkt ist fest durch Koordinatenursprung und Koordinaten (Ortsvektor) bestimmt. Ein Vektor beschreibt nur eine Richtung und kann an jedem Punkt angesetzt werden. Wie kommt man nun von einem Punkt zum anderen?



Seien $P = (p_1, p_2, \dots, p_n)$ und $Q = (q_1, q_2, \dots, q_n)$ Punkte im $\mathbb{R}^n$. Der Vektor

$$\overrightarrow{PQ} = \begin{pmatrix} q_1 - p_1 \\ q_2 - p_2 \\ \vdots \\ q_n - p_n \end{pmatrix} \text{ beschreibt die Richtung von Punkt } P \text{ zu Punkt } Q.$$

Es gilt $\vec{q} = \vec{p} + \overrightarrow{PQ}$, wobei $\vec{p}$ und $\vec{q}$ die Ortsvektoren zu P und Q sind.

Mit diesen Eigenschaften können wir uns im Vektorraum 'bewegen'. Zur Beschreibung einer Bewegung bzw. eines Objekts benutzen wir jedoch oft spezielle Kenngrößen: Längen, Abstände und Winkel
Welche Bedingungen sollte eine 'Länge' erfüllen?

Mit diesen Eigenschaften können wir uns im Vektorraum 'bewegen'. Zur Beschreibung einer Bewegung bzw. eines Objekts benutzen wir jedoch oft spezielle Kenngrößen: Längen, Abstände und Winkel
Welche Bedingungen sollte eine 'Länge' erfüllen?

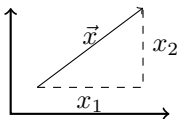
Definition 1.2

Sei V ein Vektorraum über $\mathbb{R}$. Eine Abbildung $\|\cdot\| : V \rightarrow \mathbb{R}$ heißt **Norm** auf V , falls folgende Bedingungen gelten:

- $\forall x \in V : \|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$ und $\|x\| \geq 0$
- $\forall x \in V, \lambda \in \mathbb{R} : \|\lambda x\| = \lambda \|x\|$
- $\forall x, y \in V : \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$

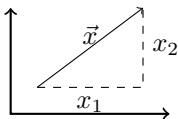
$(V, \|\cdot\|)$ heißt **normierter Raum**.

Wie definiert man so eine Norm? Die 'natürlichste' Möglichkeit kann vom Satz des Pythagoras abgeleitet werden:



Sei $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$. Dann ist $|\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$.

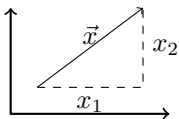
Wie definiert man so eine Norm? Die 'natürlichste' Möglichkeit kann vom Satz des Pythagoras abgeleitet werden:



Sei $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$. Dann ist $|\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$.

Sei nun $n = 3$. Man kann wieder mittels Satz des Pythagoras herleiten:
 $|\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$

Wie definiert man so eine Norm? Die 'natürlichste' Möglichkeit kann vom Satz des Pythagoras abgeleitet werden:



Sei $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$. Dann ist $|\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$.

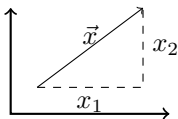
Sei nun $n = 3$. Man kann wieder mittels Satz des Pythagoras herleiten:
 $|\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$

Definition 1.3

Sei $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)^T \in \mathbb{R}^n$. Dann ist

$\|\vec{x}\|_2 = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_{n-1}^2 + x_n^2}$ die **euklidische Norm**. Man nennt sie auch **Länge** oder **Betrag** des Vektors und schreibt $|\vec{x}|$ statt $\|\vec{x}\|_2$.

Wie definiert man so eine Norm? Die 'natürlichste' Möglichkeit kann vom Satz des Pythagoras abgeleitet werden:



Sei $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$. Dann ist $|\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$.

Sei nun $n = 3$. Man kann wieder mittels Satz des Pythagoras herleiten:
 $|\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$

Definition 1.3

Sei $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)^T \in \mathbb{R}^n$. Dann ist

$||\vec{x}||_2 = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_{n-1}^2 + x_n^2}$ die **euklidische Norm**. Man nennt sie auch **Länge** oder **Betrag** des Vektors und schreibt $|\vec{x}|$ statt $||\vec{x}||_2$.

Beispiel

$\vec{x} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 7 \end{pmatrix}$. Dann $||\vec{x}||_2 = |\vec{x}| = \sqrt{(-3)^2 + 1^2 + 7^2} = \sqrt{59} \approx 7.68$

Der Betrag eines Vektors erfüllt in der Tat die Bedingungen einer Norm. Es gibt auch andere Möglichkeiten eine Norm zu definieren.

Der Betrag eines Vektors erfüllt in der Tat die Bedingungen einer Norm. Es gibt auch andere Möglichkeiten eine Norm zu definieren.

Definition 1.4

Ein Vektor der Länge eins heißt **Einheitsvektor**. Sei $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)^T$. Der Vektor $\vec{e}_x = \frac{\vec{x}}{|\vec{x}|}$ heißt Einheitsvektor in Richtung $\vec{x}$.

Der Betrag eines Vektors erfüllt in der Tat die Bedingungen einer Norm. Es gibt auch andere Möglichkeiten eine Norm zu definieren.

Definition 1.4

Ein Vektor der Länge eins heißt **Einheitsvektor**. Sei $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)^T$. Der Vektor $\vec{e}_x = \frac{\vec{x}}{|\vec{x}|}$ heißt Einheitsvektor in Richtung $\vec{x}$.

Mit einer Norm können wir auch Abstände berechnen. Da Vektoren frei verschiebbar sind, macht dies nur für Punkte, also Ortsvektoren, Sinn!

Der Betrag eines Vektors erfüllt in der Tat die Bedingungen einer Norm. Es gibt auch andere Möglichkeiten eine Norm zu definieren.

Definition 1.4

Ein Vektor der Länge eins heißt **Einheitsvektor**. Sei $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)^T$. Der Vektor $\vec{e}_x = \frac{\vec{x}}{|\vec{x}|}$ heißt **Einheitsvektor in Richtung $\vec{x}$** .

Mit einer Norm können wir auch Abstände berechnen. Da Vektoren frei verschiebbar sind, macht dies nur für Punkte, also Ortsvektoren, Sinn!

Seien $P = (p_1, p_2, \dots, p_n)$ und $Q = (q_1, q_2, \dots, q_n)$ Punkte in $\mathbb{R}^n$ mit Ortsvektoren $\vec{p}$ und $\vec{q}$. Der **Abstand** zwischen P und Q ist

$$|\overrightarrow{PQ}| = |\vec{q} - \vec{p}| = \sqrt{(q_1 - p_1)^2 + (q_2 - p_2)^2 + \dots + (q_n - p_n)^2}$$

Der Betrag eines Vektors erfüllt in der Tat die Bedingungen einer Norm. Es gibt auch andere Möglichkeiten eine Norm zu definieren.

Definition 1.4

Ein Vektor der Länge eins heißt **Einheitsvektor**. Sei $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)^T$. Der Vektor $\vec{e}_x = \frac{\vec{x}}{|\vec{x}|}$ heißt **Einheitsvektor in Richtung $\vec{x}$** .

Mit einer Norm können wir auch Abstände berechnen. Da Vektoren frei verschiebbar sind, macht dies nur für Punkte, also Ortsvektoren, Sinn!

Seien $P = (p_1, p_2, \dots, p_n)$ und $Q = (q_1, q_2, \dots, q_n)$ Punkte in $\mathbb{R}^n$ mit Ortsvektoren $\vec{p}$ und $\vec{q}$. Der **Abstand** zwischen P und Q ist

$$|\overrightarrow{PQ}| = |\vec{q} - \vec{p}| = \sqrt{(q_1 - p_1)^2 + (q_2 - p_2)^2 + \dots + (q_n - p_n)^2}$$

Beispiel

$$P = (1, -2, 3), Q = (-1, -2, 4) \Rightarrow |\overrightarrow{PQ}| = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$|\overrightarrow{PQ}| = \sqrt{(-2)^2 + 0^2 + 1^2} = \sqrt{5}$$

Zur Messung von Winkeln führen wir das *Skalarprodukt* ein.

Zur Messung von Winkeln führen wir das *Skalarprodukt* ein.

Definition 1.5

Sei V ein Vektorraum über $\mathbb{R}$. Eine Abbildung $\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ heißt **Skalarprodukt** (inneres Produkt) auf V , falls folgende Bedingungen gelten:

- $\forall x \in V : \langle x, x \rangle = 0 \Leftrightarrow x = 0$ und $\langle x, x \rangle \geq 0$
- $\forall x, y \in V : \langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$
- $\forall x, y, z \in V, \lambda, \mu \in \mathbb{R} : \langle \lambda x + \mu y, z \rangle = \lambda \langle x, z \rangle + \mu \langle y, z \rangle$

$(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ heißt **euklidischer Vektorraum**.

Zur Messung von Winkeln führen wir das *Skalarprodukt* ein.

Definition 1.5

Sei V ein Vektorraum über $\mathbb{R}$. Eine Abbildung $\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ heißt **Skalarprodukt** (inneres Produkt) auf V , falls folgende Bedingungen gelten:

- $\forall x \in V : \langle x, x \rangle = 0 \Leftrightarrow x = 0$ und $\langle x, x \rangle \geq 0$
- $\forall x, y \in V : \langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$
- $\forall x, y, z \in V, \lambda, \mu \in \mathbb{R} : \langle \lambda x + \mu y, z \rangle = \lambda \langle x, z \rangle + \mu \langle y, z \rangle$

$(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ heißt **euklidischer Vektorraum**.

Theorem 1

Sei $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ ein euklidischer Vektorraum. Dann ist $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ eine Norm auf V , $(V, \sqrt{\langle \cdot, \cdot \rangle})$ ein normierter Raum.

Zur Messung von Winkeln führen wir das *Skalarprodukt* ein.

