

Heute (22.10.2013):

- ▶ Textbuch Kapitel 3.1, 3.2
- ▶ Die Determinante
- ▶ Determinanten im \mathbb{R}^2
- ▶ Rekursive Definition
- ▶ Eigenschaften der Determinante

Die Determinante

Erinnerung:

angenommen $a \neq 0$ ZSF:

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \left] - \cdot \frac{c}{a}\right.$$

$$\begin{pmatrix} a & b \\ 0 & d - \frac{c}{a} \cdot b \end{pmatrix} = 0$$

$ad - cb = 0$

ist invertierbar genau dann, wenn $ad - cb \neq 0$.

Von voriger Vorlesung: A invertierbar $\Leftrightarrow \text{Rang}(A) = 2$
 $\Leftrightarrow \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix}$ lin. unabh.

$$ad - cb = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix} \cdot (-b) + \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix} \cdot a = 0$$

↑ lineare Kombination von $\begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix}$

Die Determinante

Erinnerung:

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

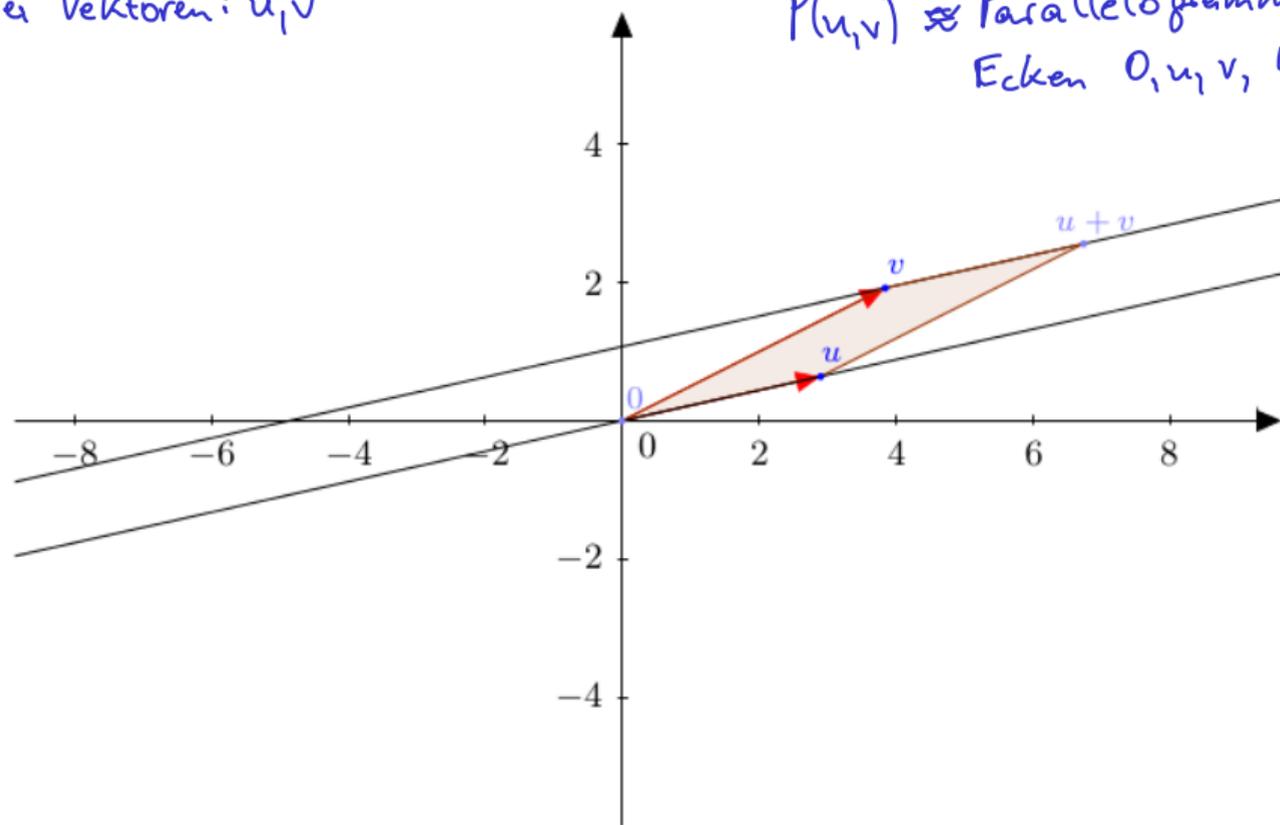
ist invertierbar genau dann, wenn $ad - cb \neq 0$.

Wie kann man diesen Ausdruck interpretieren?

