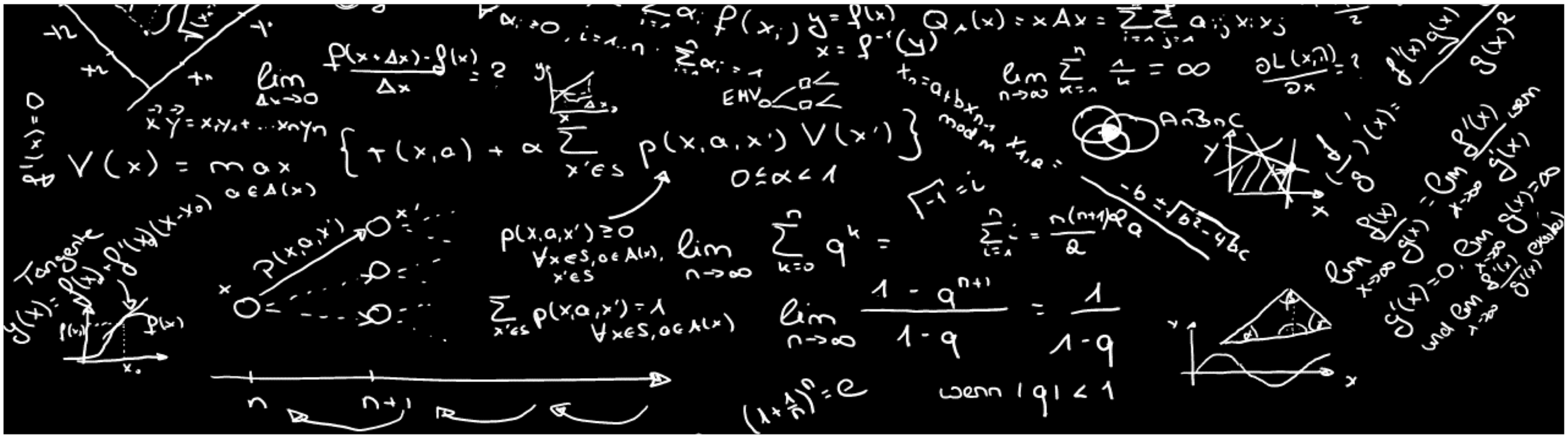
Mathematik II

Lineare Abbildungen

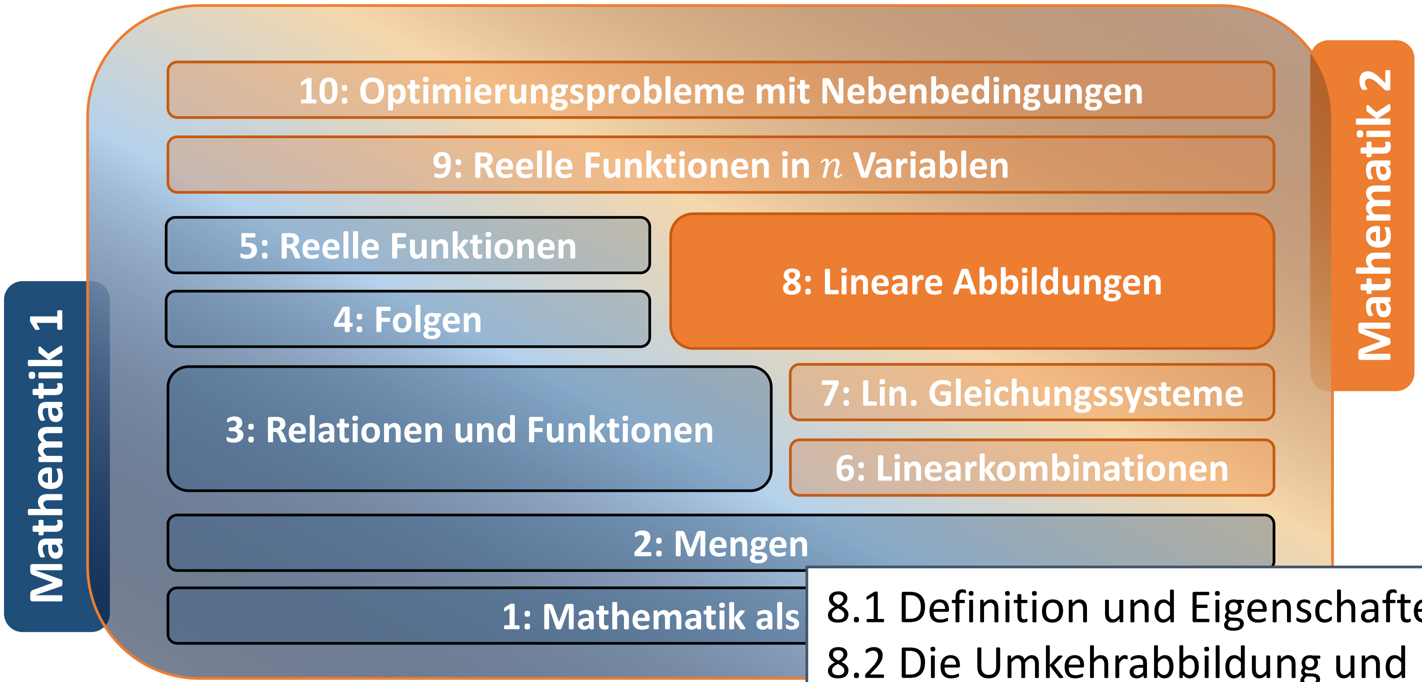
FS 2019



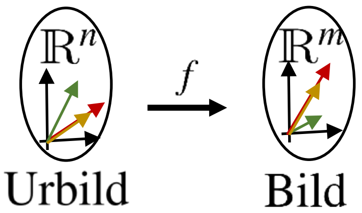
Universität Zürich[UZH]

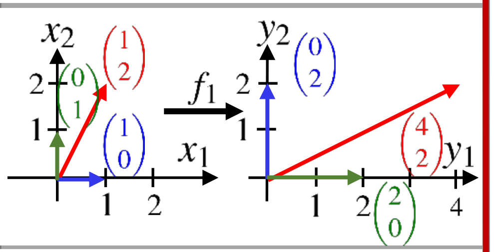
Prof. Dr. Christiane Barz
Lehrstuhl Mathematik für Wirtschaftswissenschaften
(Chair of Mathematics for Business and Economics)

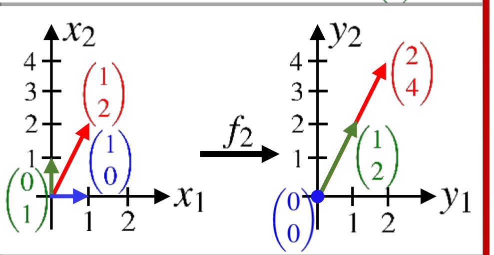
Agenda

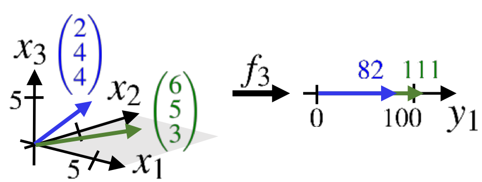


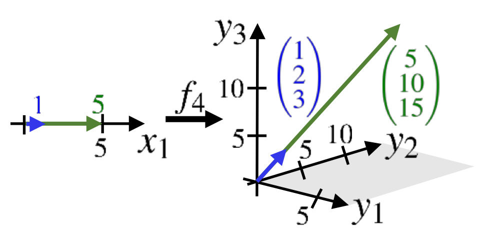
8.1 Definition und Eigenschaften
8.2 Die Umkehrabbildung und die Inverse
8.3 Determinanten
8.4 Eigenwerte und Eigenvektoren











