

Alternative Charakterisierung der linearen Abhängigkeit

$$v_1, \dots, v_n \text{ linear abhängig} \Rightarrow \exists i \leq n : v_i = \sum_{j \neq i} h_j v_j$$

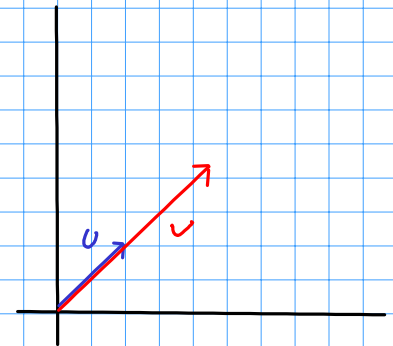
Begründung: $k_1 v_1 + \dots + k_n v_n = 0$ und $k_i \neq 0$

$$\Rightarrow k_i v_i = -k_1 v_1 - k_2 v_2 - \dots - k_n v_n$$

$$\stackrel{k_i \neq 0}{\Rightarrow} v_i = h_1 v_1 + h_2 v_2 + \dots + h_n v_n \quad \text{mit } h_j = -\frac{k_j}{k_i} \quad \square$$

Beispiele

- einzelner Vektor v ist linear unabhängig genau dann, wenn er nicht der Nullvektor ist
- zwei Vektoren u, v sind linear abhängig genau dann, wenn sie skalare Vielfache voneinander sind
- $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \end{pmatrix} \right\}$ ist linear abhängig, denn
z.B. $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \end{pmatrix} + 0 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$



aber: $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \neq k_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + k_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 7 \end{pmatrix}$ egal für welche $k_1, k_2 \in K$
d.h. „Existenz“-Teil der Charakterisierung ist notwendig

Satz (Koeffizientenvergleich)

Seien v_1, \dots, v_n linear unabhängige Vektoren. Dann gilt:

$$k_1 v_1 + \dots + k_n v_n = h_1 v_1 + \dots + h_n v_n$$

\Rightarrow

$$k_i = h_i \quad \forall i \leq n$$

Beweis: $\sum_{i=1}^n k_i v_i = \sum_{i=1}^n h_i v_i \Rightarrow \sum_{i=1}^n (k_i - h_i) v_i = 0$

Da v_1, \dots, v_n linear unabhängig sind, müssen alle $k_i - h_i = 0$ sein.

$$\Rightarrow k_i = h_i \quad \forall i \leq n$$

□

Satz Sei $S \subseteq V$. Dann ist $\langle S \rangle$ die Menge aller Linearkombinationen von S , d.h. $\langle S \rangle = \{v \in V \mid v \text{ ist Linearkomb. von } S\}$.

Für $v_1, \dots, v_n \in V$ bzw. $S = \{v_1, \dots, v_n\}$ hat man $= : \subseteq \text{ und } \supseteq$

$$\langle v_1, \dots, v_n \rangle = \left\{ \sum_{i=1}^n a_i v_i \mid a_1, \dots, a_n \in K \right\}.$$

Beweis: Sei $W \subseteq V$ die Menge aller Linearkombinationen von S . Es gilt $0 \in W$ und zudem sind die Summe und das skalare Vielfache von Linearkombinationen wieder Linearkombinationen.

$\Rightarrow W$ ist Unterraum von $V \Rightarrow \langle S \rangle \subseteq W$

Umgekehrt sei $U \subseteq V$ ein Unterraum mit $S \subseteq U$. Für $v_1, \dots, v_n \in S$ und $a_1, \dots, a_n \in K$ sind dann alle v_i in U und daher auch $\sum_{i=1}^n a_i v_i$.

$\Rightarrow U$ enthält alle Linearkombinationen von S , d.h. $W \subseteq U$.

$\Rightarrow W \subseteq \langle S \rangle$ und insgesamt $W = \langle S \rangle$

□

Beispiele

$$V = \mathbb{R}^3$$

$$\cdot \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle = \left\{ a_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \mid a_1, a_2 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ 0 \end{pmatrix} \mid a_1, a_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

diese Mengen von Vektoren erzeugen
also den gleichen Unterraum

$$\begin{aligned} \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle &= \left\{ a_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \mid a_1, a_2 \in \mathbb{R} \right\} = \\ &= \left\{ \begin{pmatrix} 2a_1 + a_2 \\ a_2 \\ 0 \end{pmatrix} \mid a_1, a_2 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} b_1 \\ a_2 \\ 0 \end{pmatrix} \mid b_1, a_2 \in \mathbb{R} \right\} \end{aligned}$$

$2a_1 + a_2 = b_1$

$\cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$ sind linear abhängig

$$\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle = \left\{ \begin{pmatrix} a_1 - 2a_2 \\ a_1 - 2a_2 \\ 0 \end{pmatrix} \mid a_1, a_2 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} b_1 \\ b_1 \\ 0 \end{pmatrix} \mid b_1 \in \mathbb{R} \right\} = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle = \left\langle \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$a_1 - 2a_2 = b_1$

• Homogenes LGS $Ax=0$ mit $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 4 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow L = \left\{ \begin{pmatrix} -2\alpha \\ 0 \\ \alpha \\ 0 \end{pmatrix} \mid \alpha \in \mathbb{R} \right\} = \left\langle \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$

• $K^3 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$, funktioniert auch für K^n (und in der Tat für alle Vektorräume)

das ist eine besonders schöne Darstellung des gesamten Vektorraums.