Der Flächeninhalt eines Parallelogramms

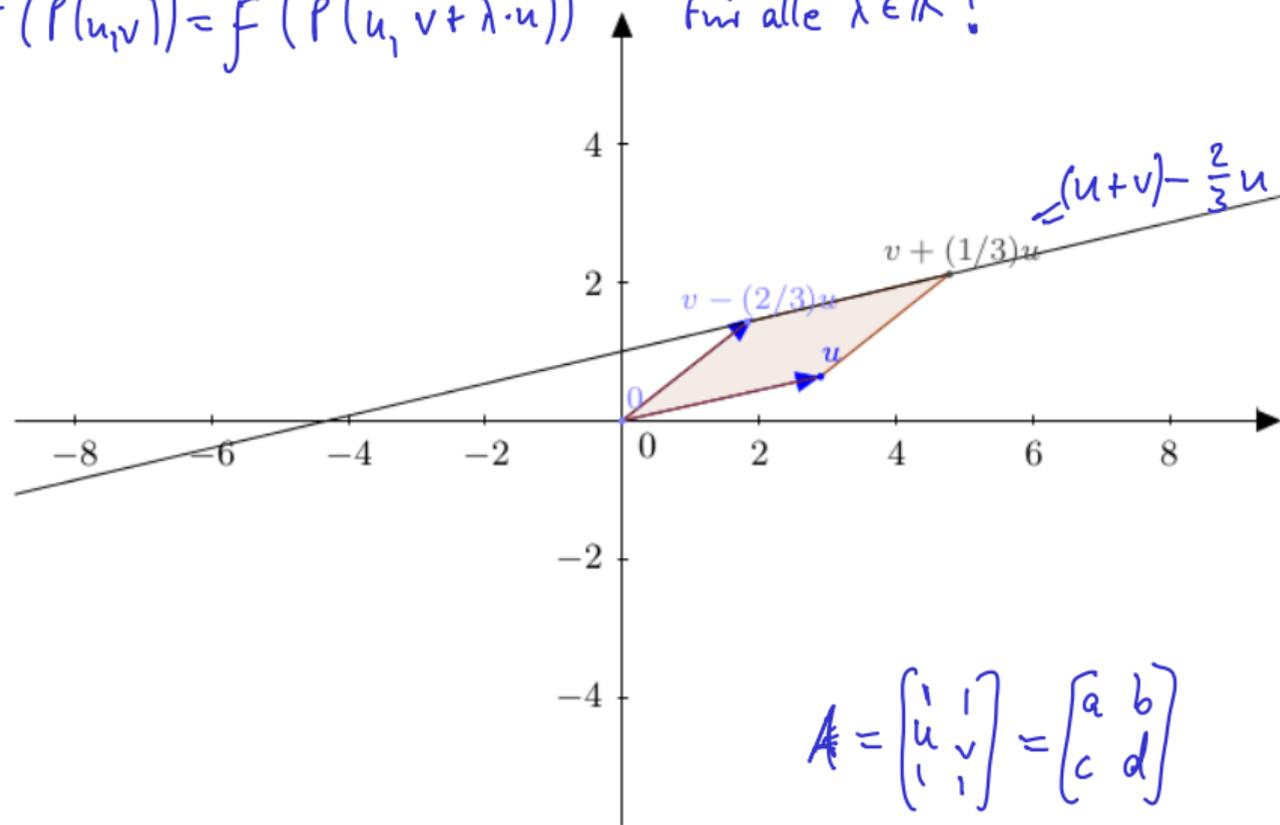
Zwei Vektoren: u, v

$P(u, v)$ \approx Parallelogramm mit
Ecken $0, u, v, u+v$



Der Flächeninhalt eines Parallelogramms

$$f(P(u,v)) = f(P(u, v + \lambda \cdot u)) \quad \text{für alle } \lambda \in \mathbb{R}!$$



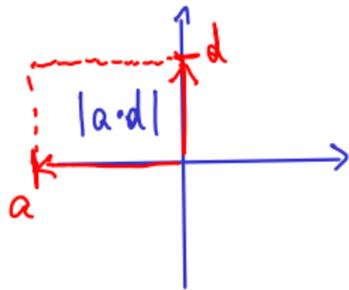
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ u & v \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

1 Fall: $c = 0$

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \quad u = \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix} \\ v = \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix}$$

falls $c=0$, dann gilt mit $\lambda = -\frac{b}{a}$

$$\begin{aligned} \mathcal{F}(P(u, v)) &= \mathcal{F}\left(P\left(u, v - \frac{b}{a} u\right)\right) \\ &= \mathcal{F}\left(P\left(\begin{pmatrix} a \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ d \end{pmatrix}\right)\right) = |a \cdot d| \end{aligned}$$



2 Fall: $c \neq 0$

$$\begin{matrix} u \\ \left(\begin{array}{c} a \\ c \end{array} \right) \end{matrix} \quad \begin{matrix} v \\ \left(\begin{array}{c} b \\ d \end{array} \right) \end{matrix}$$

Vielfaches
von u auf
 v addiert

$$\left(\begin{array}{c} a \\ c \end{array} \right) \quad u$$

$$\left(\begin{array}{c} b - \frac{d}{c}a \\ 0 \end{array} \right) \quad v$$

$\neq 0$ wenn A invertierbar

$$\lambda = -\frac{d}{c}$$

u, v
lin unabh.