Die lineare Abbildung

Definition 8.1.1: Die lineare Abbildung

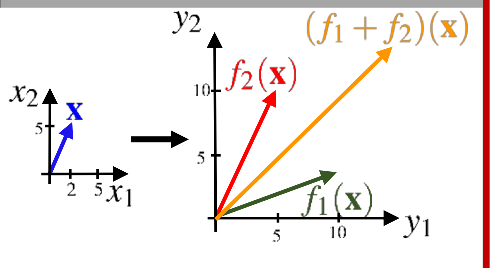
Eine Abbildung $f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$, die jedem $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ ein $\mathbf{y} = f(\mathbf{x}) \in \mathbb{R}^m$ zuordnet, heisst **linear**, wenn eine $m \times n$-Matrix A existiert mit

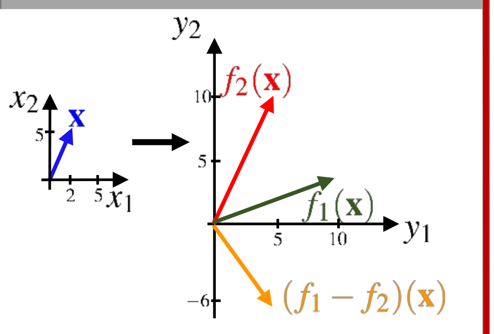
$$\mathbf{y} = f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}.$$

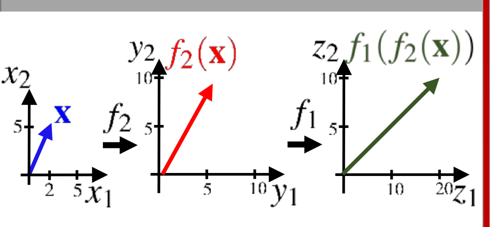
Beschreibt f vollständig

Beispiele:

- $f_1 : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_1(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_2 \\ 2x_1 \end{pmatrix}$
- $f_2 : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_2(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \\ 2x_2 \end{pmatrix}$
- $f_3 : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$ mit $f_3(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 7 & 9 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = 7x_1 + 9x_2 + 8x_3$
- $f_4 : \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3$ mit $f_4(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} (x_1) = \begin{pmatrix} x_1 \\ 2x_1 \\ 3x_1 \end{pmatrix}$







Verknüpfungen

Satz 8.1.3: Verknüpfung linearer Abbildungen

Gegeben sind $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ mit $f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$, $g:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ mit $g(\mathbf{x}) = B\mathbf{x}$ und $h:\mathbb{R}^m \to \mathbb{R}^q$ mit $h(\mathbf{x}) = C\mathbf{x}$, dann gilt:

$A+B = (a_{ij}+b_{ij})$
$A-B = (a_{ij}-b_{ij})$

- $f = g \Leftrightarrow A = B$,
- $f+g:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ ist linear mit $(f+g)(\mathbf{x}) = (A+B)\mathbf{x}$,
- $f-g:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ ist linear mit $(f-g)(\mathbf{x}) = (A-B)\mathbf{x}$, und
- $h\circ g:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^q$ ist linear mit $(h\circ g)(\mathbf{x}) = h(B\mathbf{x}) = CB\mathbf{x}$.

Beispiel:

$$f_1(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_2 \\ 2x_1 \end{pmatrix} \quad f_2(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \\ 2x_2 \end{pmatrix}$$

- $f_1 \neq f_2$
- $(f_1+f_2)(\mathbf{x}) =$
- $(f_1-f_2)(\mathbf{x}) =$
- $(f_1\circ f_2)(\mathbf{x}) = f_1(f_2(\mathbf{x})) =$

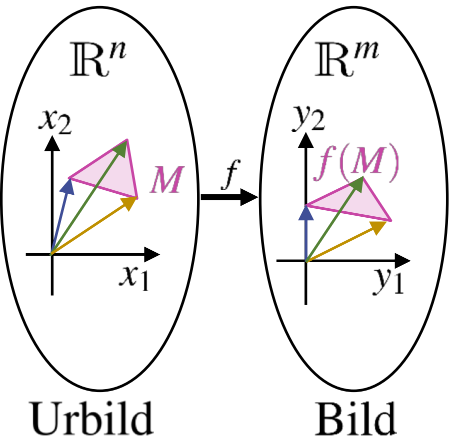
Das Bild

$f(\mathbb{R}^n)$: Bild von f

Definition 8.1.2: Das Bild einer linearen Abbildung

Das Bild von $M \subseteq \mathbb{R}^n$ unter $f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ ist

$$f(M) = \{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m \mid \text{ es existiert ein } \mathbf{x} \in M \text{ mit } f(\mathbf{x}) = \mathbf{y}\}\,.$$

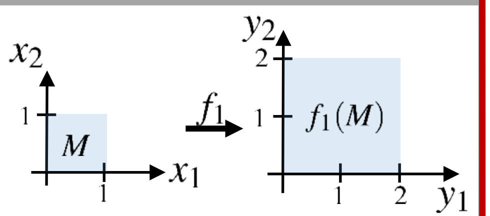


Beispiele:

$$M = \left\{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 \,|\, 0 \le x_1 \le 1, 0 \le x_2 \le 1\right\}$$

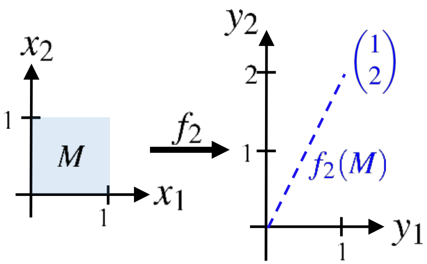
- $f_1 : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_1(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_2 \\ 2x_1 \end{pmatrix}$

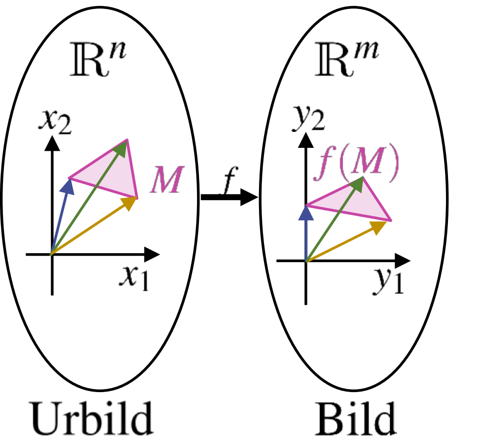
$$f_1(M) = \left\{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^2 \,\middle|\, \text{ es existiert ein } \mathbf{x} \in M \text{ mit } f_1(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 2x_2 \\ 2x_1 \end{pmatrix} = \mathbf{y}\right\}$$
$$= \left\{\begin{pmatrix} 2x_2 \\ 2x_1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \,\middle|\, 0 \le x_1 \le 1, 0 \le x_2 \le 1\right\}$$
$$= \left\{\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \,\middle|\, 0 \le y_1 \le 2, 0 \le y_2 \le 2\right\}$$

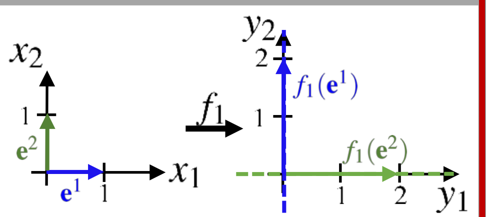


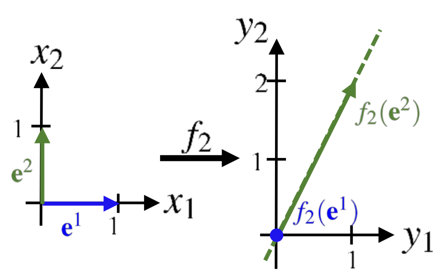
- $f_2 : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_2(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \\ 2x_2 \end{pmatrix}$

$$f_2(M) = \left\{\begin{pmatrix} x_2 \\ 2x_2 \end{pmatrix} \,\middle|\, 0 \le x_2 \le 1\right\} = \left\{x_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \,\middle|\, 0 \le x_2 \le 1\right\}$$









Das Bild

$f(\mathbb{R}^n)$: Bild von f

Satz 8.1.5: Charakterisierung des Bildes von f

Für $A = [\mathbf{a}^1, \ldots, \mathbf{a}^n]$ mit $\mathbf{a}^1, \ldots, \mathbf{a}^n \in \mathbb{R}^m$ und $f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ gilt:

- $f(\mathbb{R}^n) = \text{lin}\left\{\mathbf{a}^1, \ldots, \mathbf{a}^n\right\}$;
- $\dim(f(\mathbb{R}^n)) = \text{rang}(A)$.

