

14. 12. 23

①

$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ lineare Abb. s.d. $f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix}$ und $f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = x \cdot f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) + y \cdot f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = x \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix} + y \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \left| = \begin{pmatrix} 2 \cdot x + 4 \cdot y \\ -3 \cdot x + y \end{pmatrix} \right.$$

$\begin{pmatrix} 2 & 4 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} \leftarrow \underline{\text{"darstellende Matrix"}}$ zu $f = \text{Mat } f$

Matrizen - Vektor - Produkt:

Zeile \rightarrow 11 \leftarrow Spalte 12

$$\begin{pmatrix} 2 & 4 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot x_1 + 4 \cdot x_2 \\ -3 \cdot x_1 + 1 \cdot x_2 \end{pmatrix} = f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}\right)$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot x + 4 \cdot y \\ -3 \cdot x + 1 \cdot y \end{pmatrix} = f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right)$$

Spaltenvektoren: $\begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$

Zeilenvektoren: $\begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

Matrix \rightarrow lineare Abb: $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$

$f_B: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + 2 \cdot y \\ 3 \cdot x + 4 \cdot y \end{pmatrix}$

Anzahl von Spalten \uparrow Anzahl von Zeilen \uparrow

$$f_B\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = x \cdot f_B\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) + y \cdot f_B\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

Beispiele:

(2)

- Matrix $A = \begin{pmatrix} -10 & \pi \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow$ lin. Abb. $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -10 & \pi \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -10 \cdot x + \pi \cdot y \\ x + 0 \cdot y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -10x + \pi y \\ x \end{pmatrix}$$

~~$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -10 \cdot x + \pi \cdot y \\ x \end{pmatrix}$~~

~~Da das~~ $f\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -10 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$f\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \pi \\ 0 \end{pmatrix}$$

geometrische Transformationen:

todo: • Berechne die Bilder der Einheitsvektoren $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

- identische Abbildung:

$$\text{id} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

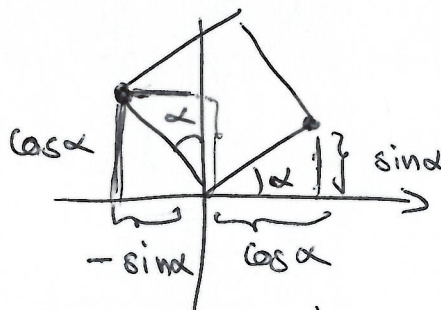
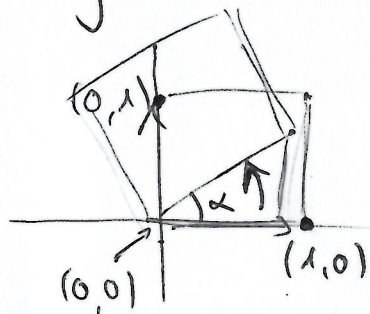
$$\text{id} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

• Schreibe diese in die Spalten

$$\rightarrow \text{Mat id} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I_2 = E_2$$

Identitätsmatrix

- Drehung um α : (gegen den Uhrzeigersinn)



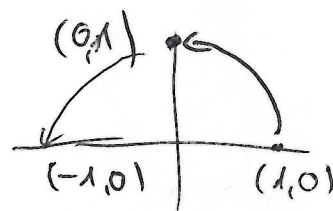
$$f_\alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha \\ \sin \alpha \end{pmatrix}$$

$$f_\alpha \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin \alpha \\ \cos \alpha \end{pmatrix}$$

$$\text{Mat } f_\alpha = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

z.B.: $\alpha = 90^\circ$:

$$\text{Mat } f_{90^\circ} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$



$$\text{Mat}(g \circ f) = \begin{pmatrix} (b_{11} \cdot a_{11} + b_{12} \cdot a_{21}) & (b_{11} \cdot a_{12} + b_{12} \cdot a_{22}) \\ (b_{21} \cdot a_{11} + b_{22} \cdot a_{21}) & (b_{21} \cdot a_{12} + b_{22} \cdot a_{22}) \end{pmatrix} \quad (4)$$