Definition 1.5

Sei V ein Vektorraum über $\mathbb{R}$. Eine Abbildung $\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ heißt **Skalarprodukt** (inneres Produkt) auf V , falls folgende Bedingungen gelten:

- $\forall x \in V : \langle x, x \rangle = 0 \Leftrightarrow x = 0$ und $\langle x, x \rangle \geq 0$
- $\forall x, y \in V : \langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$
- $\forall x, y, z \in V, \lambda, \mu \in \mathbb{R} : \langle \lambda x + \mu y, z \rangle = \lambda \langle x, z \rangle + \mu \langle y, z \rangle$

$(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ heißt **euklidischer Vektorraum**.

Theorem 1

Sei $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ ein euklidischer Vektorraum. Dann ist $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ eine Norm auf V , $(V, \sqrt{\langle \cdot, \cdot \rangle})$ ein normierter Raum.

Theorem 2

Sei $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ ein euklidischer Vektorraum mit Norm $\|x\| := \sqrt{\langle x, x \rangle}$. Dann gilt die Cauchy-Schwarzsche Ungleichung

$$\forall x, y \in V : |\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \cdot \|y\|$$

Definition 1.6

Seien $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ und $\vec{y} = (y_1, y_2, \dots, y_n)$ Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Das (euklidische) Skalarprodukt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$ ist definiert als

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = \sum_{i=1}^n x_i \cdot y_i = x_1 \cdot y_1 + x_2 \cdot y_2 + \dots x_n \cdot y_n.$$

Man schreibt auch $\vec{x} \cdot \vec{y}$ anstatt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$.

Definition 1.6

Seien $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ und $\vec{y} = (y_1, y_2, \dots, y_n)$ Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Das (euklidische) Skalarprodukt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$ ist definiert als

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = \sum_{i=1}^n x_i \cdot y_i = x_1 \cdot y_1 + x_2 \cdot y_2 + \dots x_n \cdot y_n.$$

Man schreibt auch $\vec{x} \cdot \vec{y}$ anstatt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$.

Beispiel

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{y} = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}. \text{ Dann ist } \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 3 \cdot (-1) + (-2) \cdot (-2) + 1 \cdot 4 = 5$$

Definition 1.6

Seien $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ und $\vec{y} = (y_1, y_2, \dots, y_n)$ Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Das (euklidische) Skalarprodukt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$ ist definiert als

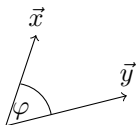
$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = \sum_{i=1}^n x_i \cdot y_i = x_1 \cdot y_1 + x_2 \cdot y_2 + \dots x_n \cdot y_n.$$

Man schreibt auch $\vec{x} \cdot \vec{y}$ anstatt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$.

Beispiel

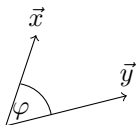
$$\vec{x} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{y} = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}. \text{ Dann ist } \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 3 \cdot (-1) + (-2) \cdot (-2) + 1 \cdot 4 = 5$$

Sei $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$. Dann $\|\vec{x}\|_2 = \sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle} = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots, x_n^2}$, also gerade die Länge des Vektors $\vec{x}$. Mit anderen Worten: $\|\vec{x}\|_2^2 = \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle$.



Seien $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$ und φ der von $\vec{x}$ und $\vec{y}$ eingeschlossene Winkel. Dann gilt

$$\cos \varphi = \frac{\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle}{\|\vec{x}\| \cdot \|\vec{y}\|}$$



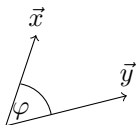
Seien $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$ und φ der von $\vec{x}$ und $\vec{y}$ eingeschlossene Winkel. Dann gilt

$$\cos \varphi = \frac{\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle}{\|\vec{x}\| \cdot \|\vec{y}\|}$$

Ist $\varphi = 90^\circ$, so stehen die Vektoren $\vec{x}$ und $\vec{y}$ senkrecht aufeinander.

Definition 1.7

Seien $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$. Gilt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 0$, so nennen wir $\vec{x}$ und $\vec{y}$ **orthogonal** zueinander. Gilt zusätzlich $\|\vec{x}\| = \|\vec{y}\| = 1$, so nennen wir sie **orthonormal**.



Seien $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$ und φ der von $\vec{x}$ und $\vec{y}$ eingeschlossene Winkel. Dann gilt

$$\cos \varphi = \frac{\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle}{\|\vec{x}\| \cdot \|\vec{y}\|}$$

Ist $\varphi = 90^\circ$, so stehen die Vektoren $\vec{x}$ und $\vec{y}$ senkrecht aufeinander.

Definition 1.7

Seien $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$. Gilt $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 0$, so nennen wir $\vec{x}$ und $\vec{y}$ **orthogonal** zueinander. Gilt zusätzlich $\|\vec{x}\| = \|\vec{y}\| = 1$, so nennen wir sie **orthonormal**.

Beispiel

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{y} = \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \text{ Dann } \|\vec{x}\| = \sqrt{6}, \|\vec{y}\| = \sqrt{10}, \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 4. \text{ Also}$$
$$\cos \varphi = \frac{4}{\sqrt{6} \cdot \sqrt{10}} \approx 0.51, \text{ also } \varphi = 58.9^\circ.$$

Kreuzprodukt

Im 3-dimensionalen Raum (und nur dort!) haben wir noch eine weitere wichtige Größe:

Definition 1.8

Seien $\vec{x}$ und $\vec{y}$ Vektoren in $\mathbb{R}^3$. Das **Kreuzprodukt** (auch **Vektorprodukt** genannt) ist definiert wie folgt:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 y_3 - x_3 y_2 \\ x_3 y_1 - x_1 y_3 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 \end{pmatrix}$$

Kreuzprodukt

Im 3-dimensionalen Raum (und nur dort!) haben wir noch eine weitere wichtige Größe:

Definition 1.8

Seien $\vec{x}$ und $\vec{y}$ Vektoren in $\mathbb{R}^3$. Das **Kreuzprodukt** (auch **Vektorprodukt** genannt) ist definiert wie folgt:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 y_3 - x_3 y_2 \\ x_3 y_1 - x_1 y_3 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 \end{pmatrix}$$

Beispiel

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} 0.5 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{y} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{x} \times \vec{y} = \begin{pmatrix} (-1) \cdot 4 - (-2) \cdot 3 \\ 3 \cdot 2 - 0.5 \cdot 4 \\ 0.5 \cdot (-2) - 2 \cdot (-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$$

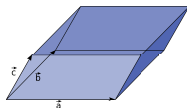
Eigenschaften des Kreuzprodukts

Seien $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^3$.

- Sei $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$. Dann ist $\vec{c}$ orthogonal zu $\vec{a}$ und $\vec{b}$.
- $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ bilden ein Rechtssystem
- $||\vec{c}||$ entspricht dem Flächeninhalt des von $\vec{a}$ und $\vec{b}$ aufgespannten Parallelograms
- $\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$
- $\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c}$

Achtung: es gilt **nicht** $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} = \vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c})$

Spatprodukt



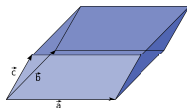
Gegeben seien drei linear unabhängige Vektoren $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$, die ein Parallelepiped (Spat) im $\mathbb{R}^3$ aufspannen.

Definition 1.9

Das **Spatprodukt** ist definiert als Kombination von Kreuz- und Skalarprodukt:

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] := (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$$

Spatprodukt



Gegeben seien drei linear unabhängige Vektoren $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$, die ein Parallelepiped (Spat) im $\mathbb{R}^3$ aufspannen.

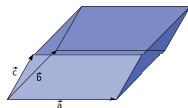
Definition 1.9

Das **Spatprodukt** ist definiert als Kombination von Kreuz- und Skalarprodukt:

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] := (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$$

- Für das Volumen V des Parallelepipeds gilt: $V = |(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}|$
- $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = (\vec{b} \times \vec{c}) \cdot \vec{a} = (\vec{c} \times \vec{a}) \cdot \vec{b}$
- weitere Eigenschaften können aus den Eigenschaften von Kreuz- und Skalarprodukt abgeleitet werden

Spatprodukt



Gegeben seien drei linear unabhängige Vektoren $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$, die ein Parallelepiped (Spat) im $\mathbb{R}^3$ aufspannen.

Definition 1.9

Das **Spatprodukt** ist definiert als Kombination von Kreuz- und Skalarprodukt:

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] := (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$$

- Für das Volumen V des Parallelepipeds gilt: $V = |(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}|$
- $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = (\vec{b} \times \vec{c}) \cdot \vec{a} = (\vec{c} \times \vec{a}) \cdot \vec{b}$
- weitere Eigenschaften können aus den Eigenschaften von Kreuz- und Skalarprodukt abgeleitet werden

Beispiel

Seien $\vec{a} = (1, -1, -2)^T$, $\vec{b} = (0, -1, 0)^T$, $\vec{c} = (1, 0, 1)^T$. Dann ist

$$V = |(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}| = 1$$

Linearkombination

Definition 1.10

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ k Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Ein Vektor $\vec{u} \in \mathbb{R}^n$ heißt **Linearkombination** der Vektoren $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ falls es k reelle Zahlen $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ gib so dass

$$\vec{u} = \sum_{i=1}^k \lambda_i \vec{v}_i.$$

Linearkombination

Definition 1.10

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ k Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Ein Vektor $\vec{u} \in \mathbb{R}^n$ heißt **Linearkombination** der Vektoren $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ falls es k reelle Zahlen $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ gib so dass

$$\vec{u} = \sum_{i=1}^k \lambda_i \vec{v}_i.$$

Beispiel

Sei $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$. Dann ist $\vec{u} = \begin{pmatrix} 5 \\ 13 \\ 3 \end{pmatrix}$ eine Linearkombination von $\vec{v}_1$ und $\vec{v}_2$ denn $\vec{u} = 2\vec{v}_1 + 3\vec{v}_2$

Definition 1.11

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ k Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Wir nennen $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ **(linear) Unabhängig**, wenn gilt

$$\sum_{i=1}^k \lambda_i \vec{v}_i = 0 \quad \text{genau dann wenn} \quad \lambda_i = 0 \quad \text{für alle } i$$

Definition 1.11

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ k Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Wir nennen $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ **(linear) Unabhängig**, wenn gilt

$$\sum_{i=1}^k \lambda_i \vec{v}_i = 0 \quad \text{genau dann wenn} \quad \lambda_i = 0 \quad \text{für alle } i$$

Beispiel 1

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{u}$ wie zuvor, also $\vec{u} = 2\vec{v}_1 + 3\vec{v}_2$. Dann ist $\vec{u} - 2\vec{v}_1 - 3\vec{v}_2 = 0$. Es gilt also $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = -2, \lambda_3 = -3$. Die Vektoren sind folglich nicht linear unabhängig.