Beispiele:

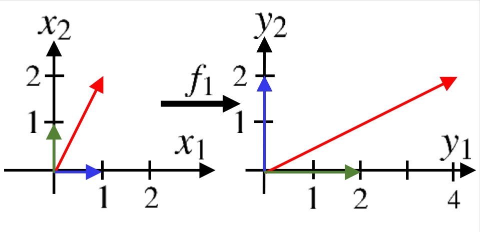
- $f_1 : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_1(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_2 \\ 2x_1 \end{pmatrix}$

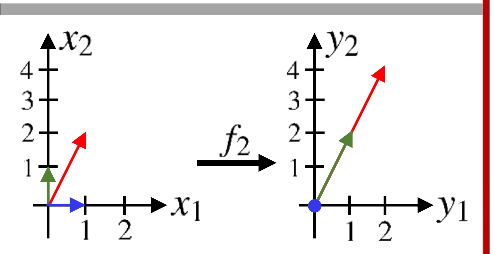
  $$f_1(\mathbb{R}^2) = \text{lin}\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} = \mathbb{R}^2$$

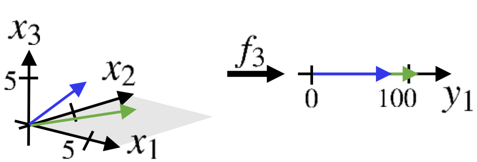
- $f_2 : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_2(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \\ 2x_2 \end{pmatrix}$

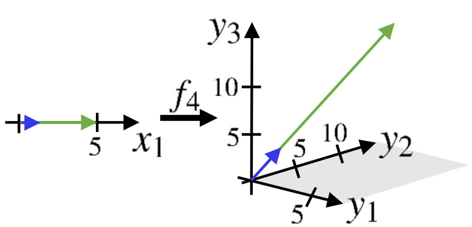
  $$f_2(\mathbb{R}^2) = \text{lin}\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\} = \text{lin}\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

Existenz der Umkehrabbildung









Satz 8.1.6, Definitionen 8.2.1 – 8.2.2: Umkehrabbildung und Inverse

Für $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ mit $\mathbf{y} = f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ gilt:

- f surjektiv $\Leftrightarrow \operatorname{rang}(A) = m$;
- f injektiv $\Leftrightarrow \operatorname{rang}(A) = n$;
- f bijektiv $\Leftrightarrow \operatorname{rang}(A) = m = n$.

  A regulär

  Inverse von A

  Dann existiert eine Matrix A^{-1} mit $A \cdot A^{-1} = A^{-1} \cdot A = I$.
  Die Umkehrabbildung ist $\mathbf{x} = f^{-1}(\mathbf{y}) = A^{-1}\mathbf{y}$.

Beispiele:

- $f_1: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_1(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$
  $\operatorname{rang}(A) = 2$
- $f_2: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f_2(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$
  $\operatorname{rang}(A) = 1$
- $f_3: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$ mit $f_3(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 7 & 9 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$
  $\operatorname{rang}(A) = 1$
- $f_4: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3$ mit $f_4(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} (x_1)$
  $\operatorname{rang}(A) = 1$

Berechnung der Inversen

$\boxed{AA^{-1} = I}$

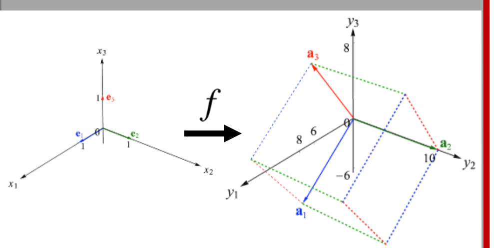
$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \quad A$$

$$\begin{pmatrix} \bar{a}_{11} & \bar{a}_{12} & \bar{a}_{13} \\ \bar{a}_{21} & \bar{a}_{22} & \bar{a}_{23} \\ \bar{a}_{31} & \bar{a}_{32} & \bar{a}_{33} \end{pmatrix} \quad A^{-1}$$

$$\bar{\mathbf{a}}^1 \quad \bar{\mathbf{a}}^2 \quad \bar{\mathbf{a}}^3$$

$$=$$

$$\left[\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3\right]$$

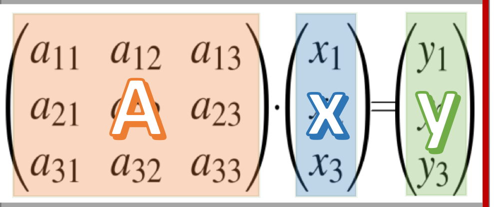


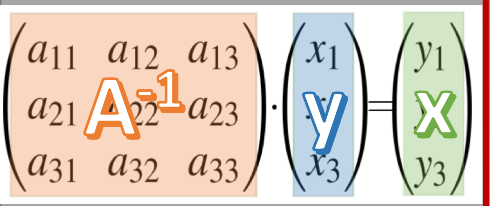
Beispiel:

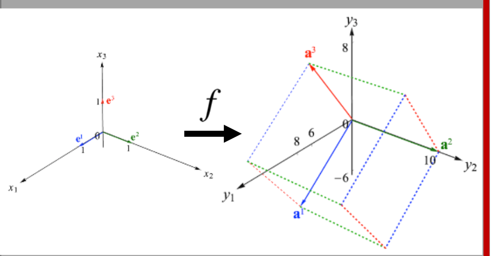
- $f : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ mit $f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 8 & 0 & 6 \\ 0 & 10 & 0 \\ -6 & 0 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$

	x_1	x_2	x_3	$\mathbf{e}^1$	$\mathbf{e}^2$	$\mathbf{e}^3$	
1	8	0	6	1	0	0	
2	0	10	0	0	1	0	
3	-6	0	8	0	0	1	
4	1	0	$\frac{6}{8}$	$\frac{1}{8}$	0	0	$\frac{1}{8}$ 1
5	0	10	0	0	1	0	2
6	0	0	$\frac{100}{8}$	$\frac{6}{8}$	0	1	3 $+\frac{6}{8}$ 1
7	1	0	$\frac{6}{8}$	$\frac{1}{8}$	0	0	4
8	0	1	0	0	$\frac{1}{10}$	0	$\frac{1}{10}$ 5
9	0	0	$\frac{100}{8}$	$\frac{6}{8}$	0	1	6
10	1	0	0	$\frac{8}{100}$	0	$-\frac{6}{100}$	7 $-\frac{6}{100}$ 9
11	0	1	0	0	$\frac{1}{10}$	0	8
12	0	0	1	$\frac{6}{100}$	0	$\frac{8}{100}$	$\frac{8}{100}$ 9

$$\Rightarrow A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{8}{100} & 0 & -\frac{6}{100} \\ 0 & \frac{1}{10} & 0 \\ \frac{6}{100} & 0 & \frac{8}{100} \end{pmatrix}$$







Berechnung der Inversen

$$A\mathbf{x} = \mathbf{y}$$
$$\mathbf{x} = A^{-1}\mathbf{y}$$

Beispiel (fortgesetzt):