11

$$\text{Mat}_B g \cdot \text{Mat}_A f = \begin{pmatrix} \overbrace{b_{11} \quad b_{12}}^{1. \text{ Zeile}} \\ \underbrace{b_{21} \quad b_{22}}_{\text{Spalten}} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \underbrace{a_{11} \quad a_{12}}_{1. \text{ Spalte}} \\ \underbrace{a_{21} \quad a_{22}}_{\text{Spalten}} \end{pmatrix}$$

Diagram illustrating matrix multiplication: A row vector $(b_{11} \ b_{12})$ is multiplied by a column vector $\begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{pmatrix}$. The result is a scalar $b_{11}a_{11} + b_{12}a_{21}$. The diagram also shows a row vector $(b_{21} \ b_{22})$ and a column vector $\begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \end{pmatrix}$ being multiplied to get a scalar $b_{21}a_{12} + b_{22}a_{22}$. The final result is a 2×1 matrix.

Beispiele:

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$B \cdot A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot 1 + 1 \cdot 0 & 1 \cdot (-1) + 1 \cdot 1 \\ 2 \cdot 1 + 1 \cdot 0 & 2 \cdot (-1) + 1 \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$A \cdot B = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot 1 + (-1) \cdot 2 & 1 \cdot 1 + (-1) \cdot 1 \\ 0 \cdot 1 + 1 \cdot 2 & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

\Rightarrow Matrizenmultiplikation ist nicht kommutativ.

Allgemein: Eine lin. Abb. $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist gegeben durch eine Matrix $A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$

Diagram illustrating the matrix representation of a linear map $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$. The matrix A has m rows and n columns. The diagram shows the mapping from \mathbb{R}^n to \mathbb{R}^m and the corresponding matrix A .

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{pmatrix}$$

5

Beispiele: trigonometrische Formeln:

$$\cos(\alpha + \beta) = \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta$$

$$\mathcal{J}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

$$\mathcal{J}_\beta = \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix}$$

$$\text{Mat } \mathcal{J}_{\alpha+\beta} = \begin{pmatrix} \cos(\alpha+\beta) & -\sin(\alpha+\beta) \\ \sin(\alpha+\beta) & \cos(\alpha+\beta) \end{pmatrix} =$$

⊗
=

$$\text{Mat } \mathcal{J}_\beta \cdot \text{Mat } \mathcal{J}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos \beta \cdot \cos \alpha - \sin \beta \cdot \sin \alpha & \dots \\ \dots & \dots \end{pmatrix}$$

⊗ Die Drehung um $(\alpha + \beta)$ ist dasselbe wie eine Drehung um α und danach eine Drehung um β

$$\mathcal{J}_{\alpha+\beta} = \mathcal{J}_\beta \circ \mathcal{J}_\alpha$$

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 1 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\mathcal{J}_B: \mathbb{R}^{(2)} \rightarrow \mathbb{R}^{(3)}$$

$$\mathcal{J}_A: \mathbb{R}^{(4)} \rightarrow \mathbb{R}^{(2)}$$

$$\text{Mat}(\mathcal{J}_B \circ \mathcal{J}_A) = B \cdot A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} =$$

$\mathbb{R}^{(4)} \xrightarrow{\text{Spalten}} \mathbb{R}^{(3)} \leftarrow \text{Zeilen}$

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

$$3 \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ -1 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -3 & 1 \end{pmatrix} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \\ 0 & 3 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}}_2 =$$

6

$$= \begin{array}{l} \rightarrow -4 \quad 1 \cdot 2 + 2 \cdot 0 + 0 \cdot 3 + 3 \cdot 1 \rightarrow \\ \rightarrow -1 \cdot 1 + 2 \cdot (-1) + (-1) \cdot 0 + 1 \cdot (-1) \quad | \quad -1 \cdot 2 + 2 \cdot 0 + (-1) \cdot 3 + 1 \cdot 1 \\ \rightarrow 0 \cdot 1 + 1 \cdot (-1) + (-3) \cdot 0 + 1 \cdot (-1) \quad | \quad 0 \cdot 2 + 1 \cdot 0 + (-3) \cdot 3 + 1 \cdot 1 \end{array}$$

$$= \begin{pmatrix} -4 & 5 \\ -4 & -4 \\ -2 & -8 \end{pmatrix}$$