Definition 1.11

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ k Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Wir nennen $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ **(linear) Unabhängig**, wenn gilt

$$\sum_{i=1}^k \lambda_i \vec{v}_i = 0 \quad \text{genau dann wenn} \quad \lambda_i = 0 \quad \text{für alle } i$$

Beispiel 1

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{u}$ wie zuvor, also $\vec{u} = 2\vec{v}_1 + 3\vec{v}_2$. Dann ist $\vec{u} - 2\vec{v}_1 - 3\vec{v}_2 = 0$. Es gilt also $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = -2, \lambda_3 = -3$. Die Vektoren sind folglich nicht linear unabhängig.

Beispiel 2

Seien $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ Nun gilt $\lambda_1 \vec{v}_1 + \lambda_2 \vec{v}_2 + \lambda_3 \vec{v}_3 = 0$ nur, falls $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0$. Die Vektoren sind folglich linear unabhängig.

Definition 1.11

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ k Vektoren in $\mathbb{R}^n$. Wir nennen $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k$ **(linear) Unabhängig**, wenn gilt

$$\sum_{i=1}^k \lambda_i \vec{v}_i = 0 \quad \text{genau dann wenn} \quad \lambda_i = 0 \quad \text{für alle } i$$

Beispiel 1

Seien $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{u}$ wie zuvor, also $\vec{u} = 2\vec{v}_1 + 3\vec{v}_2$. Dann ist $\vec{u} - 2\vec{v}_1 - 3\vec{v}_2 = 0$. Es gilt also $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = -2, \lambda_3 = -3$. Die Vektoren sind folglich nicht linear unabhängig.

Beispiel 2

Seien $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ Nun gilt $\lambda_1 \vec{v}_1 + \lambda_2 \vec{v}_2 + \lambda_3 \vec{v}_3 = 0$ nur, falls $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0$. Die Vektoren sind folglich linear unabhängig.

Untersuchung von Vektoren auf Unabhängigkeit führt i.A. auf ein lineares Gleichungssystem. Ausnahme: zwei Vektoren $\vec{v}_1, \vec{v}_2$ sind linear unabhängig, genau dann wenn sie **parallel** sind, d.h. es gibt ein $\lambda \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ so dass $\vec{v}_1 = \lambda \vec{v}_2$

Definition 1.12

Die maximale Anzahl linear unabhängiger Vektoren eines Vektorraumes heißt
Dimension. *Der Raum $\mathbb{R}^n$ hat die Dimension n .*

Definition 1.12

Die maximale Anzahl linear unabhängiger Vektoren eines Vektorraumes heißt **Dimension**. Der Raum $\mathbb{R}^n$ hat die Dimension n .

Definition 1.13

Eine Menge n linear unabhängiger Vektoren im $\mathbb{R}^n$ heißt **Basis**.

Theorem 3

Sei $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$ eine Basis in $\mathbb{R}^n$. Dann lässt sich jeder Vektor $\vec{u} \in \mathbb{R}^n \setminus \vec{0}$ eindeutig als Linearkombination der Basisvektoren darstellen, d.h. es gilt

$$\vec{u} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \vec{e}_i$$

mit mindestens einem $\lambda_i \neq 0$.

Wir haben bisher -und werden auch weiterhin- die Standardbasis im $\mathbb{R}^n$ verwenden, d.h.

$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_n = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Wir haben bisher -und werden auch weiterhin- die Standardbasis im $\mathbb{R}^n$ verwenden, d.h.

$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_n = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Sei $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$. Dann gilt

$$\vec{v} = v_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + v_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + v_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = v_1 \vec{e}_1 + v_2 \vec{e}_2 + v_3 \vec{e}_3.$$

Geraden

Wir beschränken uns nun auf den 3-dimensionalen Raum $\mathbb{R}^3$. Wir wissen bereits, wie man einen Punkt im $\mathbb{R}^3$ darstellt.

Definition 2.1

Eine Gerade im $\mathbb{R}^3$ wird bestimmt durch einen Punkt (mit Ortsvektor $\vec{p}$), durch den sie geht, sowie die Richtung $\vec{r}$, in die sie verläuft.

$$g := \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} r_1 \\ r_2 \\ r_3 \end{pmatrix} = \vec{p} + \lambda \vec{r}, \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

Jeder Punkt auf der Gerade wird für ein bestimmtes λ erreicht. Sei $Q = (q_1, q_2, q_3) \in \mathbb{R}^3$. Dann liegt Q auf der Geraden g genau dann wenn es ein λ_0 gibt so dass $\vec{q} = \vec{p} + \lambda_0 \vec{r}$.

Beispiel

Sei $P = (1, -2, 3)^T$, $Q = (3, 2, -1)^T$. Die Gerade durch die Punkte P und Q ist gegeben durch

$$g = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \vec{p} + \lambda \overrightarrow{PQ} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ -4 \end{pmatrix}.$$

Der Punkt $A(3, 2, -1)$ liegt (mit $\lambda = 1$) auf g , der Punkt $B = (3, -1, -1)$ jedoch nicht.

Ebenen

Es gibt mehrere Wege eine Ebene zu beschreiben:

- über 3 gegebene Punkte (die nicht auf einer Geraden liegen)
- über 2 gegebene Punkte und eine Richtung
- über 1 gegebenen Punkt und 2 (nicht parallele) Richtungen
- über 1 gegebenen Punkt und einen Normalenvektor

Die Varianten 1-3 sind sehr ähnlich. Es ergibt sich die **Parameterform**

Ebenen

Es gibt mehrere Wege eine Ebene zu beschreiben:

- über 3 gegebene Punkte (die nicht auf einer Geraden liegen)
- über 2 gegebene Punkte und eine Richtung
- über 1 gegebenen Punkt und 2 (nicht parallele) Richtungen
- über 1 gegebenen Punkt und einen Normalenvektor

Die Varianten 1-3 sind sehr ähnlich. Es ergibt sich die **Parameterform**

Definition 2.2

Ein Ebene im $\mathbb{R}^3$ in Parameterdarstellung ist gegeben durch

$$E := \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \vec{p} + \lambda \vec{r} + \mu \vec{s} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} r_1 \\ r_2 \\ r_3 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$$

wobei $\vec{p}$ der Ortsvektor zum Punkt $P = (p_1, p_2, p_3)$ ist, $\vec{r}, \vec{s}$ linear unabhängig sind und $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$.

Ebenen

Es gibt mehrere Wege eine Ebene zu beschreiben:

- über 3 gegebene Punkte (die nicht auf einer Geraden liegen)
- über 2 gegebene Punkte und eine Richtung
- über 1 gegebenen Punkt und 2 (nicht parallele) Richtungen
- über 1 gegebenen Punkt und einen Normalenvektor

Die Varianten 1-3 sind sehr ähnlich. Es ergibt sich die **Parameterform**

Definition 2.2

Ein Ebene im $\mathbb{R}^3$ in Parameterdarstellung ist gegeben durch

$$E := \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \vec{p} + \lambda \vec{r} + \mu \vec{s} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} r_1 \\ r_2 \\ r_3 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$$

wobei $\vec{p}$ der Ortsvektor zum Punkt $P = (p_1, p_2, p_3)$ ist, $\vec{r}, \vec{s}$ linear unabhängig sind und $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$.

Seien P, Q und R drei verschiedene Punkte im $\mathbb{R}^3$. Dann ist die Ebene durch die Punkte gegeben durch

$$E := \vec{p} + \lambda \overrightarrow{PQ} + \mu \overrightarrow{PR}.$$

Eine Ebene ist bestimmt durch zwei Richtungen. Es gibt (bis auf das Vorzeichen) genau eine Richtung, die senkrecht auf der Ebene steht. Sei $E = \vec{p} + \lambda \vec{r} + \mu \vec{s}$ und $\vec{n} = \vec{r} \times \vec{s}$. Sei $P = (p_1, p_2, p_3)^T$ ein gegebener Punkt in der Ebene. Dann gilt für jeden weiteren Punkt $X = (x_1, x_2, x_3)^T$ in der Ebene

$$\overrightarrow{PX} \cdot \vec{n} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 - p_1 \\ x_2 - p_2 \\ x_3 - p_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow (\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = 0$$

Diese Darstellung heißt **Normalenform**. Es gilt weiterhin:

Eine Ebene ist bestimmt durch zwei Richtungen. Es gibt (bis auf das Vorzeichen) genau eine Richtung, die senkrecht auf der Ebene steht. Sei $E = \vec{p} + \lambda \vec{r} + \mu \vec{s}$ und $\vec{n} = \vec{r} \times \vec{s}$. Sei $P = (p_1, p_2, p_3)^T$ ein gegebener Punkt in der Ebene. Dann gilt für jeden weiteren Punkt $X = (x_1, x_2, x_3)^T$ in der Ebene

$$\overrightarrow{PX} \cdot \vec{n} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 - p_1 \\ x_2 - p_2 \\ x_3 - p_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow (\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = 0$$

Diese Darstellung heißt **Normalenform**. Es gilt weiterhin:

$$(\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = \vec{x} \cdot \vec{n} - \vec{p} \cdot \vec{n}$$