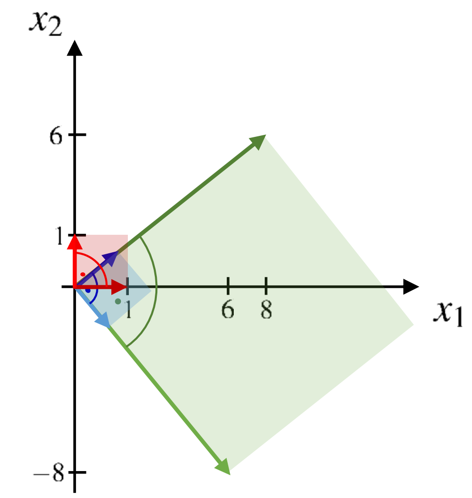
- $f:\mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ mit $f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 8 & 0 & 6 \\ 0 & 10 & 0 \\ -6 & 0 & 8 \end{pmatrix}\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$

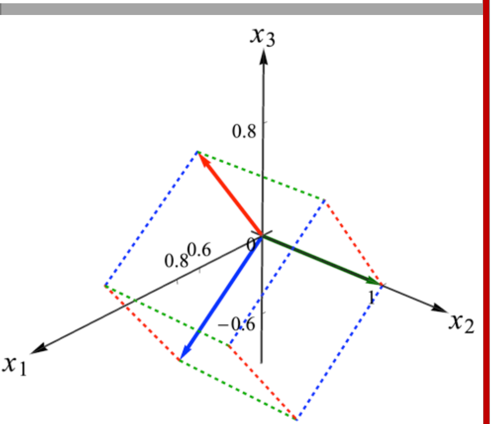
	x_1	x_2	x_3	$\mathbf{b}$	
①	8	0	6	b_1	
②	0	10	0	b_2	
③	-6	0	8	b_3	
④	1	0	$\frac{6}{8}$	$\frac{1}{8}b_1$	$\frac{1}{8}$①
⑤	0	10	0	b_2	②
⑥	0	0	$\frac{100}{8}$	$\frac{6}{8}b_1 + b_3$	③+$\frac{6}{8}$ ①
⑦	1	0	$\frac{6}{8}$	$\frac{1}{8}b_1$	④
⑧	0	1	0	$\frac{1}{10}b_2$	$\frac{1}{10}$⑤
⑨	0	0	$\frac{100}{8}$	$\frac{6}{8}b_1 + b_3$	⑥
⑩	1	0	0	$\frac{8}{100}b_1 - \frac{6}{100}b_3$	⑦$-\frac{6}{100}$⑨
⑪	0	1	0	$\frac{1}{10}b_2$	⑧
⑫	0	0	1	$\frac{6}{100}b_1 + \frac{8}{100}b_3$	$\frac{8}{100}$⑨

$$\Rightarrow A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{8}{100} & 0 & -\frac{6}{100} \\ 0 & \frac{1}{10} & 0 \\ \frac{6}{100} & 0 & \frac{8}{100} \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} \frac{8}{100} \\ 0 \\ \frac{6}{100} \end{pmatrix} b_1 + \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{10} \\ 0 \end{pmatrix} b_2 + \begin{pmatrix} -\frac{6}{100} \\ 0 \\ \frac{8}{100} \end{pmatrix} b_3 = \begin{pmatrix} \frac{8}{100} & 0 & -\frac{6}{100} \\ 0 & \frac{1}{10} & 0 \\ \frac{6}{100} & 0 & \frac{8}{100} \end{pmatrix} \mathbf{b}$$

Orthogonale Matrizen





Definition 8.2.3 und Satz 8.2.3: Orthogonale Matrizen

$A = [\mathbf{a}^1, \ldots, \mathbf{a}^n]$ mit Zeilenvektoren $\mathbf{a}_1, \ldots, \mathbf{a}_n$ ist orthogonal

$\Leftrightarrow\ A^{-1} = A^T$, d.h. $AA^T = I$;

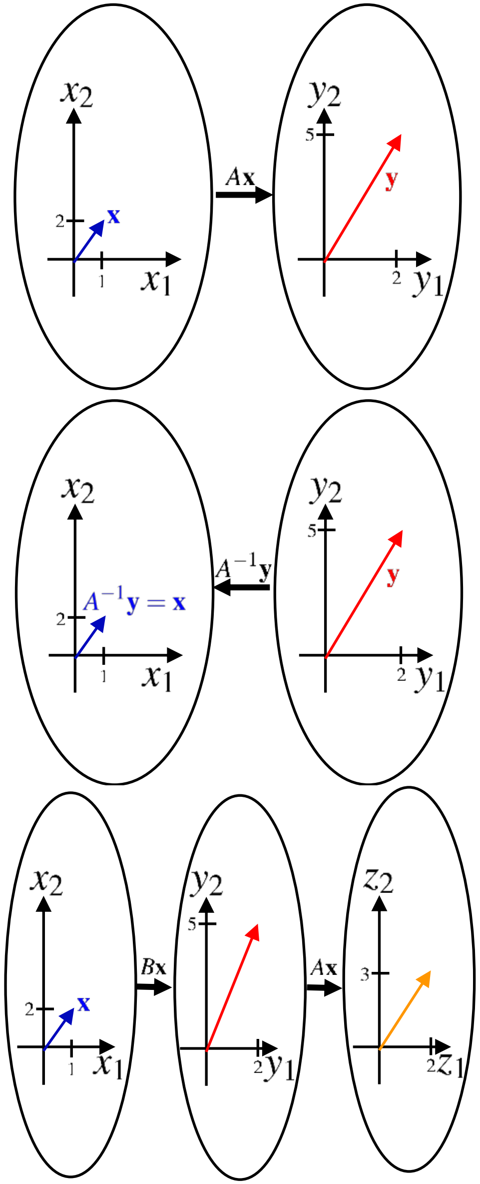
$\Leftrightarrow\ (\mathbf{a}^i)^T \mathbf{a}^i = 1$ für alle i und $(\mathbf{a}^i)^T \mathbf{a}^j = 0$ für alle $i \neq j$;

$\Leftrightarrow\ \mathbf{a}_i \mathbf{a}_i^T = 1$ für alle i und $\mathbf{a}_i \mathbf{a}_j^T = 0$ für alle $i \neq j$;

$\Leftrightarrow\ A^T$ ist orthogonal.

Beispiele:

- $\begin{pmatrix} 0.6 & 0.8 \\ -0.8 & 0.6 \end{pmatrix}$
- $\begin{pmatrix} 6 & 8 \\ -8 & 6 \end{pmatrix}$
- $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$
- $\begin{pmatrix} 0.8 & 0 & 0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix}$



Rechenregeln für inverse Matrizen

Satz 8.2.5: Rechenregeln invertierbarer Matrizen

Sind A und B reguläre Matrizen der Ordnung n, dann gilt:

- $A^{-1} \cdot A = A \cdot A^{-1} = I$;
- $(A^{-1})^{-1} = A$;
- $(A \cdot B)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$;
- $(\alpha A)^{-1} = \frac{1}{\alpha} A^{-1}$, falls $\alpha \neq 0$;
- $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$.

