

Heute (25.09.2014):

- ▶ Textbuch: Kapitel 1.5, 1.7, 1.8
- ▶ Matrix-Vektor Produkt  $\underline{A} \underline{x}$
- ▶ Beschreibung von Lösungsmengen linearer GLS
- ▶ Kern einer Matrix
- ▶ Lineare Unabhängigkeit
- ▶ Lineare Abbildungen

Ax

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^m \quad a_j = \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{pmatrix}$$

Definition

Sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  mit Spalten  $a_1, \dots, a_n$  und sei  $x \in \mathbb{R}^n$ . Das **Produkt** von  $A$  und  $x$ , welches mit  $Ax$  bezeichnet wird ist der Vektor

$$Ax = (a_1, \dots, a_n) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = x_1 a_1 + \cdots + x_n a_n$$

$Ax$  ist die Linearkombination der Spalten von  $A$  mit den Gewichten  $x_1, \dots, x_n$ .

$$\text{Beispiel: } \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -5 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 7 \end{pmatrix} = 4 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \end{pmatrix} + 7 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Beispiel:

$$\begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 8 & 0 \\ -5 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \end{pmatrix} = 4 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ -5 \end{pmatrix} + 7 \cdot \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -13 \\ 32 \\ -6 \end{pmatrix}$$

Beispiel: Seien  $v_1, v_2, v_3 \in \mathbb{R}^3$ . Schreibe die Linearkombination von  $v_1, v_2, v_3$  mit Gewichten 3, -4, 5 als Matrix/Vektor Produkt  $Ax$ .

$$A = (v_1, v_2, v_3) \quad x = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \\ 5 \end{pmatrix} \quad \underline{\text{LK:}} \quad A \cdot x.$$

## Berechnung von $Ax$

Beispiel:

$$\begin{pmatrix} \cancel{x_1} & \cancel{x_2} & \cancel{x_3} \\ 1 & 2 & -1 \\ 3 & 4 & 2 \\ 2 & 4 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cancel{x_1+2x_2} & -\cancel{x_3} \\ 3\cancel{x_1} + 4\cancel{x_2} + 2\cancel{x_3} \\ 2\cancel{x_1} + 4\cancel{x_2} + \cancel{x_3} \end{pmatrix}$$

## Lineare GLS, Matrixgleichung, Vektorgleichung

### Notiz

Sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  mit Spalten  $a_1, \dots, a_n$ , sei  $b \in \mathbb{R}^m$  und  $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  ein Vektor von Variablen. Die jeweiligen Lösungsmengen der Matrixgleichung

$$A x = b \tag{6}$$

der Vektorgleichung

$$x_1 a_1 + \cdots + x_n a_n = b \tag{7}$$

und des linearen GLS mit erweiterter Koeffizientenmatrix

$$(a_1 \quad a_2 \quad \cdots \quad a_n \quad b) \tag{8}$$

sind identisch.

# Beispiel

Schreibe das lineare GLS als Matrixgleichung und als Vektorgleichung

$$\begin{array}{rclcl} x_1 & - & 2 \cdot x_2 & + & x_3 = 0 \\ & & 2 \cdot x_2 & - & 8 \cdot x_3 = 8 \\ -4 \cdot x_1 & + & 5 \cdot x_2 & + & 9 \cdot x_3 = -9 \end{array}$$

1.) Matrixgleichung ~~mit~~  $Ax = b$  mit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & 2 & -8 \\ -4 & 5 & 9 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ -9 \end{pmatrix}$$

2.)  $x_1 \cdot q_1 + x_2 \cdot q_2 + x_3 \cdot q_3 = b$  mit

$$q_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -4 \end{pmatrix}, \quad q_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix}$$
$$q_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -8 \\ 9 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ -9 \end{pmatrix}$$

### Satz 3

Sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ . Die folgenden Eigenschaften sind logisch äquivalent:

- a) Für alle  $b \in \mathbb{R}^m$  ist  $Ax = b$  lösbar.
- b) Jedes  $b \in \mathbb{R}^m$  ist eine Linearkombination der Spalten von  $A$ .
- c) Die Spalten von  $A$  erzeugen  $\mathbb{R}^m$ .
- d)  $A$  hat in jeder Zeile eine Pivotposition.

wir zeigen Satz durch den Ringschluss  $a) \Rightarrow b) \Rightarrow c) \Rightarrow d)$

Beweis:  $a) \Rightarrow b)$  Aus a) folgt: Für alle  $b \in \mathbb{R}^m$  ist die Vektorgleichung  $x_1 \cdot a_1 + \dots + x_n \cdot a_n = b$  lösbar.

