

Moodle: rtk1516GVNH

Lineare Algebra

1. Lineare Gleichungssysteme

Erinnerung: Sei K ein Körper,
 $m, n \in \mathbb{N}$, $A \in M_{m \times n, K}$.

(i) Zeilenraum einer Matrix = Untervek-

Unterraum des K^n , der durch die Zeilen von A aufgespannt wird

(ii) Zeilenrang von A = Dimension des Zeilenraums von A

(iii) entsprechend Spaltenraum, Spaltenrang einer Matrix A

(iv) Rangsatz: Für jede Matrix A gilt
Zeilenrang = Spaltenrang (obwohl im Allgem. Zeilenraum \neq Spaltenraum)

Diese Zahl wird der Rang $\text{rg}(A)$ der Matrix A genannt.

(ii)

- Ist $\text{rg}(A) < \text{rg}(\tilde{A})$, dann ist $\mathcal{L} = \emptyset$
- Ansonsten ist \mathcal{L} ein affiner Unterraum des K^n

Satz (Lösungsmengen von linearen Gleichungssystemen (LGS))

(ii) Geg. sei ein homogenes LGS mit Koeffizientenmatrix $A \in M_{m \times n, K}$. (d.h.: Das System hat die Form $Ax = 0_{K^m}$ und besteht aus m Gleichungen in n Unbekannten.) Dann ist die Lösungsmenge $\mathcal{L} \subseteq K^n$ des LGS ein Untervektorraum der Dimension $n - \text{rg}(A)$

(iii) Sei nun $Ax = b$ ein inhomogenes LGS (mit $A \in M_{m \times n, K}$ und $b \in K^m$). Sei $\tilde{A} = (A, b)$

$\in M_{m \times (n+1), K}$ die erweiterte Koeffizientenmatrix
des LGS. Sei $L \subseteq K^n$ die Lösungsmenge.

- Ist $\text{rg}(A) < \text{rg}(\bar{A})$, dann ist $L = \emptyset$
- Ansonsten ist L ein affiner Unterraum des K^n
der Dimension $n - \text{rg}(A)$, d.h. es gibt einen Unter-
vektorraum U_0 (der Lösungsraum von $Ax = 0_{K^m}$) und
ein $v \in K^n$ mit $L = v + U_0$, $\dim U_0 = n - \text{rg}(A)$.
- Insb. ist das LGS eindeutig lösbar genau
dann, wenn $\text{rg}(A) = n$ ist.

F23T2A1

(b) Für welche Werte von $r \in \mathbb{R}$ hat
das folgende LGS (i) keine
(ii) genau eine (iii) unendlich viele
Lösungen?

$$rx + y + z = 1$$

$$x + ry + z = 1$$

$$x + y + rz = 1$$

Koeffizientenmatrix des LGS:

$$\begin{pmatrix} r & 1 & 1 \\ 1 & r & 1 \\ 1 & 1 & r \end{pmatrix} =: A_r$$

Die erweiterte Koeff.-matrix erhält man

A_r

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

↪ Vertausch

Die t
Rang

Dass
sich de
nicht a
also f
matrix

durch Hinzunahme der Spalte $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

$$\text{Sarrus-Regel} \Rightarrow \det(A_r) = r^3 + 1 + 1 - r - r - r = r^3 - 3r + 2$$

Offenbar ist 1 Nullstelle dieses Polynoms in r . Polynomdivision, p-q-Formel
 $\Rightarrow \det(A_r) = (r-1)^2(r+2)$

Für alle $r \in \mathbb{R} \setminus \{1, -2\}$ gilt $\det(A_r) \neq 0$ und $\text{rg}(A_r) = n$. Aus der linearen Algebra ist bekannt, dass ein LGS $Ax = b$ genau dann eindeutig lösbar ist, wenn $\text{rg}(A)$ gleich der Spaltenzahl von A ist. Also ist das LGS eindeutig lösbar für

alle $r \in \mathbb{R} \setminus \{1, -2\}$

Koeff.-matrix und erweiterte Koeff.-matrix

im Fall $r=1$: $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ bzw. $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$

Der Spaltenraum beider Matrizen ist gleich $\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle_{\mathbb{R}}$, also von Dimension 1. \Rightarrow Der Lösungsraum ist für $r=1$ ein affiner Unterraum des \mathbb{R}^3 der Dimension $3 - \text{rg}(A_1) = 3 - 1 = 2$. \Rightarrow Das LGS hat für $r=1$ unendlich viele Lösungen

Koeff.-matrix und erw. Koeff.-matrix für $r=-2$

$\begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix}$ bzw. $\begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$

Anwendung des Gaußalgorithmus

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 3 \\ 1 & -2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & -3 & 3 & 0 \\ 1 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

\uparrow addiere 2. und 3. Zeile zu erster
 \uparrow subtrahiere 3. Zeile von der zweiten

$$\rightarrow \text{Voraussetzungen} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & -3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \text{ (Zeilenstufenform)}$$

Die Gesamtmatrix am Ende der Rechnung hat Rang 3, die linke 3×3 -Teilmatrix nur Rang 2. Dasselbe gilt für die Ursprungsmatrix, weil sich der Rang durch die Zeilenumformungen nicht ändert. Der Rang der Koeffizientenmatrix ist also kleiner als der Rang der erweiterten Koeffizientenmatrix. \Rightarrow Das LGS hat keine Lsg für $r = -2$. □

R hat

reale
= 1
= 1
= 1

OS:
erhält man

Übung: F18T2A1, H22T2A1,
H23T2A4

Def.: geg K -Vektorräume V, W der endlichen Dimension $n = \dim V$ bzw. $m = \dim W$.

Sei $\phi: V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung.

Sei $A = (v_1, \dots, v_n)$ eine geordnete Basis von V und

$B = (w_1, \dots, w_m)$ eine geordnete Basis von W .

Dann wird die eindeutig bestimmte Matrix

$A = (a_{ij})$ mit

$$\phi(v_j) = \sum_{i=1}^m a_{ij} w_i \quad (1 \leq j \leq n)$$

die Darstellungsmatrix $M_B^A(\phi)$ von ϕ bzgl.
 A und B genannt.

F20T1A1 Sei $n \in \mathbb{N}$ und K ein Körper.
Die Spur einer Matrix $A = (a_{ij}) \in M_{n,K}$ ist
definiert durch $\text{tr}(A) = \sum_{i=1}^n a_{ii}$. Ist V ein
endl.-dim. K -Vektorraum und ϕ ein Endo-
morphismus von V (d.h. eine lineare Abb. ϕ :
 $V \rightarrow V$), dann ist $\text{tr}(\phi)$ die Spur einer be-
liebigen Darstellungsmatrix von ϕ .

Sei nun $V = M_{2,K}$, der K -Vektorraum der 2×2 -Matrizen über K , und seien $A, B \in M_{2,K}$.
Wir betrachten die Abbildung

$$\Phi: V \rightarrow V, X \mapsto AXB$$

Zeigen Sie: (a) $\Phi \in \text{End}_K(V)$ (b) $\text{tr}(\Phi) = \text{tr}(A)\text{tr}(B)$

zu (a) Seien $X, Y \in V$ und $\lambda \in K$. Auf Grund der bekannten Rechenregeln für Matrizen gilt

$$\begin{aligned}\Phi(X+Y) &= A(X+Y)B = (AX+AY)B \\ &= AXB + AYB = \Phi(X) + \Phi(Y)\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\Phi(\lambda x) &= A(\lambda x) B = (\lambda(Ax)) \cdot B = \lambda(Ax B) \\ &= \lambda \Phi(x)\end{aligned}$$