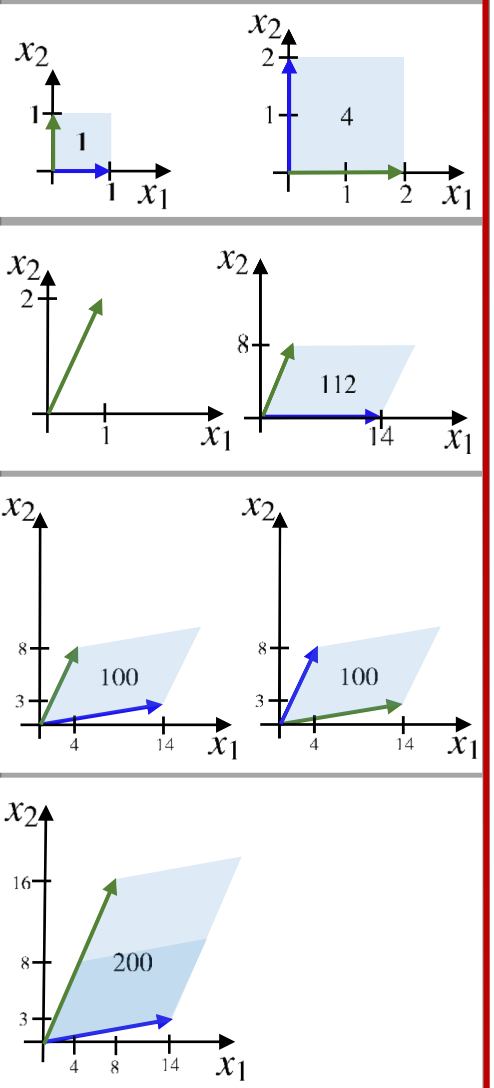
Beispiel (fortgesetzt):

- $f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ mit $A = \begin{pmatrix} 8 & 0 & 6 \\ 0 & 10 & 0 \\ -6 & 0 & 8 \end{pmatrix} = 10 \begin{pmatrix} 0.8 & 0 & 0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix}$

$$A^{-1} = \left(10 \begin{pmatrix} 0.8 & 0 & 0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix} \right)^{-1} = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 0.8 & 0 & 0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix}^{-1}$$

$$= \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 0.8 & 0 & 0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix}^{T} = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 0.8 & 0 & -0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0.08 & 0 & -0.06 \\ 0 & 0.1 & 0 \\ 0.06 & 0 & 0.08 \end{pmatrix}$$



Determinante *2 x 2*

Betragsmässig gleich der Fläche des durch $\mathbf{a}^1$ und $\mathbf{a}^2$ aufgespannten Parallelogramms

Definition 8.3.1: Determinante einer 2x2-Matrix

Die Determinante einer 2×2-Matrix A ist

$$\det A = \det(A) = |A| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}.$$

Beispiele:

- $\det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = 1 \cdot 1 - 0 \cdot 0 = 1$
- $\det \begin{pmatrix} 14 & 4 \\ 3 & 8 \end{pmatrix} = 14 \cdot 8 - 3 \cdot 4 = 100$
- $\det \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} = 0 \cdot 0 - 2 \cdot 2 = -4$
- $\det \begin{pmatrix} 4 & 14 \\ 8 & 3 \end{pmatrix} =$
- $\det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 0 \cdot 2 - 1 \cdot 0 = 0$
- $\det \begin{pmatrix} 14 & 8 \\ 3 & 16 \end{pmatrix} =$
- $\det \begin{pmatrix} 14 & 4 \\ 0 & 8 \end{pmatrix} = 14 \cdot 8 - 0 \cdot 4 = 112.$

Satz 8.3.6: Flächenveränderung (Teil 1)

Ist $f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ und $M \subseteq \mathbb{R}^2$ mit Fläche $\mathrm{Vol}(M)$, dann gilt $\mathrm{Vol}(f(M)) = |\det(A)| \cdot \mathrm{Vol}(M)$.

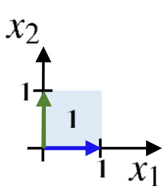
Determinante *2 x 2*

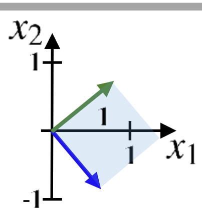
$$\det\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

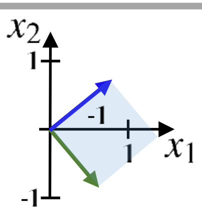
$$= -\det\begin{pmatrix} a_{12} & a_{11} \\ a_{22} & a_{21} \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{\alpha}\det\begin{pmatrix} \alpha a_{11} & a_{12} \\ \alpha a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ 0 & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11} \cdot a_{22}$$







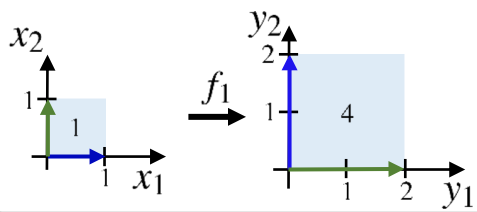
Satz 8.3.1: Eigenschaften der Determinante einer 2x2-Matrix

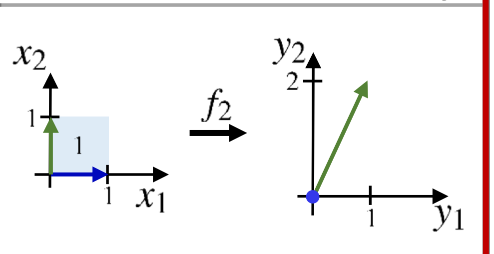
Für eine 2×2-Matrix A und $\alpha \neq 0$ gilt:

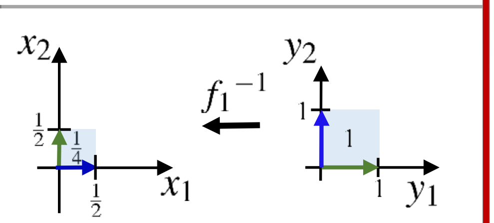
- $\det(A) = 0 \Leftrightarrow \mathrm{rang}(A) < 2$;
- Vertauscht man zwei Spalten, so ändert sich das Vorzeichen, aber nicht der Betrag der Determinante;
- Ver-α-facht man eine Spalte, ver-α-facht sich die Determinante;
- Sind alle Elemente unter der Hauptdiagonalen von A gleich 0, dann gilt $\det(A) = a_{11}a_{22}$.
- Ist A orthogonal, dann ist $|\det(A)| = 1$.

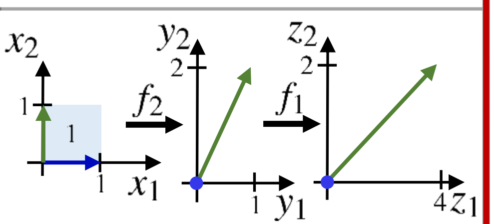
Beispiele:

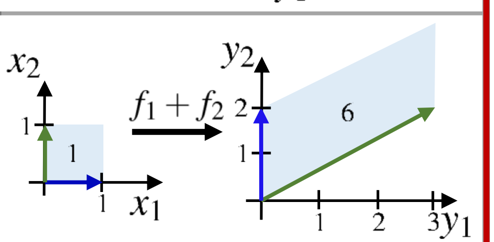
- $\det\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = 1 \cdot 1 - 0 \cdot 0 = 1$
- $\det\begin{pmatrix} 0.6 & 0.8 \\ -0.8 & 0.6 \end{pmatrix} = 0.6 \cdot 0.6 - (-0.8) \cdot 0.8 = 1$
- $\det\begin{pmatrix} 0.8 & 0.6 \\ 0.6 & -0.8 \end{pmatrix} = 0.8 \cdot (-0.8) - 0.6 \cdot 0.6 = -1$











Determinante *2 x 2*

Beispiele:

$$f_1(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} \quad \text{mit } A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}, \det(A) = -4$$

$$f_2(\mathbf{x}) = B\mathbf{x} \quad \text{mit } B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \det(B) = 0$$