Also ist jedes  $b \in \mathbb{R}^m$  LK der Spalten von  $A$ .

$b) \Rightarrow c)$  Offensichtlich, da  $\text{span}\{a_1, \dots, a_n\}$  Menge der LK von  $a_1, \dots, a_n$  ist.  
Erzeugnis von  $a_1, \dots, a_n$

c)  $\Rightarrow d)$  Wir nehmen an, dass A nicht in jeder Zeile eine Pivot position hat. (Wir zeigen also aus  $\neg d)$  folgt  $\neg c)$ )  $A'$  von

$$\left( \begin{array}{c} A \end{array} \right) \xrightarrow{\text{Elementare Zeil. OP.}} \left( \begin{array}{c} \text{Diagramm einer Zeile mit gestrichelten Linien, die auf Nullen zeigen} \\ \text{Zeilenstufenform ist eine Nullzeile.} \end{array} \right)$$

Nehme die Matrix

$$\left[ \begin{array}{c|c} A' & \begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{matrix} \end{array} \right]$$

$A'$   
In umgedrehte Reihenfolge  
wie oben wenden wir  
die Umkehrungen der  
Zeilenumoperationen an

$$\left[ \begin{array}{c|c} A & b' \end{array} \right]$$

Die Lösungsmenge des GLS  $Ax=b'$  ist die Lösungsmenge des GLS  $A'x = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$   
 $= \emptyset$

$\Rightarrow b'$  ist nicht im Span der Spalten von A  
 $\Rightarrow$  es gibt nicht c).

d)  $\Rightarrow$  c)  $(Ax = b)$  hat dieselbe Lösungsmenge wie das durch die Zeilenstufenform von  $[A|b]$  repräsentierte GLS.

Dieses ist  
von der Form  . Es gibt nur Basisvariablen.  
d.h.  $Ax=b$  ist lösbar.



# Eigenschaften des Matrix/Vektor Produktes

$$A \cdot u \in \mathbb{R}^m$$

## Satz 4

Seien  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ,  $u, v \in \mathbb{R}^n$  und  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Es gelten

i)  $A(u + v) = Au + Av$

ii)  $A(\alpha u) = \alpha(Au)$

Beweis: Sei  $A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$   $u = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$ ,  $v = \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$

$$A(u+v) = A \cdot \begin{pmatrix} u_1 + v_1 \\ \vdots \\ u_m + v_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}(u_1+v_1) + a_{12}(u_2+v_2) + \dots + a_{1n}(u_n+v_n) \\ \vdots \\ a_{m1}(u_1+v_1) + a_{m2}(u_2+v_2) + \dots + a_{mn}(u_n+v_n) \end{pmatrix}$$

Umsetzen

$$= \begin{pmatrix} a_{11}u_1 + a_{11}v_1 + a_{12}u_2 + a_{12}v_2 + \dots + a_{1n}u_n + a_{1n}v_n \\ \vdots \\ a_{m1}u_1 + a_{m1}v_1 + \dots + a_{mn}u_n + a_{mn}v_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}u_1 + a_{12}u_2 + \dots + a_{1n}u_n + a_{11}v_1 + a_{12}v_2 + \dots + a_{1n}v_n \\ \vdots \\ a_{m1}u_1 + \dots + a_{mn}u_n + a_{m1}v_1 + \dots + a_{mn}v_n \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 & \left( \begin{array}{c} a_{11}u_1 + a_{12}u_2 + \dots + a_{1n}u_n + a_{11}v_1 + a_{12}v_2 + \dots + a_{1n}v_n \\ \vdots \\ a_{m1}u_1 + a_{m2}u_2 + \dots + a_{mn}u_n + a_{m1}v_1 + a_{m2}v_2 + \dots + a_{mn}v_n \end{array} \right) = \\
 & \quad \left( \begin{array}{c} a_{11}u_1 + a_{12}u_2 + \dots + a_{1n}u_n \\ \vdots \\ a_{m1}u_1 + a_{m2}u_2 + \dots + a_{mn}u_n \end{array} \right) + \left( \begin{array}{c} a_{11}v_1 + a_{12}v_2 + \dots + a_{1n}v_n \\ \vdots \\ a_{m1}v_1 + a_{m2}v_2 + \dots + a_{mn}v_n \end{array} \right) \\
 & \quad = A \cdot u + A \cdot v
 \end{aligned}$$

□

# Lösungsmengen linearer GLS: Parametrisierte Vektorform

$A \cdot x = 0$  homogenes lineares Gleichungssystem.

