

Mathematik I

Vorlesung 13 - Die Determinante von Matrizen

Prof. Dr. Sandra Eisenreich

18./21. Dezember 2023

Hochschule Landshut

Es gibt eine Funktion (genannt: Determinante) $\det : K^{n \times n} \rightarrow K$, welche misst, ob eine Matrix $A \in K^{n \times n}$ invertierbar ist, oder nicht. Genauer gilt: A ist invertierbar $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$.

Im Fall $K = \mathbb{C}$ (bzw. \mathbb{Q} oder \mathbb{R}) kann man den Wert $\det A$ auch Größe interpretieren, mit der wir nachrechnen können, ob die Spaltenvektoren linear unabhängig sind. Wir präzisieren:

Definition

Eine Funktion $D : K^{n \times n} \rightarrow K$ heißt **Determinantenfunktion (kurz: Determinante)**, falls folgende Eigenschaften erfüllt sind:

(Hier schreiben wir eine Matrix A in Zeilenform $A = (z_1, \dots, z_n)$ mit Zeilenvektoren z_1, \dots, z_n)

- $D(E_n) = 1$ (Normierungseigenschaft)

- D ist **multilinear**, d.h.

$$D(z_1, \dots, z_i + z'_i, \dots, z_n) = D(z_1, \dots, z_i, \dots, z_n) + D(z_1, \dots, z'_i, \dots, z_n), \text{ und}$$

$$D(z_1, \dots, \lambda \cdot z_i, \dots, z_n) = \lambda \cdot D(z_1, \dots, z_n) \text{ für alle } \lambda \in K.$$

D ist **alternierend**:

$$D(z_1, \dots, z_i, \dots, z_j, \dots, z_n) = (-1) \cdot D(z_1, \dots, z_j, \dots, z_i, \dots, z_n),$$

d.h. das Vertauschen zweier Zeilen ändert den Wert um einen Faktor -1.

Satz

*Es gibt genau eine Determinantenfunktion $\det : K^{n \times n} \rightarrow K$. Wir können somit von **der Determinantenfunktion det** sprechen. Bezeichnung:*

$$\begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix} := \det \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

Satz

Es gilt:

- *Die Spalten bzw. Zeilen einer Matrix von A sind linear abhängig genau dann wenn $\det(A) = 0$ (also genau dann linear unabhängig wenn $\det(A) \neq 0$).*
- *Die Matrix $A \in K^{n \times n}$ ist invertierbar genau dann wenn $\det(A) \neq 0$, genauer:*

$$\det A \neq 0 \Leftrightarrow A \text{ ist invertierbar}$$

$$\Leftrightarrow \operatorname{rang} A = n$$

$$\Leftrightarrow \ker A = 0$$

Berechnung von Determinanten in Dimension 2 und 3

Satz

Die Determinante lässt sich für kleine Dimensionen wie folgt berechnen:

- Für $n = 2$:

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} = a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21}$$

- Für $n = 3$:

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} = a_{11} \cdot a_{22} \cdot a_{33} + a_{12} a_{23} a_{31} + a_{13} a_{21} a_{32} - a_{12} a_{21} a_{33} - a_{11} \cdot a_{23} \cdot a_{32} - a_{13} \cdot a_{22} \cdot a_{31}$$

Wie kann man sich das merken? → Regel von Sarrus:

$$\left(\begin{array}{ccc|cc} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{31} & a_{32} \end{array} \right)$$

Zeilen- bzw. Spaltenentwicklung

Was wenn $n \geq 4$? \rightarrow Reduziere induktiv auf $n = 3$!

Satz

Sei $A \in K^{n \times n}$. Es sei A_{ij} die $(n-1) \times (n-1)$ -Matrix, die aus A entsteht, wenn man die i -te Zeile und die j -te Spalte streicht.

Dann gelten folgende Berechnungsregeln für die Determinante:

- Entwicklung nach der i -ten Zeile:

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

- Entwicklung nach der j -ten Zeile:

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

Beispiele \rightarrow Mitschrift

Auswirkung einer EZO auf den Wert einer Determinantenfunktion

Es gibt aber noch einen besseren Weg $\det A$ zu berechnen. Dazu benötigen wir:

Satz

Ist A eine Matrix, dann haben EZO folgende Auswirkungen auf $\det A$:

- a) *Vertauschen zweier Zeilen ändert den Wert um den Faktor -1 (weil \det alternierend ist).*
- b) *Addition des λ -fachen einer Zeile zu einer anderen Zeile ändert den Wert nicht (s.ob.).*
- c) *Multiplikation einer Zeile mit λ ändert den Wert um den Faktor λ (weil \det multilinear ist).*

Satz

Sei $A \in K^{n \times n}$ eine Matrix. Überführt man A durch EZU mit s Zeilenvertauschungen in Zeilenstufenform

$$A' = \begin{pmatrix} I_1 & & & \\ & I_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & I_k \\ & & & & 0 \end{pmatrix},$$

dann gilt:

- Ist $k < n$, dann gilt $\det(A) = 0$.
- Ist $k = n$, also $\text{rang } A = n$, dann gilt:

$$\det(A) = (-1)^s \cdot I_1 \cdot \dots \cdot I_n$$

Wie berechnet man $\det(A)$ für eine $(n \times n)$ -Matrix?

- für $n = 2$ und $n = 3$ verwende die Formel bzw. Regel von Sarrus.
- für $n \geq 4$ gibt es zwei Möglichkeiten:
 - wenn eine Zeile oder Spalte viele Null-Einträge hat, ist es am schnellsten, nach dieser Zeile oder Spalte zu entwickeln.
 - Sonst kann man immer folgendes tun: Führe EZO aus, um eine Matrix A in Zeilenstufenform zu überführen. Führe dabei Buch, inwieweit sich der Wert der Determinante in jedem Schritt ändert, siehe nächstes Beispiel.

Beispiele → Mitschrift

Ohne Beweis geben wir noch folgenden Satz an:

Satz

Für $A, B \in K^{n \times n}$ gilt $\det(A \cdot B) = \det A \cdot \det B$. Insbesondere gilt für $A \in GL(G) : \det(A^{-1}) = (\det A)^{-1}$.

Es gibt noch eine weitere Methode, die Determinante zu berechnen: Die Cramersche Regel. Dazu braucht man aber noch eine Definition bzw. folgenden Satz:

Satz

Für $A = (a_{ij})_{i=1, \dots, m, j=1, \dots, n} \in K^{m \times n}$, sei $A^t := (a_{ji}) \in K^{n \times m}$ die sogenannte **transponierte Matrix** (für quadratische Matrizen erhält man A^t durch Spiegelung an der Hauptdiagonalen).

Für $A \in K^{n \times n}$ gilt: $\det A = \det A^t$

Bedeutung der Transponierten Matrix: Die transponierte Matrix ist weit über diesen Kontext hinaus von Bedeutung! Nicht nur in der KI: die transponierte wird immer wieder vorkommen im Studium.

Beispiele → Mitschrift

Es ist sogar möglich, die Lösung eines linearen GLS direkt mit Hilfe von Determinanten anzugeben:

Satz (Cramersche Regel)

Sei $A \in K^{n \times n}$ eine invertierbare $n \times n$ -Matrix, $b \in K^n$, und A_j die Matrix, die man erhält, wenn man die j -te Spalte von A durch b ersetzt. Dann gilt:

$$A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = b \Leftrightarrow x_j = \frac{\det A_j}{\det A}$$

Beispiele → Mitschrift