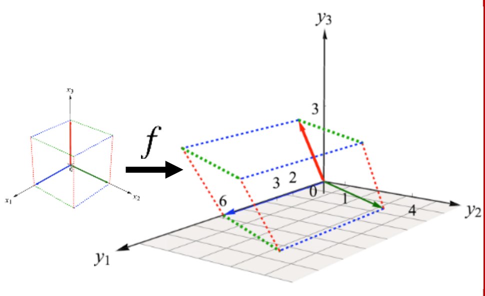
- $f_1^{-1}(\mathbf{y}) = A^{-1}\mathbf{y}$ mit $\det(A^{-1}) = \det\begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 0 \end{pmatrix} = -\frac{1}{4}$
- $f_1(f_2(\mathbf{x})) = AB\mathbf{x}$ mit $\det(AB) = \det\begin{pmatrix} 0 & 4 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 0$
- $(f_1 + f_2)(\mathbf{x}) = (A+B)\mathbf{x}$ mit $\det(A+B) = \det\begin{pmatrix} 0 & 3 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} = -6$

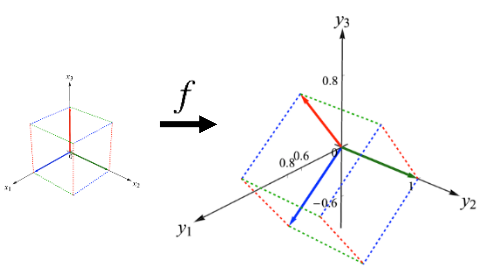
Satz 8.3.7: Weitere Eigenschaften von Determinanten

Sind A und B zwei 2×2-Matrizen, dann gilt:

- Ist $\det(A) \neq 0$, dann ist A invertierbar und $\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$;
- $\det(AB) = \det(A)\det(B)$.

Determinante *3 x 3*





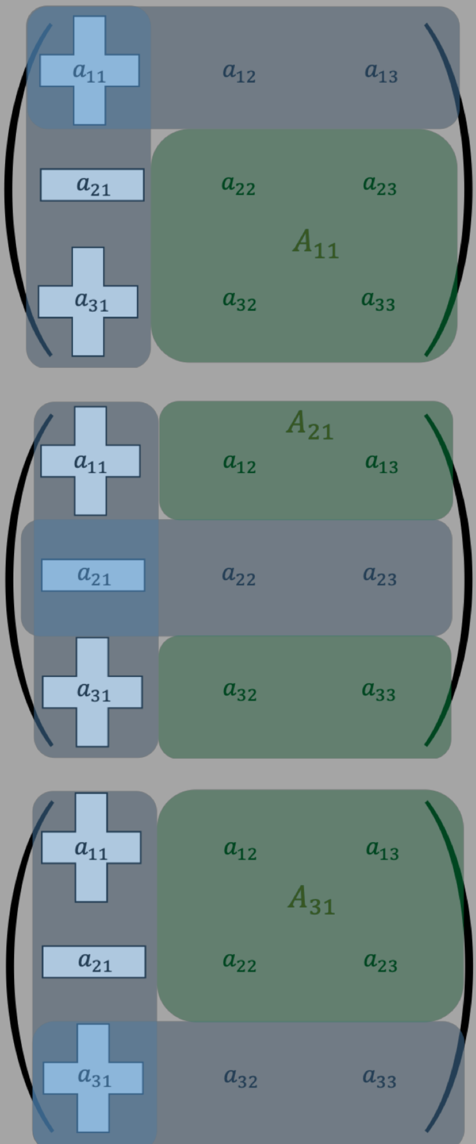
Satz 8.3.6: Volumenveränderung (Teil 2)

Ist $f : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ mit $f(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ und $M \subseteq \mathbb{R}^3$ mit Volumen $\mathrm{Vol}(M)$, dann gilt $\mathrm{Vol}(f(M)) = |\det(A)| \cdot \mathrm{Vol}(M)$.

Beispiele:

- $\det\begin{pmatrix} 6 & 2 & 3 \\ 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$

- $\det\begin{pmatrix} 0.8 & 0 & 0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix}$



Determinante *n x n*

$\det A = \det(A) = |A|$

Definition 8.3.2: Determinante

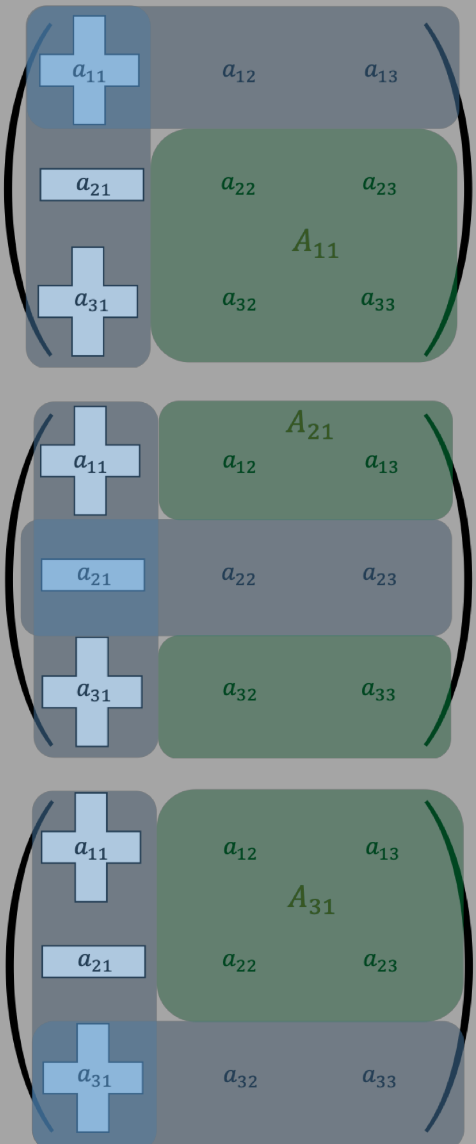
Die Determinante einer quadratischen Matrix $A = (a_{ij})$ der Ordnung n ist induktiv wie folgt definiert:

- Für $n = 1$: $\det(A) = a_{11}$.
- Für $n = 2$: $\det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$.
- Für $n > 2$: Sei A_{ij} die Matrix, die durch Streichen der i-ten Zeile und j-ten Spalte von A entsteht:

$$\det(A) = \sum_{i=1}^{n} a_{i1}(-1)^{i+1}\det(A_{i1})$$

Beispiel:

- $\det\begin{pmatrix} 0.8 & 0 & 0.6 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0.6 & 0 & 0.8 \end{pmatrix}$



Determinante $n\ x\ n$: Beispiel

$$\det\begin{pmatrix} 6 & -5 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 36 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} =$$

$$= 6\det\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} - 0\det\begin{pmatrix} -5 & 3 & 2 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} + 36\det\begin{pmatrix} -5 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} - 0\det\begin{pmatrix} -5 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

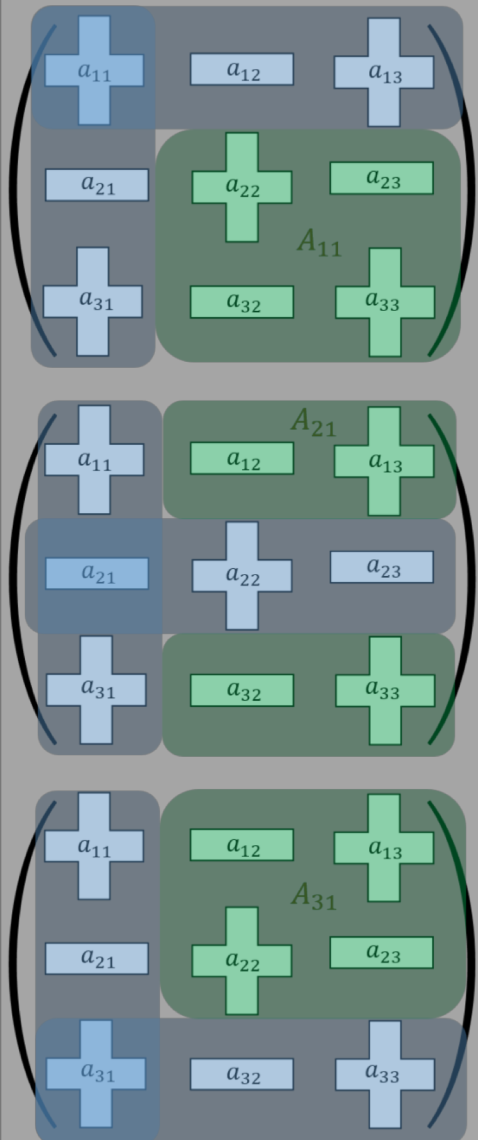
$$= 6\left(0\det\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} - 2\det\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} + 0\det\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) - 0$$