Beispiel:

$$\begin{array}{rcl} 3 \cdot x_1 + 5 \cdot x_2 - 4 \cdot x_3 & = & 0 \\ -3 \cdot x_1 - 2 \cdot x_2 + 4 \cdot x_3 & = & 0 \\ 6 \cdot x_1 + x_2 - 8 \cdot x_3 & = & 0 \end{array}$$

$$\left[ \begin{array}{ccc|c} 3 & 5 & -4 & 0 \\ -3 & -2 & 4 & 0 \\ 6 & 1 & -8 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{(1)} \leftrightarrow \text{(2)}} \left[ \begin{array}{ccc|c} 3 & 5 & -4 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & -9 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{(2)} \leftrightarrow \text{(3)}} \rightarrow \left[ \begin{array}{ccc|c} 3 & 5 & -4 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

$x_1 \quad x_2 \quad x_3$

Frei:  $x_3, x_2 = 0,$        $3 \cdot x_1 + 0 \cdot 5 - 4 \cdot x_3 = 0$        $L = \left\{ \begin{pmatrix} \frac{4}{3}x_3 \\ 0 \\ x_3 \end{pmatrix} : x_3 \in \mathbb{R} \right\}$

$$x_1 = \frac{4}{3} \cdot x_3.$$

$$= \left\{ x_3 \cdot \begin{pmatrix} \frac{4}{3} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} : x_3 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} \frac{4}{3} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

# Lösungsmengen linearer GLS: Parametrisierte Vektorform

Beispiel:

$$10 \cdot x_1 - 3 \cdot x_2 - 2 \cdot x_3 = 0$$

frei:  $x_2, x_3$ .

$$10x_1 - 3x_2 - 2x_3 = 0$$

$$\begin{aligned} L &= \left\{ \begin{pmatrix} \frac{3}{10}x_2 + \frac{1}{5}x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} : x_2, x_3 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} \frac{3}{10} \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} x_2 + \begin{pmatrix} \frac{1}{5} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} x_3 : x_2, x_3 \in \mathbb{R} \right\} \\ &= \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} \frac{3}{10} \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{1}{5} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

# Homogene und inhomogene GLS

Definition

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

Ein lineares GLS der Form

$$Ax = 0 \quad (9)$$

ist ein *homogenes lineares GLS*.

Der *Kern* einer Matrix  $A$  ist die Menge der Lösungen von (9) und wird mit  $\ker(A)$  bezeichnet.

Bemerkung:  $\ker(A) = \text{Span}\{v_1, \dots, v_\ell\}$  mit geeigneten

$$v_1, \dots, v_\ell \in \mathbb{R}^n$$

## Parametrisierte Vektorform: Beispiel inhomogenes GLS

Sei

$$\left( \begin{array}{cccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \\ 1 & 0 & 0 & 4 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

die erweiterte Koeffizientenmatrix eines linearen GLS (evtl. nach elementaren Zeilenop.). Beschreibe die Menge aller Lösungen in parametrisierter Vektorform.

Frei:  $x_2, x_4$ .

$$x_3 + 3x_4 = 1$$

$$x_1 + 4x_4 = 2$$

$$\Leftrightarrow x_3 = 1 - 3x_4$$

und

$$x_1 = 2 - 4x_4.$$

$$L = \left\{ \begin{pmatrix} 2-4x_4 \\ x_2 \\ 1-3x_4 \\ x_4 \end{pmatrix} ; x_2, x_4 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + x_4 \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} ; x_2, x_4 \in \mathbb{R} \right\}$$

# Lösungsmengen inhomogener linearer GLS

## Satz 5

Sei  $Ax = b$  ein lösbares lineares GLS und  $x^*$  eine Lösung. Die Menge aller Lösungen ist von der Form

$$\underline{L = \{x^* + u : u \in \ker(A)\}}$$

Beweis: Technik zum Beweis der Gleichheit zweier Mengen  $A = B$ .  
1. Zeige  $A \subseteq B$ . 2. zeige  $B \subseteq A$ .