Es ist $d := \vec{p} \cdot \vec{n}$ bekannt. Also ist

$$n_1 x_1 + n_2 x_2 + n_3 x_3 = d$$

Dies ist die Ebenengleichung in **Koordinatenform**

Eine Ebene ist bestimmt durch zwei Richtungen. Es gibt (bis auf das Vorzeichen) genau eine Richtung, die senkrecht auf der Ebene steht. Sei $E = \vec{p} + \lambda \vec{r} + \mu \vec{s}$ und $\vec{n} = \vec{r} \times \vec{s}$. Sei $P = (p_1, p_2, p_3)^T$ ein gegebener Punkt in der Ebene. Dann gilt für jeden weiteren Punkt $X = (x_1, x_2, x_3)^T$ in der Ebene

$$\overrightarrow{PX} \cdot \vec{n} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 - p_1 \\ x_2 - p_2 \\ x_3 - p_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow (\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = 0$$

Diese Darstellung heißt **Normalenform**. Es gilt weiterhin:

$$(\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = \vec{x} \cdot \vec{n} - \vec{p} \cdot \vec{n}$$

Es ist $d := \vec{p} \cdot \vec{n}$ bekannt. Also ist

$$n_1 x_1 + n_2 x_2 + n_3 x_3 = d$$

Dies ist die Ebenengleichung in **Koordinatenform**. Sei $\vec{e}_n := \frac{\vec{n}}{|\vec{n}|}$ der Einheitsvektor in Richtung $\vec{n}$, $d_e := \vec{p} \cdot \vec{e}_n$. Dann ist die **Hessesche Normalform** der Ebene gegeben durch

$$\vec{q} \cdot \vec{e}_n = d_e$$

Beispiel

Gegeben seien die Punkte $P = (1, 2, -1)$, $Q = (-2, 1, 1)$, $R = (5, -5, 0)$. Dann ist die durch die 3 Punkte aufgespannte Ebene in Parameterform

$$E := \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 4 \\ -7 \\ 1 \end{pmatrix},$$

in Normalenform (mit $\overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{PR} = (13, 11, 25)^T$)

$$\begin{pmatrix} x_1 - 1 \\ x_2 - 2 \\ x_3 + 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 13 \\ 11 \\ 25 \end{pmatrix} = 0$$

und in Koordinatenform

$$13x_1 + 11x_2 + 25x_3 = 10$$

Lagebeziehungen

- einfach: Punkt-Punkt, Punkt-Gerade, Punkt-Ebene

Lagebeziehungen

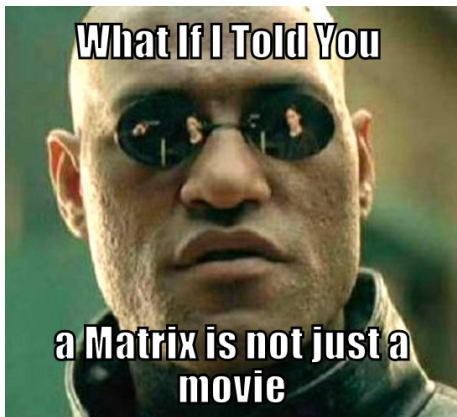
- einfach: Punkt-Punkt, Punkt-Gerade, Punkt-Ebene
- Gerade-Gerade
 - ▶ identisch
 - ▶ parallel
 - ▶ schneiden sich in einem Punkt
 - ▶ windschief

Lagebeziehungen

- einfach: Punkt-Punkt, Punkt-Gerade, Punkt-Ebene
- Gerade-Gerade
 - ▶ identisch
 - ▶ parallel
 - ▶ schneiden sich in einem Punkt
 - ▶ windschief
- Gerade-Ebene
 - ▶ Gerade liegt in Ebene
 - ▶ parallel
 - ▶ schneiden sich in einem Punkt

Lagebeziehungen

- einfach: Punkt-Punkt, Punkt-Gerade, Punkt-Ebene
- Gerade-Gerade
 - ▶ identisch
 - ▶ parallel
 - ▶ schneiden sich in einem Punkt
 - ▶ windschief
- Gerade-Ebene
 - ▶ Gerade liegt in Ebene
 - ▶ parallel
 - ▶ schneiden sich in einem Punkt
- Ebene-Ebene
 - ▶ parallel
 - ▶ schneiden sich in einer Gerade



Matrizen beschreiben lineare Operatoren auf Vektoren, sie verallgemeinern die lineare Funktion $y = ax$. Sie treten auch bei linearen Gleichungssystemen auf.

Definition 3.1

Unter einer reellen $n \times m$ -**Matrix** $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ versteht man die $n \cdot m$ Zahlen a_{ij} , $i = 1, \dots, n$, $j = 1, \dots, m$, die in dem rechteckigen Schema

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m-1} & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m-1} & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n-1,1} & a_{n-1,2} & \cdots & a_{n-1,m-1} & a_{n-1,m} \\ a_{n,1} & a_{n,2} & \cdots & a_{n,m-1} & a_{n,m} \end{pmatrix}$$

zusammengefasst werden. Wir schreiben auch kurz $A = (a_{ij})$. Die Matrix A besteht aus n **Zeilen** und m **Spalten**. Die Zahlen a_{ij} heißen **Matrizelemente**. Die Elemente $a_{i,i}$ heißen **Diagonalelemente**. Eine Matrix heißt **quadratisch** wenn $m = n$.

Definition 3.1

Unter einer reellen $n \times m$ -**Matrix** $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ versteht man die $n \cdot m$ Zahlen a_{ij} , $i = 1, \dots, n$, $j = 1, \dots, m$, die in dem rechteckigen Schema

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m-1} & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m-1} & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n-1,1} & a_{n-1,2} & \cdots & a_{n-1,m-1} & a_{n-1,m} \\ a_{n,1} & a_{n,2} & \cdots & a_{n,m-1} & a_{n,m} \end{pmatrix}$$

zusammengefasst werden. Wir schreiben auch kurz $A = (a_{ij})$. Die Matrix A besteht aus n **Zeilen** und m **Spalten**. Die Zahlen a_{ij} heißen **Matrixelemente**. Die Elemente $a_{i,i}$ heißen **Diagonalelemente**. Eine Matrix heißt **quadratisch** wenn $m = n$.

Beispiel

Es sind $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3}$ und $A = \begin{pmatrix} -1 & 1.5 & 6 \\ 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$.

Definition 3.2

Eine Matrix $I \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit 1 als Diagonalelementen und 0 sonst,

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \cdots \\ 0 & 1 & 0 & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

heißt **Einheitsmatrix** (manchmal auch mit E bezeichnet)

Definition 3.2

Eine Matrix $I \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit 1 als Diagonalelementen und 0 sonst,

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \cdots \\ 0 & 1 & 0 & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

heißt **Einheitsmatrix** (manchmal auch mit E bezeichnet)

Weitere spezielle Matrizen:

- A heißt **Diagonalmatrix**: $\sum_{i=1}^n |a_{ii}| \neq 0$, $\sum_{i \neq j} |a_{ij}| = 0$
- A heißt **obere Dreiecksmatrix**: $a_{ij} = 0$ für $i > j$
- A heißt **untere Dreiecksmatrix** $a_{ij} = 0$ für $i < j$

Addition von Matrizen

Definition 3.3

Seien $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B = (b_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$. Die Summe der Matrizen A und B erhält man durch komponentenweises addieren der Einträge

$$\begin{aligned} C &:= \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ & \cdots & a_{n,m-2} & a_{n,m} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1,m} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ & \cdots & b_{n,m-2} & b_{n,m} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1,m} + b_{1,m} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2,m} + b_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ & \cdots & a_{n,m-2} + b_{n,m-1} & a_{n,m} + b_{n,m} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Addition von Matrizen

Definition 3.3

Seien $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B = (b_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$. Die Summe der Matrizen A und B erhält man durch komponentenweises addieren der Einträge

$$\begin{aligned} C &:= \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ & \cdots & a_{n,m-2} & a_{n,m} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1,m} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ & \cdots & b_{n,m-2} & b_{n,m} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1,m} + b_{1,m} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2,m} + b_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ & \cdots & a_{n,m-2} + b_{n,m-1} & a_{n,m} + b_{n,m} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Beispiel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} -3 & 1 & 0 \\ 0.5 & 0.5 & -2 \end{pmatrix}, A + B = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 3 \\ 1 & 0.5 & -3 \end{pmatrix}$$

Sei 0 die **Nullmatrix**, deren Komponenten alle gleich 0 sind. Zu

$A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ ist $-A := (-a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ die Matrix die entsteht, wenn man das Vorzeichen aller Komponenten ändert. Dann gilt:

- $A + (B + C) = (A + B) + C$
- $A + 0 = 0 + A = A$
- $-A + A = A + (-A) = A - A = 0$
- $A + B = B + A$

Sei 0 die **Nullmatrix**, deren Komponenten alle gleich 0 sind. Zu $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ ist $-A := (-a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ die Matrix die entsteht, wenn man das Vorzeichen aller Komponenten ändert. Dann gilt:

- $A + (B + C) = (A + B) + C$
- $A + 0 = 0 + A = A$
- $-A + A = A + (-A) = A - A = 0$
- $A + B = B + A$

Man kann Matrizen auch mit Skalaren multiplizieren.

Definition 3.4

Die Multiplikation einer Matrix $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ mit einem Skalar $\lambda \in \mathbb{R}$ ergibt eine Matrix $B = \lambda A$,

$$B = \lambda \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \cdots & a_{n,m-2} & a_{n,m} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda a_{11} & \lambda a_{12} & \cdots & \lambda a_{1,m} \\ \lambda a_{21} & \lambda a_{22} & \cdots & \lambda a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \cdots & \lambda a_{n,m-2} & \lambda a_{n,m} \end{pmatrix}$$

Jede Komponente von A wird mit λ multipliziert.