Satz Sei $B \in K^{m \times n}$ aus $A \in K^{m \times n}$ durch elementare Zeilenoperationen hervorgegangen. Dann erzeugen die Zeilen von A denselben Unterraum von $K^{1 \times n}$ wie die Zeilen von B . Zeilenraum

Beweis: Es ist zu zeigen, dass die elementaren Zeilenoperationen den von den Zeilen v_1, \dots, v_m von A erzeugten Raum nicht ändern.

$A = \begin{pmatrix} - & v_1 & - \\ - & v_2 & - \\ & \vdots & \\ - & v_m & - \end{pmatrix}$

Für das Skalieren oder Vertauschen von Zeilen ist das klar.

Nach Umnummerieren der Zeilen kann man die Summe von Zeilen (als elementare Zeilenoperation) betrachten über die Ersetzung

von v_1 durch $v_1 + s v_2$.

$$\begin{aligned} \Rightarrow \langle v_1 + s v_2, v_2, \dots, v_n \rangle &= \left\{ a_1 (v_1 + s v_2) + \sum_{i=2}^n a_i v_i \mid a_i \in K \right\} = \\ &= \left\{ a_1 v_1 + \underbrace{(s a_1 + a_2)}_{b_2 = s a_1 + a_2} v_2 + \sum_{i=3}^n a_i v_i \mid a_i \in K \right\} = \left\{ \sum_{i=1}^n a_i v_i + b_2 v_2 \mid \right. \\ &\quad \left. b_2, a_1, a_3, a_4, \dots, a_n \in K \right\} \end{aligned}$$

□

Das war der Grund, warum bei den Zeilenoperationen die Lösungsmenge nicht verändert wurde.

Für Vektoren $v_1, \dots, v_n \in K^m$ gibt es einen Test nach Schema F auf lineare Unabhängigkeit:

- Bilde die Matrix $A = \begin{pmatrix} | & | & & | \\ v_1 & v_2 & \dots & v_n \\ | & | & & | \end{pmatrix} \in K^{m \times n}$ mit den v_i als Spalten.
- Dann: v_1, \dots, v_n linear unabhängig $\Leftrightarrow \text{rang}(A) = n$

Begründung: Die v_i sind genau dann linear unabhängig, wenn das homogene LGS $Ax = 0$ als einzige Lösung den Nullvektor hat. Das ist genau dann der Fall, wenn $\text{rang } A = n$.

↑
Test hierauf durch Transformation in Zeilenstufenform

Beobachtung: $\text{rang}(A) \leq \min\{m, n\}$ $\leftarrow \text{rang}(A) \leq m, \text{rang}(A) \leq n$
nach Definition \Rightarrow in K^m können höchstens m Vektoren linear unabhängig sein. Eine größere Menge von Vektoren ist immer linear abhängig.

⑥ Erzeugendensysteme und Basen

Definition Sei $S \subset V$. S heißt Erzeugendensystem von V , falls $\langle S \rangle = V$.
 S heißt Basis von V , falls S ein linear unabhängiges Erzeugendensystem ist.

Beispiele

• $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ sind eine Basis von K^3

$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ sind eine Basis von K^3

\Rightarrow mehr als eine Basis

• $S = \{e_1, \dots, e_n\}$ mit $e_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \in K^n$ ist die Standardbasis des K^n

• $V = K[x]$, dann ist $S = \{x^i \mid i \in \mathbb{N}_0\}$ eine Basis (mit unendlich vielen Elementen)

Menge aller Polynome in x
Polynomring

Polynom: $a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x^1 + a_0 x^0$

- Lösungsraum $L = \left\langle \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ des homogenen LGS $Ax=0$ mit
 $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 4 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}$ hat Basis $S = \left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$

allgemein: Sei $Ax=0$ ein beliebiges homogenes LGS. Seien k_1, \dots, k_{n-r} die im Algorithmus zur Lösung benutzten Indizes. Für $j=1, \dots, n-r$ sei v_j der Lösungsvektor mit $x_{k_j} = 1$ und $x_{k_i} = 0$ für $i \neq j$. Dann ist $\{v_1, \dots, v_{n-r}\}$ eine Basis des Lösungsraums S . Die Tatsache, dass man ein Erzeugendensystem hat, folgt direkt aus der Formel. Zudem zeigt sie, dass die k_j -te Koordinate von $\sum_{i=1}^{n-r} \alpha_i v_i$ genau α_j ist, woraus direkt die lineare Unabhängigkeit folgt. \Rightarrow Erz.system + lin. Unabh. $\hat{=}$ Basis