$$+ 36\left((-5)\det\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} - 0\det\begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} + 0\det\begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}\right) - 0$$

$$= 6\,(0 - 2\cdot(1\cdot 1 - 2\cdot 1) + 0) + 36\,((-5)(1\cdot 1 - 2\cdot 1) - 0 + 0)$$

$$= 6\,(-2\cdot(-1)) + 36\,((-5)(-1))$$

$$= 12 + 180 = 192$$



Determinante *n x n*

Satz 8.3.2: Entwicklungssatz für Determinanten

$$\det(A) = \sum_{i=1}^{n} a_{ij}(-1)^{i+j}\det(A_{ij}), \qquad j \in \{1,\dots,n\};$$

$$\det(A) = \sum_{j=1}^{n} a_{ij}(-1)^{i+j}\det(A_{ij}), \qquad i \in \{1,\dots,n\}.$$

Beispiel:

- $$\det\begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 & 4 \\ 6 & 0 & 3 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 8 \\ 9 & 0 & 5 & 3 \end{pmatrix} = 1(-1)^{1+2}\det\begin{pmatrix} 6 & 3 & 7 \\ 0 & 0 & 8 \\ 9 & 5 & 3 \end{pmatrix} = -\det\begin{pmatrix} 6 & 3 & 7 \\ 0 & 0 & 8 \\ 9 & 5 & 3 \end{pmatrix}$$

$$= -8(-1)^{2+3}\det\begin{pmatrix} 6 & 3 \\ 9 & 5 \end{pmatrix} = 8\det\begin{pmatrix} 6 & 3 \\ 9 & 5 \end{pmatrix}$$

$$= 8\,(6\cdot 5 - 3\cdot 9) = 8\cdot 3 = 24$$

Determinante *n x n*

$$\det\begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix} = -\det\begin{pmatrix} a_{1n} & \cdots & a_{11} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{nn} & \cdots & a_{n1} \end{pmatrix} = \frac{1}{\alpha}\det\begin{pmatrix} \alpha a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \alpha a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

$$\left|\begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & \cdots & a_{1n} \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & a_{nn} \end{pmatrix}\right| = a_{11} \cdot a_{22} \cdot \ldots \cdot a_{nn}$$

Sätze 8.3.3, 8.3.7: Eigenschaften der Determinante

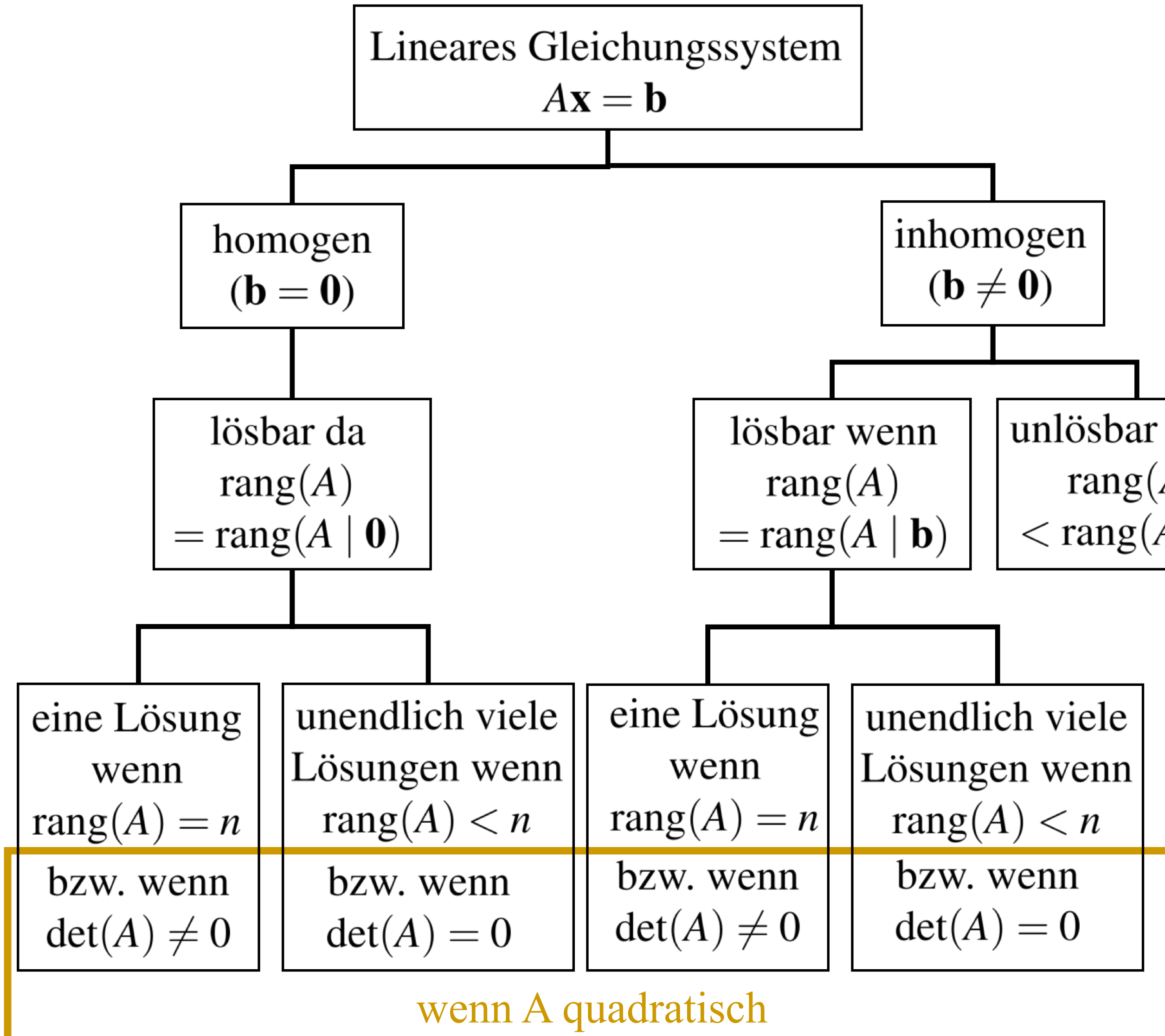
Seien A und B quadratische Matrizen der Ordnung n, $\alpha \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$.

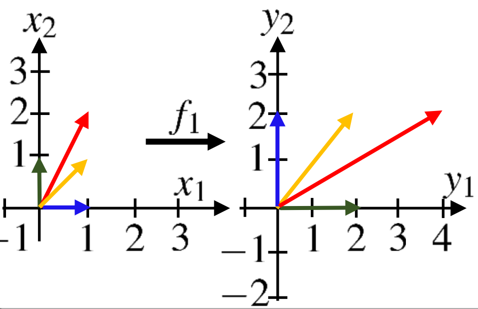
- $\det(A) = 0 \Leftrightarrow \operatorname{rang}(A) < n$;
- Vertauscht man zwei Spalten, so ändert sich das Vorzeichen, aber nicht der Betrag der Determinante;
- Ver-α-facht man eine Spalte, ver-α-facht sich die Determinante;
- Sind alle Elemente unter der Hauptdiagonalen von A gleich 0, dann gilt $\det(A) = a_{11}a_{22}\ldots a_{nn}$;
- Ist A orthogonal, dann ist $|\det(A)| = 1$;
- Ist $\det(A) \neq 0$, dann ist A invertierbar und $\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$;
- $\det(AB) = \det(A)\det(B)$.