Sei 0 die **Nullmatrix**, deren Komponenten alle gleich 0 sind. Zu $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ ist $-A := (-a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ die Matrix die entsteht, wenn man das Vorzeichen aller Komponenten ändert. Dann gilt:

- $A + (B + C) = (A + B) + C$
- $A + 0 = 0 + A = A$
- $-A + A = A + (-A) = A - A = 0$
- $A + B = B + A$

Man kann Matrizen auch mit Skalaren multiplizieren.

Definition 3.4

Die Multiplikation einer Matrix $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ mit einem Skalar $\lambda \in \mathbb{R}$ ergibt eine Matrix $B = \lambda A$,

$$B = \lambda \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \cdots & a_{n,m-2} & a_{n,m} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda a_{11} & \lambda a_{12} & \cdots & \lambda a_{1,m} \\ \lambda a_{21} & \lambda a_{22} & \cdots & \lambda a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \cdots & \lambda a_{n,m-2} & \lambda a_{n,m} \end{pmatrix}$$

Jede Komponente von A wird mit λ multipliziert.

Matrizen mit dieser Addition und skalaren Multiplikation bilden einen Vektorraum

Matrix-Vektor-Multiplikation

Definition 3.5

Sei $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $x = (x_1, x_2, \dots, x_m)^T \in \mathbb{R}^m$. Dann ist $Ax \in \mathbb{R}^n$,

$$Ax = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,1} & \cdots & a_{n,m-2} & a_{n,m} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1,m}x_m \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2,m}x_m \\ \vdots \\ a_{n,1}x_1 + \cdots + a_{n,m}x_m \end{pmatrix}$$

Matrix-Vektor-Multiplikation

Definition 3.5

Sei $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $x = (x_1, x_2, \dots, x_m)^T \in \mathbb{R}^m$. Dann ist $Ax \in \mathbb{R}^n$,

$$Ax = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,1} & \cdots & a_{n,m-2} & a_{n,m} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1,m}x_m \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2,m}x_m \\ \vdots \\ a_{n,1}x_1 + \cdots + a_{n,m}x_m \end{pmatrix}$$

Beispiel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix}, x = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix},$$

$$Ax = \begin{pmatrix} 2 \cdot 1 + (-1) \cdot (-1) + 3 \cdot 2 \\ 0.5 \cdot 1 + 0 \cdot (-1) + (-1) \cdot 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ -1.5 \end{pmatrix}$$

Matrix-Vektor-Multiplikation

Definition 3.5

Sei $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $x = (x_1, x_2, \dots, x_m)^T \in \mathbb{R}^m$. Dann ist $Ax \in \mathbb{R}^n$,

$$Ax = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1,m} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,1} & \cdots & a_{n,m-2} & a_{n,m} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1,m}x_m \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2,m}x_m \\ \vdots \\ a_{n,1}x_1 + \cdots + a_{n,m}x_m \end{pmatrix}$$

Beispiel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix}, x = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix},$$

$$Ax = \begin{pmatrix} 2 \cdot 1 + (-1) \cdot (-1) + 3 \cdot 2 \\ 0.5 \cdot 1 + 0 \cdot (-1) + (-1) \cdot 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ -1.5 \end{pmatrix}$$

A hat so viele Spalten wie x Komponenten. Das Ergebnis ist ein Vektor mit so vielen Komponenten, wie A Zeilen hat. Vektoren werden **immer von rechts** mit Matrizen multipliziert.

Exkurs: lineare Abbildungen

Definition 3.6

Seien V_1, V_2 zwei Vektorräume. Jede Abbildung $\mathcal{A}$ von V_1 nach V_2 heißt genau dann **lineare Abbildung**, wenn gilt:

- $\mathcal{A}(x + y) = \mathcal{A}x + \mathcal{A}y \quad \forall x, y \in V_1$
- $\mathcal{A}(\lambda x) = \lambda \mathcal{A}x \quad \forall x \in V_1, \lambda \in \mathbb{R}$

Exkurs: lineare Abbildungen

Definition 3.6

Seien V_1, V_2 zwei Vektorräume. Jede Abbildung $\mathcal{A}$ von V_1 nach V_2 heißt genau dann **lineare Abbildung**, wenn gilt:

- $\mathcal{A}(x + y) = \mathcal{A}x + \mathcal{A}y \quad \forall x, y \in V_1$
- $\mathcal{A}(\lambda x) = \lambda \mathcal{A}x \quad \forall x \in V_1, \lambda \in \mathbb{R}$

Sei $V_1 = \mathbb{R}^m, V_2 = \mathbb{R}^n$. Jede lineare Abbildung $\mathcal{A} : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ ist darstellbar durch eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$. Jede Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ definiert eine lineare Abbildung von $\mathbb{R}^m$ nach $\mathbb{R}^n$.

Exkurs: lineare Abbildungen

Definition 3.6

Seien V_1, V_2 zwei Vektorräume. Jede Abbildung $\mathcal{A}$ von V_1 nach V_2 heißt genau dann **lineare Abbildung**, wenn gilt:

- $\mathcal{A}(x + y) = \mathcal{A}x + \mathcal{A}y \quad \forall x, y \in V_1$
- $\mathcal{A}(\lambda x) = \lambda \mathcal{A}x \quad \forall x \in V_1, \lambda \in \mathbb{R}$

Sei $V_1 = \mathbb{R}^m, V_2 = \mathbb{R}^n$. Jede lineare Abbildung $\mathcal{A} : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ ist darstellbar durch eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$. Jede Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ definiert eine lineare Abbildung von $\mathbb{R}^m$ nach $\mathbb{R}^n$.

Anwendungen

Beispiele für lineare Abbildungen: Koordinaten-(Basis-)transformation, Drehung, Verschiebung, Diskrete Integration, Diskretes Differenzieren,...

Matrizenmultiplikation

anders ausgedrückt ist $Ax = (\sum_{j=1}^m a_{ij}x_j)_{i=1,\dots,n}$. x als Vektor ist eine $m \times 1$ -Matrix. Dies motiviert folgende Verallgemeinerung auf Matrizen:

Definition 3.7

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B \in \mathbb{R}^{m \times p}$. Dann ist $C := A \cdot B \in \mathbb{R}^{n \times p}$ mit

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^m a_{ik}b_{kj},$$

maW. das Element von C in der i -ten Zeile und j -ten Spalte ist das Skalarprodukt der i -ten Zeile von A mit der j -ten Spalte von B .

Matrizenmultiplikation

anders ausgedrückt ist $Ax = (\sum_{j=1}^m a_{ij}x_j)_{i=1,\dots,n}$. x als Vektor ist eine $m \times 1$ -Matrix. Dies motiviert folgende Verallgemeinerung auf Matrizen:

Definition 3.7

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B \in \mathbb{R}^{m \times p}$. Dann ist $C := A \cdot B \in \mathbb{R}^{n \times p}$ mit

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^m a_{ik}b_{kj},$$

maW. das Element von C in der i -ten Zeile und j -ten Spalte ist das Skalarprodukt der i -ten Zeile von A mit der j -ten Spalte von B .

Beispiel

Sei $\begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} -2 & -1 \\ 0 & -4 \\ -1 & -3 \end{pmatrix}$. Dann $A \cdot B = \begin{pmatrix} -7 & -7 \\ 0 & 2.5 \end{pmatrix}$

Eigenschaften der Matrizenmultiplikation. Seien $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$, $B \in \mathbb{R}^{m \times p}$, $C \in \mathbb{R}^{n \times p}$

- $(A \cdot B) \cdot C = A \cdot (B \cdot C)$
- $(A + B) \cdot C = A \cdot C + B \cdot C$
- $A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$
- $I \cdot A = A \cdot I = A$

Eigenschaften der Matrizenmultiplikation. Seien $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$, $B \in \mathbb{R}^{m \times p}$, $C \in \mathbb{R}^{n \times p}$

- $(A \cdot B) \cdot C = A \cdot (B \cdot C)$
- $(A + B) \cdot C = A \cdot C + B \cdot C$
- $A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$
- $I \cdot A = A \cdot I = A$

ACHTUNG! Es gilt (im allgemeinen) **nicht** $A \cdot B = B \cdot A$

Eigenschaften der Matrizenmultiplikation. Seien $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$, $B \in \mathbb{R}^{m \times p}$, $C \in \mathbb{R}^{n \times p}$

- $(A \cdot B) \cdot C = A \cdot (B \cdot C)$
- $(A + B) \cdot C = A \cdot C + B \cdot C$
- $A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$
- $I \cdot A = A \cdot I = A$

ACHTUNG! Es gilt (im allgemeinen) **nicht** $A \cdot B = B \cdot A$

Beispiel

$$\begin{pmatrix} 2 & 5 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 1 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 13 & 11 \\ 11 & -9 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 1 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & 5 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 22 \\ 11 & 2 \end{pmatrix}$$

Definition 3.8

Unter der **transponierten** Matrix versteht man die Matrix $A^T = (a_{ji})$, die man durch Vertauschen von Zeilen und Spalten erhält. Gilt $A = A^T$ so heißt A **symmetrisch**. Ist $A = -A^T$, so heißt A **schief-symmetrisch**

Es gilt für $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B = (b_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$:

Definition 3.8

Unter der **transponierten Matrix** versteht man die Matrix $A^T = (a_{ji})$, die man durch Vertauschen von Zeilen und Spalten erhält. Gilt $A = A^T$ so heißt A **symmetrisch**. Ist $A = -A^T$, so heißt A **schief-symmetrisch**

Beispiel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3} \Rightarrow A^T = \begin{pmatrix} 2 & 0.5 \\ -1 & 0 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$$

Es gilt für $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B = (b_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$:

Definition 3.8

Unter der **transponierten** Matrix versteht man die Matrix $A^T = (a_{ji})$, die man durch Vertauschen von Zeilen und Spalten erhält. Gilt $A = A^T$ so heißt A **symmetrisch**. Ist $A = -A^T$, so heißt A **schiefsymmetrisch**

Beispiel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3} \Rightarrow A^T = \begin{pmatrix} 2 & 0.5 \\ -1 & 0 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$$

Es gilt für $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B = (b_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$:

- $(A^T)^T = A$
- $(A + B)^T = A^T + B^T$
- $(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T$
- $(A^{-1})^T = (A^T)^{-1}$

Definition 3.8

Unter der **transponierten** Matrix versteht man die Matrix $A^T = (a_{ji})$, die man durch Vertauschen von Zeilen und Spalten erhält. Gilt $A = A^T$ so heißt A **symmetrisch**. Ist $A = -A^T$, so heißt A **schiefsymmetrisch**

Beispiel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 0.5 & 0 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3} \Rightarrow A^T = \begin{pmatrix} 2 & 0.5 \\ -1 & 0 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$$

Es gilt für $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B = (b_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times m}$:

- $(A^T)^T = A$
- $(A + B)^T = A^T + B^T$
- $(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T$
- $(A^{-1})^T = (A^T)^{-1}$

Dabei ist A^{-1} die **inverse matrix** zu A (falls diese existiert). Wir werden diese demnächst kennenlernen.