Vielfaches von
 v auf u addiert

$$\rightarrow \left(\begin{array}{cc} 0 & b - \frac{d}{c}a \\ c & 0 \end{array} \right)$$

Flächeninhalt \geq

$$F\left(P\left(\left(\begin{array}{c} 0 \\ c \end{array}\right), \left(\begin{array}{c} b - \frac{d}{c}a \\ 0 \end{array}\right)\right)\right) = \left| c\left(b - \frac{d}{c}a\right) \right| \\ = |cb - ad|$$

Flächeninhalt und Determinante

Definition

Die Determinante einer 2×2 -Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

ist $\det(A) = ad - bc$.

(vorhin: A invertierbar
 $\Leftrightarrow ad - bc \neq 0$
 $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$)

Satz 30

Sei $A = (uv) \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ mit Spalten $u, v \in \mathbb{R}^2$. Der Absolutbetrag der Determinante $|\det(A)|$ ist der Flächeninhalt des Parallelogramms mit Ecken $0, u, v, u + v$.

Rekursive Definition

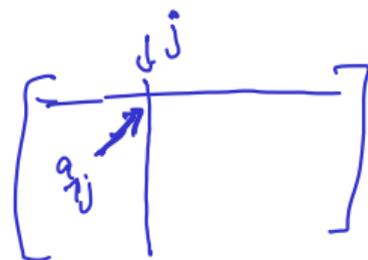
Definition

- ▶ Die Determinante einer 1×1 -Matrix ist der einzige Eintrag dieser Matrix
- ▶ Für $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und $n \geq 2$ ist die Determinante von A

$$\det(A) = \sum_{j=1}^n (-1)^{j+1} a_{1j} \cdot \det(A_{1j})$$

*Entwicklung nach
erster Zeile*

wobei die $n - 1 \times n - 1$ -Matrix A_{1j} durch Streichen der ersten Zeile und j -ten Spalte hervorgeht.



Beispiele

$$A = (2) \in \mathbb{R}^{1 \times 1}$$

$$\det(A) = 2$$



$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$$

$$\det(A) = (-1)^{1+1} \cdot 2 \cdot \det \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} + (-1)^{1+2} \cdot 3 \cdot \det \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$$

$$= 2 \cdot 5 - 3 \cdot 4 = -2$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\det(A) = 1 \cdot \det \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 0 \end{bmatrix} - 2 \det \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} + 3 \cdot \det \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

$= -9$ $= 2 \cdot 0 - 3 \cdot 1 = -3$ $= 4$

$$= -9 + 6 + 12 = 9$$

Beispiele

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} = 1 \cdot 2 \cdot 3 = 6$$

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} & & & & \\ a_{21} & a_{22} & & & \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & & \\ & & & \ddots & \\ a_{n1} & \dots & \dots & & a_{nn} \end{pmatrix} = a_{11} \cdot a_{22} \cdot \dots \cdot a_{nn} = \prod_{i=1}^n a_{ii}$$

Linearität der Determinante

- ▶ Nehmen wir an, die i -te Zeile ist unbestimmt. (ifest)
- ▶ In dem wir einen Vektor $x \in \mathbb{R}^n$ dann als i -te Zeile von A verstehen, erhalten wir eine Matrix $A_{(i,x)}$ und somit eine Abbildung:

$$\begin{aligned} T_i : \mathbb{R}^n &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto \det(A_{(i,x)}). \end{aligned}$$

$$A_{(i,x)} = \begin{matrix} \begin{matrix} \boxed{} \\ \boxed{} \\ \vdots \\ \boxed{} \\ \boxed{} \\ \vdots \\ \boxed{} \end{matrix} \\ \begin{matrix} i \rightarrow \\ x_1 \ x_2 \ \dots \ x_n \end{matrix} \end{matrix}$$

$$T_i(x) = \det(A_{(i,x)})$$

Linearität der Determinante

Satz 31

Die Abbildung $T_i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ist eine *lineare Abbildung*.

Eigentlich beweist man dies per Induktion. Wir führen den Nachweis für $n = 1, 2, 3$. Alle Ideen für den allgemeinen Beweis sind hier schon vorhanden.

$n = 1$: *Was ist in diesem Fall $T_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$?*

$$T(x) = x$$

$n = 2$:

$$T_1 \left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \right) = \det \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ c & d \end{pmatrix} = x_1 \cdot d - x_2 \cdot c$$

$$= \begin{bmatrix} d & -c \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \quad \text{linear!}$$

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$T_2 \left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \right) = \det \begin{pmatrix} a & b \\ x_1 & x_2 \end{pmatrix} = a \cdot x_2 - b \cdot x_1 = \begin{bmatrix} -b & a \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

also auch linear

↑
Vektor x

←
 $B \cdot x$