" $\subseteq$ " Sei  $y \in L$ . zz:  $y \in \{x^* + u : u \in \ker(A)\}$ .

$y$  ist von der Form  $x^* + u$  mit  $u \in \ker(A)$

$$\begin{aligned} \Leftrightarrow y - x^* &= u \in \ker(A). \quad A(y - x^*) = A \cdot y - A \cdot x^* \\ &= b - b = 0 \end{aligned}$$

" $\supseteq$ " Sei  $u \in \ker(A)$  zz:  $x^* + u \in L$ .

$$A(x^* + u) = Ax^* + A \cdot u = b + 0 = b \Rightarrow x^* + u \in L.$$



# Berechnen der Lösungsmenge in parametrisierter Vektorform

## Rezept

1. Berechne die reduzierte Zeilenstufenform der erweiterten Koeffizientenmatrix.
2. Beschreibe jede Basisvariable als Linearkombination von freien Variablen.
3. Schreibe eine typische Lösung  $x$  als Vektor in dessen Komponenten Konstanten und Linearkombinationen der freien Variable stehen.
4. Zerlege diesen Vektor als Linearkombination von Vektoren mit freien Variablen und evtl. (wenn Gl. S nicht homogen) einer 1 als Gewichten.

# Lineare Unabhängigkeit

## Definition

Die Menge von Vektoren  $\{v_1, \dots, v_p\} \subseteq \mathbb{R}^n$  ist **linear unabhängig**, wenn 0 keine nichttriviale Linearkombination der  $v_1, \dots, v_p$  ist.

Mit anderen Worten, wenn  $\underbrace{\ker(v_1 \dots v_p)}_{\text{Lösungsmenge } Ax=0} = \{0\}$ .

Beispiel:

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}, v_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{linear unabhängig?}$$

$$\xrightarrow{*3} \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & 2 & 0 \\ 2 & 5 & 1 & 0 \\ 3 & 6 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{R2-R1 \cdot 2} \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & 2 & 0 \\ 0 & -3 & -3 & 0 \\ 0 & -6 & -6 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{R3-R2 \cdot 2} \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 4 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

Nicht lin. unabhängig, also linear abhängig, da  $A \cdot x = 0$  unendlich viele Lsg hat

Notiz:  $A = (v_1 \dots v_p)$   
 $\{v_1, \dots, v_p\}$  lin.  
unabhängig, wenn  
 $A \cdot x = 0$  keine  
triv. Variab. hat  
 $\Leftrightarrow$  in jeder Spalte von  
 $A$  ist eine  
pivot position.



## Beispiel

$\in \mathbb{N}^3$ .

Sind

$$v_1 = \begin{pmatrix} 100 \\ 20 \\ 3123 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 4321 \\ 5123 \\ 6123 \end{pmatrix}, v_3 = \begin{pmatrix} 21231 \\ 1123123 \\ 1231231 \end{pmatrix}, v_4 = \begin{pmatrix} 23411 \\ 12341123123 \\ 12341231231 \end{pmatrix}$$

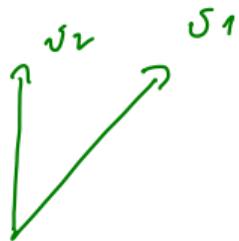
linear unabhängig?

Nennt, denn  $A = (v_1, v_2, v_3, v_4) \in \mathbb{N}^{3 \times 4}$  hat höchstens  $\min\{3, 4\} = 3$

Zeilenpositionen 1 aber 4 Spalten.

## Zwei Vektoren

Wann sind  $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^n$ ,  $v_1 \neq 0, v_2 \neq 0$  linear unabhängig?



wenn sie nicht auf einer Geraden liegen.

# Charakterisierung linearer Abhängigkeit

## Satz 6

Eine Menge  $S = \{v_1, \dots, v_p\} \subseteq \mathbb{R}^n$ ,  $p \geq 2$  von 2 oder mehr Vektoren ist linear abhängig dann und nur dann, wenn mindestens ein Vektor aus  $S$  eine Linearkombination *der  $\ddot{u}$ brigen* Vektoren aus  $S$  ist.

*Achtung:* Wir sagen nicht "jeder Vektor aus  $S$ "!



## Satz 7

Eine Menge  $S = \{v_1, \dots, v_p\} \subseteq \mathbb{R}^n$  von  $p \geq n + 1$  Vektoren aus  $\mathbb{R}^n$  ist linear abhängig.