Inverse Matrix

Definition 3.9

Eine Matrix A heißt **regulär** oder **invertierbar**, wenn es eine Matrix B gibt, so dass

$$A \cdot B = B \cdot A = I$$

mit der Einheitsmatrix I . B ist die **inverse Matrix**. Wir bezeichnen sie mit A^{-1} . Die Matrix A heißt dann **regulär** oder **invertierbar**. Eine Matrix, zu der es keine inverse gibt, heißt **singulär**.

Inverse Matrix

Definition 3.9

Eine Matrix A heißt **regulär** oder **invertierbar**, wenn es eine Matrix B gibt, so dass

$$A \cdot B = B \cdot A = I$$

mit der Einheitsmatrix I . B ist die **inverse Matrix**. Wir bezeichnen sie mit A^{-1} . Die Matrix A heißt dann **regulär** oder **invertierbar**. Eine Matrix, zu der es keine inverse gibt, heißt **singulär**.

Theorem 4

Jede nicht-quadratische Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ mit $n \neq m$ ist singulär.

Inverse Matrix

Definition 3.9

Eine Matrix A heißt **regulär** oder **invertierbar**, wenn es eine Matrix B gibt, so dass

$$A \cdot B = B \cdot A = I$$

mit der Einheitsmatrix I . B ist die **inverse Matrix**. Wir bezeichnen sie mit A^{-1} . Die Matrix A heißt dann **regulär** oder **invertierbar**. Eine Matrix, zu der es keine inverse gibt, heißt **singulär**.

Theorem 4

Jede nicht-quadratische Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ mit $n \neq m$ ist singulär.

Beispiel

Die Matrix $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ besitzt die inverse Matrix $A^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Inverse Matrix

Definition 3.9

Eine Matrix A heißt **regulär** oder **invertierbar**, wenn es eine Matrix B gibt, so dass

$$A \cdot B = B \cdot A = I$$

mit der Einheitsmatrix I . B ist die **inverse Matrix**. Wir bezeichnen sie mit A^{-1} . Die Matrix A heißt dann **regulär** oder **invertierbar**. Eine Matrix, zu der es keine inverse gibt, heißt **singulär**.

Theorem 4

Jede nicht-quadratische Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ mit $n \neq m$ ist singulär.

Beispiel

Die Matrix $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ besitzt die inverse Matrix $A^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Rang einer Matrix

Wir möchten Kriterien, die uns sagen, ob eine Matrix invertierbar ist oder nicht.

Definition 3.10

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$. Die maximale Anzahl linear unabhängiger Spalten von A heißt **Spaltenrang** von A . Die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen von A heißt **Zeilenrang** von A . Es gilt stets, dass Zeilenrang und Spaltenrang identisch sind. Daher bezeichnen wir als **Rang** einer Matrix die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen- bzw. Spaltenvektoren.

Rang einer Matrix

Wir möchten Kriterien, die uns sagen, ob eine Matrix invertierbar ist oder nicht.

Definition 3.10

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$. Die maximale Anzahl linear unabhängiger Spalten von A heißt **Spaltenrang** von A . Die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen von A heißt **Zeilenrang** von A . Es gilt stets, dass Zeilenrang und Spaltenrang identisch sind. Daher bezeichnen wir als **Rang** einer Matrix die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen- bzw. Spaltenvektoren.

Beispiel

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ hat Rang 2, $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -2 & -4 \end{pmatrix}$ hat Rang 1.

Rang einer Matrix

Wir möchten Kriterien, die uns sagen, ob eine Matrix invertierbar ist oder nicht.

Definition 3.10

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$. Die maximale Anzahl linear unabhängiger Spalten von A heißt **Spaltenrang** von A . Die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen von A heißt **Zeilenrang** von A . Es gilt stets, dass Zeilenrang und Spaltenrang identisch sind. Daher bezeichnen wir als **Rang** einer Matrix die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen- bzw. Spaltenvektoren.

Beispiel

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ hat Rang 2, $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -2 & -4 \end{pmatrix}$ hat Rang 1.

Theorem 5

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Dann ist A invertierbar genau dann, wenn sie Rang n hat.

Determinanten

Definition 3.11

Die Determinante $\det A = |A|$ einer quadratischen Matrix A ist eine Funktion, die der Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ eindeutig ein Skalar zuordnet. Gilt $\det A \neq 0$, so ist A invertierbar.

Die allgemeine Definition der Determinante ist kompliziert und unpraktisch. Wir betrachten zuerst drei Spezialfälle:

Determinanten

Definition 3.11

Die *Determinante* $\det A = |A|$ einer quadratischen Matrix A ist eine Funktion, die der Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ eindeutig ein Skalar zuordnet. Gilt $\det A \neq 0$, so ist A invertierbar.

Die allgemeine Definition der Determinante ist kompliziert und unpraktisch. Wir betrachten zuerst drei Spezialfälle:

- $n = 1$: $\det A = \det a_{11} = a_{11}$
- $n = 2$: $\det A = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} := a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21}$
- $n = 3$: mit *Regel von Sarrus*

$$\det A = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} := a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} \\ - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{12}a_{21}a_{33} - a_{11}a_{23}a_{32}$$

Man kann Determinanten rekursiv berechnen.

Definition 3.12

Sei $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und A_{ij} , die Matrix, die entsteht, wenn man in A die i -te Zeile und j -te Spalte streicht. Dann heißt $\alpha_{ij} := (-1)^{i+j} \det A_{ij}$ **algebraisches Komplement** zum Element a_{ij} .

Man kann Determinanten rekursiv berechnen.

Definition 3.12

Sei $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und A_{ij} , die Matrix, die entsteht, wenn man in A die i -te Zeile und j -te Spalte streicht. Dann heißt $\alpha_{ij} := (-1)^{i+j} \det A_{ij}$ **algebraisches Komplement** zum Element a_{ij} .

Theorem 6

Sei j eine beliebige Spalte von $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Dann gilt:

$$\det A = |A| = a_{1j}\alpha_{1j} + a_{2j}\alpha_{2j} + \cdots + a_{nj}\alpha_{nj} = \sum_{k=1}^n a_{kj}\alpha_{kj}$$

analog, sei i eine beliebige Zeile von $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Dann gilt:

$$\det A = |A| = a_{i1}\alpha_{i1} + a_{i2}\alpha_{i2} + \cdots + a_{in}\alpha_{in} = \sum_{k=1}^n a_{ik}\alpha_{ik}$$

Beispiel

Sei $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 3 & -2 \\ -1 & 5 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & -1 & 3 & 2 \end{pmatrix}$. Wir entwickeln $\det A$ nach der ersten Spalte:

$$\begin{aligned} \det A &= 0 \cdot (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 5 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \\ -1 & 3 & 2 \end{vmatrix} + (-1) \cdot (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 0 & -2 \\ -1 & 3 & 2 \end{vmatrix} \\ &\quad + 0 \cdot (-1)^{3+1} \begin{vmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 5 & -2 & 3 \\ -1 & 3 & 2 \end{vmatrix} + 0 \cdot (-1)^{4+1} \begin{vmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 5 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 0 & 0 & -2 \\ -1 & 3 & 2 \end{vmatrix} \quad \text{dies entwickeln wir nach der 2. Zeile} \\ &= 0 \cdot (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 3 & -2 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} + 0 \cdot (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} + (-2) \cdot (-1)^{2+3} \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{vmatrix} \\ &= 2 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ -1 & 3 \end{vmatrix} = 2 \cdot (1 \cdot 3 - 3 \cdot (-1)) = 12 \end{aligned}$$

Mit Hilfe des algebraischen Komplements kann man zu gegebener regulärer Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ die inverse Matrix berechnen. Es ist

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \cdots & \alpha_{1n} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \cdots & \alpha_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \alpha_{n1} & \alpha_{n2} & \cdots & \alpha_{nn} \end{pmatrix}$$

Mit Hilfe des algebraischen Komplements kann man zu gegebener regulärer Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ die inverse Matrix berechnen. Es ist

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \cdots & \alpha_{1n} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \cdots & \alpha_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \alpha_{n1} & \alpha_{n2} & \cdots & \alpha_{nn} \end{pmatrix}$$

Inverse einer 2×2 Matrix

Sei $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$. Dann ist $A^{-1} = \frac{1}{a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21}} \begin{pmatrix} a_{22} & -a_{21} \\ -a_{12} & a_{11} \end{pmatrix}$

Mit Hilfe des algebraischen Komplements kann man zu gegebener regulärer Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ die inverse Matrix berechnen. Es ist

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \cdots & \alpha_{1n} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \cdots & \alpha_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \alpha_{n1} & \alpha_{n2} & \cdots & \alpha_{nn} \end{pmatrix}$$

Inverse einer 2×2 Matrix

Sei $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$. Dann ist $A^{-1} = \frac{1}{a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21}} \begin{pmatrix} a_{22} & -a_{21} \\ -a_{12} & a_{11} \end{pmatrix}$

Wir werden noch eine einfachere Möglichkeit zur Berechnung der inversen Matrix kennenlernen. Aber werfen wir erst einen Blick auf Eigenschaften der Determinante.

Theorem 7

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Dann ist A invertierbar (regulär), genau dann, wenn $\det A \neq 0$

Theorem 7

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Dann ist A invertierbar (regulär), genau dann, wenn $\det A \neq 0$

Theorem 8

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ eine (obere oder untere) Dreiecksmatrix. Dann ist die Determinante von A gleich dem Produkt der Diagonaleinträge

$$\det A = a_{11} \cdot a_{22} \cdot \dots \cdot a_{nn}$$

Theorem 7

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Dann ist A invertierbar (regulär), genau dann, wenn $\det A \neq 0$

Theorem 8

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ eine (obere oder untere) Dreiecksmatrix. Dann ist die Determinante von A gleich dem Produkt der Diagonaleinträge

$$\det A = a_{11} \cdot a_{22} \cdot \dots \cdot a_{nn}$$

Theorem 9

Seien $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Dann gilt:

- $\det(A \cdot B) = \det A \cdot \det B$
- $\det A = \det A^T$
- $\det A = \det A^{-1}$ falls A invertierbar ist

Rechenregeln für Determinanten

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit Spaltenvektoren $(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n)$. Dann gilt für die Determinante $\det A = |\vec{a}_1 \vec{a}_2 \dots \vec{a}_n|$

- ein gemeinsamer Faktor einer Spalte kann vor die Determinante gezogen werden:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \lambda \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n| = \lambda |\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n|$$

Rechenregeln für Determinanten

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit Spaltenvektoren $(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n)$. Dann gilt für die Determinante $\det A = |\vec{a}_1 \vec{a}_2 \dots \vec{a}_n|$

- ein gemeinsamer Faktor einer Spalte kann vor die Determinante gezogen werden:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \lambda \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n| = \lambda |\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n|$$

- Bei Vertauschung zweier Spalten ändert sich das Vorzeichen der Determinante:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_k \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n| = -|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_k \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_i \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n|$$

Rechenregeln für Determinanten

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit Spaltenvektoren $(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n)$. Dann gilt für die Determinante $\det A = |\vec{a}_1 \vec{a}_2 \dots \vec{a}_n|$

- ein gemeinsamer Faktor einer Spalte kann vor die Determinante gezogen werden:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \lambda \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n| = \lambda |\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n|$$

- Bei Vertauschung zweier Spalten ändert sich das Vorzeichen der Determinante:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_k \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n| = -|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_k \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_i \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n|$$

- hat eine Matrix 2 gleiche (parallele) Spalten, so gilt $\det A = 0$

Rechenregeln für Determinanten

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit Spaltenvektoren $(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n)$. Dann gilt für die Determinante $\det A = |\vec{a}_1 \vec{a}_2 \dots \vec{a}_n|$

- ein gemeinsamer Faktor einer Spalte kann vor die Determinante gezogen werden:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \lambda \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n| = \lambda |\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n|$$

- Bei Vertauschung zweier Spalten ändert sich das Vorzeichen der Determinante:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_k \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n| = -|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_k \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_i \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n|$$

- hat eine Matrix 2 gleiche (parallele) Spalten, so gilt $\det A = 0$
- der Wert einer Determinante ändert sich nicht, wenn man zu einer Spalte ein Vielfaches einer anderen Spalte addiert:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n| = |\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} (\vec{a}_i + \lambda \vec{a}_k) \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n|$$

Rechenregeln für Determinanten

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit Spaltenvektoren $(\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n)$. Dann gilt für die Determinante $\det A = |\vec{a}_1 \vec{a}_2 \dots \vec{a}_n|$

- ein gemeinsamer Faktor einer Spalte kann vor die Determinante gezogen werden:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \lambda \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n| = \lambda |\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n|$$

- Bei Vertauschung zweier Spalten ändert sich das Vorzeichen der Determinante:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_k \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n| = -|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_k \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_{k-1} \vec{a}_i \vec{a}_{k+1} \dots \vec{a}_n|$$

- hat eine Matrix 2 gleiche (parallele) Spalten, so gilt $\det A = 0$
- der Wert einer Determinante ändert sich nicht, wenn man zu einer Spalte ein Vielfaches einer anderen Spalte addiert:

$$|\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} \vec{a}_i \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n| = |\vec{a}_1 \dots \vec{a}_{i-1} (\vec{a}_i + \lambda \vec{a}_k) \vec{a}_{i+1} \dots \vec{a}_n|$$

Die gleichen Regeln gelten auch für Zeilen anstatt Spalten!

Anwendung: man kann mit diesen Eigenschaften eine Determinante so umformen, dass man das Ergebnis leicht berechnen kann. Man überführt dabei eine beliebige Determinante

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}$$

in die Form

$$\begin{vmatrix} \tilde{a}_{11} & \tilde{a}_{12} & \cdots & \tilde{a}_{1n} \\ 0 & \tilde{a}_{22} & \cdots & \tilde{a}_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \tilde{a}_{nn} \end{vmatrix},$$

also in die Form einer oberen Dreiecksmatrix. Die Determinante ist dann gleich dem Produkt der Diagonalelemente, siehe Satz 8.

Man addiert geschickt vielfache der Zeilen untereinander. Dies wird am besten in einem Beispiel deutlich:

Beispiel

Es ist (mit Z für "Zeile")

$$\begin{aligned} \left| \begin{array}{ccc} -3 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{array} \right| &= (-3) \left| \begin{array}{ccc} 1 & -1/3 & 0 \\ 2 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{array} \right| \\ &\stackrel{2.Z=2.Z-2*1.Z}{=} (-3) \left| \begin{array}{ccc} 1 & -1/3 & 0 \\ 0 & 8/3 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{array} \right| \\ &= (-3) \cdot \frac{8}{3} \left| \begin{array}{ccc} 1 & -1/3 & 0 \\ 0 & 1 & -3/8 \\ 0 & 1 & 1 \end{array} \right| \\ &\stackrel{3.Z=3.Z-2.Z}{=} (-3) \cdot \frac{8}{3} \left| \begin{array}{ccc} 1 & -1/3 & 0 \\ 0 & 1 & -3/8 \\ 0 & 0 & 11/8 \end{array} \right| \\ &= (-3) \cdot \frac{8}{3} \cdot [1 \cdot 1 \cdot \frac{11}{8}] = -11 \end{aligned}$$

Lineare Gleichungssysteme

Definition 4.1

Unter einem **linearen Gleichungssystem (LGS)** verstehen wir ein System aus m Gleichungen derselben n unbekannten Variablen $x_1, x_2, \dots, x_n$:

$$\begin{aligned}a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= b_2 \\&\vdots \\a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n &= b_m\end{aligned}$$

fasst man $x_1, \dots, x_n$ zum **Lösungsvektor** x , die Zahlen $b_1, \dots, b_m$ zu einem Vektor b und die Zahlen a_{ik} zu einer **Koeffizientenmatrix** A zusammen, kann man das Gleichungssystem in Matrixform schreiben:

$$Ax = b$$

Lineare Gleichungssysteme gehören zu den häufigsten Problemen in der Mathematik, auch wir haben sie bereits früher angetroffen.

Ausgeschrieben ergibt sich $Ax = b$ zu

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Ausgeschrieben ergibt sich $Ax = b$ zu

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Definition 4.2

Ist die rechte Seite b gleich Null, also $b_1 = b_2 = \dots = b_m = 0$, so heißt das Gleichungssystem **homogen**. Anderenfalls heißt es **inhomogen**.

Ausgeschrieben ergibt sich $Ax = b$ zu

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Definition 4.2

Ist die rechte Seite b gleich Null, also $b_1 = b_2 = \dots = b_m = 0$, so heißt das Gleichungssystem **homogen**. Anderenfalls heißt es **inhomogen**.

Es stellt sich die Frage, unter welchen Bedingungen das Gleichungssystem lösbar ist (also mindestens einen Lösungsvektor x besitzt). Sei dazu

$$(A|b) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{pmatrix}$$

die **erweiterte Koeffizientenmatrix**.

Ausgeschrieben ergibt sich $Ax = b$ zu

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Definition 4.2

Ist die rechte Seite b gleich Null, also $b_1 = b_2 = \dots = b_m = 0$, so heißt das Gleichungssystem **homogen**. Anderenfalls heißt es **inhomogen**.

Es stellt sich die Frage, unter welchen Bedingungen das Gleichungssystem lösbar ist (also mindestens einen Lösungsvektor x besitzt). Sei dazu

$$(A|b) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{pmatrix}$$

die **erweiterte Koeffizientenmatrix**. Sei $\text{rang}(A) = r$, $\text{rang}((A|b)) = R$. Damit kann man Aussagen zur Lösbarkeit treffen:

Theorem 10

Notwendig und hinreichend dafür, dass das LGS Lösungen besitzt, ist das $r = R$ ist. Gilt ausserdem $r = n$, so ist die Lösung eindeutig. Ist dagegen $n > r$, so kann man die Werte für $n - r$ Unbekannte beliebig vorgeben und die restlichen r Unbekannten ergeben sich.

Theorem 10

Notwendig und hinreichend dafür, dass das LGS Lösungen besitzt, ist das $r = R$ ist. Gilt ausserdem $r = n$, so ist die Lösung eindeutig. Ist dagegen $n > r$, so kann man die Werte für $n - r$ Unbekannte beliebig vorgeben und die restlichen r Unbekannten ergeben sich.

Wir betrachten nun den Fall $m = n$, d.h. es gibt gleich viele Gleichungen und Unbekannte.

Theorem 11

Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$. Dann sind die folgenden Aussagen äquivalent:

- *A ist invertierbar*
- *$\det A \neq 0$*
- *das LGS $Ax = b$ hat für alle $b \in \mathbb{R}^n$ eine eindeutige Lösung*
- *das homogene LGS $Ax = 0$ hat nur die triviale Lösung $x = 0$*
- *Die Matrix hat vollen Rang $\text{rang}(A) = n$*

Berechnung der Lösung

Wir betrachten das LGS $Ax = b$ mit $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$. Gilt $\det A \neq 0$, ist A also invertierbar, so ergibt sich

$$x = A^{-1}b,$$

denn $A^{-1}Ax = A^{-1}b \Rightarrow Ix = A^{-1}b$. Die Berechnung der inversen Matrix ist jedoch - wie bereits erwähnt - meist zu kostspielig. Stattdessen nutzen wir folgenden Satz:

Berechnung der Lösung

Wir betrachten das LGS $Ax = b$ mit $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$. Gilt $\det A \neq 0$, ist A also invertierbar, so ergibt sich

$$x = A^{-1}b,$$

denn $A^{-1}Ax = A^{-1}b \Rightarrow Ix = A^{-1}b$. Die Berechnung der inversen Matrix ist jedoch - wie bereits erwähnt - meist zu kostspielig. Stattdessen nutzen wir folgenden Satz:

Theorem 12

Die folgenden drei **elementaren Zeilenumformungen** an der erweiterten Koeffizientenmatrix $(A|b)$ des LGS $Ax = b$ ändern die Lösungsmenge des LGS nicht:

- die Vertauschung zweier Zeilen
- die Multiplikation einer Zeile mit einer Zahl $\lambda \neq 0$
- die Addition eines Vielfachen einer Zeile zu einer anderen Zeile

Berechnung der Lösung

Wir betrachten das LGS $Ax = b$ mit $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$. Gilt $\det A \neq 0$, ist A also invertierbar, so ergibt sich

$$x = A^{-1}b,$$

denn $A^{-1}Ax = A^{-1}b \Rightarrow Ix = A^{-1}b$. Die Berechnung der inversen Matrix ist jedoch - wie bereits erwähnt - meist zu kostspielig. Stattdessen nutzen wir folgenden Satz:

Theorem 12

Die folgenden drei **elementaren Zeilenumformungen** an der erweiterten Koeffizientenmatrix $(A|b)$ des LGS $Ax = b$ ändern die Lösungsmenge des LGS nicht:

- die Vertauschung zweier Zeilen
- die Multiplikation einer Zeile mit einer Zahl $\lambda \neq 0$
- die Addition eines Vielfachen einer Zeile zu einer anderen Zeile

Damit können wir ein Gleichungssystem umformen:

Gaußches Eliminationsverfahren

Gegeben sei ein LGS $Ax = b$ mit $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$. Man kann dann die erweiterte Koeffizientenmatrix $(A|b)$ in Dreiecksform umformen:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} & b_n \end{pmatrix}$$

wird umgeformt zu

$$\begin{pmatrix} 1 & \tilde{a}_{12} & \tilde{a}_{13} & \dots & \tilde{a}_{1n} & \tilde{b}_1 \\ 0 & 1 & \tilde{a}_{32} & \dots & \tilde{a}_{2n} & \tilde{b}_2 \\ 0 & 0 & 1 & \ddots & \tilde{a}_{3n} & \tilde{b}_3 \\ \vdots & & & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 & \tilde{b}_n \end{pmatrix}$$

Gaußches Eliminationsverfahren

Gegeben sei ein LGS $Ax = b$ mit $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$. Man kann dann die erweiterte Koeffizientenmatrix $(A|b)$ in Dreiecksform umformen:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} & b_n \end{pmatrix}$$

wird umgeformt zu

$$\begin{pmatrix} 1 & \tilde{a}_{12} & \tilde{a}_{13} & \dots & \tilde{a}_{1n} & \tilde{b}_1 \\ 0 & 1 & \tilde{a}_{32} & \dots & \tilde{a}_{2n} & \tilde{b}_2 \\ 0 & 0 & 1 & \ddots & \tilde{a}_{3n} & \tilde{b}_3 \\ \vdots & & & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 & \tilde{b}_n \end{pmatrix}$$

In dieser Form kann die Lösung leicht von unten nach oben berechnet werden: $x_n = \tilde{b}_n$, $x_{n-1} = \tilde{b}_{n-1} - \tilde{a}_{n-1,n} \cdot x_n$ usw. Wir betrachten einfach ein Beispiel:

Beispiel

Sei $\begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 \\ 2 & 0 & 1 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}$, also $(A|b) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 2 & 0 & 1 & 3 \\ -1 & -2 & 1 & -2 \end{pmatrix}$. Damit

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 2 & 0 & 1 & 3 \\ -1 & -2 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{array}{l} 2.Z = 2.Z + 2*1.Z \\ 3.Z = 3.Z - 1.Z \end{array} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 0 & 2 & 7 & 9 \\ 0 & -3 & -2 & -5 \end{pmatrix}$$
$$\begin{array}{l} \\ 3.Z = 2*3.Z + 3*2.Z \end{array} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 0 & 2 & 7 & 9 \\ 0 & 0 & 17 & 17 \end{pmatrix}$$

Beispiel

Sei $\begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 \\ 2 & 0 & 1 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}$, also $(A|b) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 2 & 0 & 1 & 3 \\ -1 & -2 & 1 & -2 \end{pmatrix}$. Damit

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 2 & 0 & 1 & 3 \\ -1 & -2 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{array}{l} 2.Z = 2.Z + 2*1.Z \\ 3.Z = 3.Z - 1.Z \end{array} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 0 & 2 & 7 & 9 \\ 0 & -3 & -2 & -5 \end{pmatrix}$$
$$\begin{array}{l} \\ 3.Z = 2*3.Z + 3*2.Z \end{array} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 3 \\ 0 & 2 & 7 & 9 \\ 0 & 0 & 17 & 17 \end{pmatrix}$$

Ausgeschrieben ergibt sich

$$-1 \cdot x_1 + 1 \cdot x_2 + 3 \cdot x_3 = 3$$

$$0 \cdot x_1 + 2 \cdot x_2 + 7 \cdot x_3 = 9$$

$$0 \cdot x_1 + 0 \cdot x_2 + 17 \cdot x_3 = 17$$

und man erhält $x_1 = x_2 = x_3 = 1$.

Im vorigen Beispiel war $\det A \neq 0$, das LGS hatte also eine eindeutige Lösung. Mit dem Gaußschen Eliminationsverfahren kann man auch Lösungen von LGS berechnen, in denen $\det A = 0$ gilt oder die Zahl der Gleichungen nicht mit der Zahl der Unbekannten übereinstimmt:

Im vorigen Beispiel war $\det A \neq 0$, das LGS hatte also eine eindeutige Lösung. Mit dem Gaußschen Eliminationsverfahren kann man auch Lösungen von LGS berechnen, in denen $\det A = 0$ gilt oder die Zahl der Gleichungen nicht mit der Zahl der Unbekannten übereinstimmt:

- besteht eine Zeile nur aus 0, kann eine beliebige Unbekannte beliebig gewählt werden
- pro 0-Zeile ergibt sich so eine frei wählbare Unbekannte.

Im vorigen Beispiel war $\det A \neq 0$, das LGS hatte also eine eindeutige Lösung. Mit dem Gaußschen Eliminationsverfahren kann man auch Lösungen von LGS berechnen, in denen $\det A = 0$ gilt oder die Zahl der Gleichungen nicht mit der Zahl der Unbekannten übereinstimmt:

- besteht eine Zeile nur aus 0, kann eine beliebige Unbekannte beliebig gewählt werden
- pro 0-Zeile ergibt sich so eine frei wählbare Unbekannte.
- sind in einer Zeile nur 0 Einträge ausser dem ganz rechten, so hat das LGS keine Lösung.

Im vorigen Beispiel war $\det A \neq 0$, das LGS hatte also eine eindeutige Lösung. Mit dem Gaußschen Eliminationsverfahren kann man auch Lösungen von LGS berechnen, in denen $\det A = 0$ gilt oder die Zahl der Gleichungen nicht mit der Zahl der Unbekannten übereinstimmt:

- besteht eine Zeile nur aus 0, kann eine beliebige Unbekannte beliebig gewählt werden
- pro 0-Zeile ergibt sich so eine frei wählbare Unbekannte.
- sind in einer Zeile nur 0 Einträge ausser dem ganz rechten, so hat das LGS keine Lösung.

Beispiel

Sei, nach Umformung

$$(A|b) = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 7 & 7 \\ 0 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Dann können wir eine Unbekannte, sagen wir x_3 , frei wählen. Dann ist $x_3 = t \in \mathbb{R}$, $x_2 = \frac{1}{2}(1 - 3t)$ und $x_1 = \frac{1}{3}(7.5 - 8.5t)$. Die Gleichung hat also unendlich viele Lösungen

Berechnung der inversen Matrix

Mit demselben Algorithmus kann man auch die inverse einer Matrix berechnen. Sei dazu $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ invertierbar. Wir schreiben die Matrix, die entsteht, wenn man nach A noch eine Einheitsmatrix anhängt (anstelle des Vektors b im vorherigen Fall):

$$(A|I) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

Dies formen wir um bis die Einheitsmatrix auf der linken Seite statt A steht, also

$$(I|B) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1n} \\ 0 & 1 & \dots & 0 & b_{21} & b_{22} & \dots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 & b_{n1} & b_{n2} & \dots & b_{nn} \end{pmatrix}$$

Die Matrix $B = (b_{ij})$ ist dann gerade die zu A inverse Matrix

Beispiel

Sei $B = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix}$. Wir berechnen die inverse Matrix:

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 & -0.5 & 1 & 0 \\ 0 & -0.5 & 1 & 0.5 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 & -0.5 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 2 & 0 & 2 \\ 0 & 0.5 & 0 & -0.5 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = (I|A^{-1}) \end{aligned}$$

Eigenwerte, Eigenvektoren

folgt