Beispiele:

- $\det\begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 3 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 8 \\ 9 & \frac{9}{2} & 5 & 3 \end{pmatrix} = 0$
- $\det\begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 & 4 \\ 0 & 9 & 3 & 7 \\ 0 & 0 & 5 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} = 2 \cdot 9 \cdot 5 \cdot 3 = 270$

Die Determinante und die eindeutige Lösbarkeit eines LGS





Eigenwerte und Eigenvektoren

Definition 8.4.1: Eigenwert und Eigenvektor

Sei A eine $n \times n$-Matrix, $\lambda \in \mathbb{R}$, $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$, $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ mit

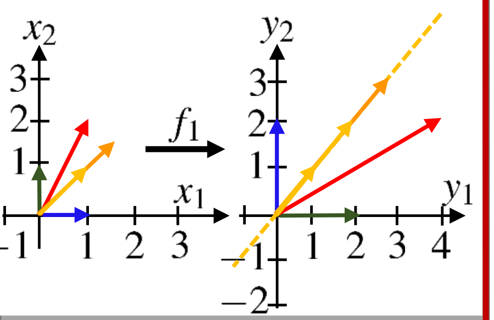
$$A\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}.$$

(reeller) Eigenwert von A

(reeller) Eigenvektor von A

Beispiel:

- $\mathbf{y} = f_1(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}, \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}$
  - für $\mathbf{x}^1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$: $\mathbf{y} = A\mathbf{x}^1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ ist kein Vielfaches von $\mathbf{x}^1$
  - für $\mathbf{x}^2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$: $\mathbf{y} = A\mathbf{x}^2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ ist kein Vielfaches von $\mathbf{x}^2$
  - für $\mathbf{x}^3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$: $\mathbf{y} = A\mathbf{x}^3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ ist ein Vielfaches von $\mathbf{x}^3$ — $A\mathbf{x}^3 = 2\mathbf{x}^3$
  - für $\mathbf{x}^4 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$: $\mathbf{y} = A\mathbf{x}^4 = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix}$ ist kein Vielfaches von $\mathbf{x}^4$



Eigenschaften von Eigenvektoren

Satz 8.4.1: Eigenschaften von Eigenvektoren

Für jeden Eigenvektor $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ zum Eigenwert λ von A ist auch $\alpha\mathbf{v}$ mit $\alpha \in \mathbb{R}, \alpha \neq 0$ ein Eigenvektor zum Eigenwert λ von A.

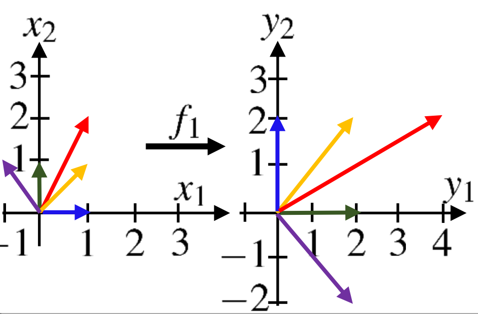
Beispiel:

- $\mathbf{y} = f_1(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}, \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}$

  $\mathbf{v}^1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ist Eigenvektor zum Eigenwert $\lambda_1 = 2$.

  $\Rightarrow$ auch $1.5\mathbf{v}^1 = \begin{pmatrix} 1.5 \\ 1.5 \end{pmatrix}$ ist Eigenvektor zum Eigenwert $\lambda_1 = 2$.

Bestimmung von Eigenvektoren



Satz 8.4.2: Bestimmung von Eigenwerten

Für Eigenwert $\lambda \in \mathbb{R}$ und Eigenvektor $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ gilt

$$A\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v} \qquad \text{bzw.} \quad (A - \lambda I)\mathbf{v} = \mathbf{0}.$$

Gegeben λ ist $\mathbf{v}$ Lösung eines homogenen LGS.

Dieses LGS hat Lösungen $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ $\Leftrightarrow \det(A - \lambda I) = 0$.

Beispiel:

- $\begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$ bzw. $\begin{pmatrix} -\lambda & 2 \\ 2 & -\lambda \end{pmatrix} \mathbf{v} = \mathbf{0}$

$$\begin{aligned} 2v_2 &= \lambda v_1 \\ 2v_1 &= \lambda v_2 \end{aligned} \quad \text{bzw.} \quad \begin{aligned} -\lambda v_1 + 2v_2 &= 0 \\ 2v_1 - \lambda v_2 &= 0 \end{aligned}$$

1. $\det \begin{pmatrix} -\lambda & 2 \\ 2 & -\lambda \end{pmatrix} = \lambda^2 - 4$

2. $\Rightarrow \lambda_1 = 2, \lambda_2 = -2$

3. • $\lambda_1 = 2:$

$$\begin{aligned} -2v_1 + 2v_2 &= 0 \\ 2v_1 - 2v_2 &= 0 \end{aligned} \quad \text{mit } \mathbb{L} = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} | t \in \mathbb{R} \right\} \quad \Rightarrow \text{z.B. } \mathbf{v}^1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

• $\lambda_2 = -2:$

$$\begin{aligned} 2v_1 + 2v_2 &= 0 \\ 2v_1 + 2v_2 &= 0 \end{aligned} \quad \text{mit } \mathbb{L} = \left\{ t \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} | t \in \mathbb{R} \right\} \Rightarrow \text{z.B. } \mathbf{v}^2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

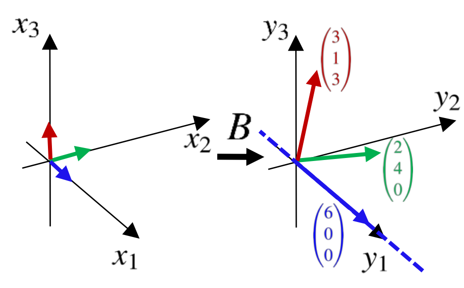
Eigenvektorbestimmung

1. Berechne $\det(A - \lambda I)$

2. Finde alle $\lambda \in \mathbb{R}$: $\det(A - \lambda I) = 0$

3. Zu jedem λ: Löse $(A - \lambda I)\mathbf{v} = \mathbf{0}$. $\Rightarrow \mathbf{v} \in \mathbb{L} \setminus \{\mathbf{0}\}$ Eigenvektor zum Eigenwert λ

Bestimmung von Eigenvektoren: Beispiel 1



Eigenvektorbestimmung

1. Berechne $\det(A-\lambda I)$

2. Finde alle $\lambda \in \mathbb{R}$: $\det(A-\lambda I)=0$

3. Zu jedem λ: Löse $(A-\lambda I)\mathbf{v}=\mathbf{0}$. $\Rightarrow \mathbf{v} \in \mathbb{L} \setminus \{\mathbf{0}\}$ Eigenvektor zum Eigenwert λ

- $B = \begin{pmatrix} 6 & 2 & 3 \\ 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$

1. $\det \begin{pmatrix} 6-\lambda & 2 & 3 \\ 0 & 4-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & 3-\lambda \end{pmatrix} = (6-\lambda)(4-\lambda)(3-\lambda)$

2. $\Rightarrow \lambda_1 = 6, \lambda_2 = 4, \lambda_3 = 3$

3.
- $\lambda_1 = 6:$

  $(B-6I)\mathbf{v}^1 = \mathbf{0}$ mit $\mathbb{L} = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \middle| t \in \mathbb{R} \right\} \Rightarrow$ z.B. $\mathbf{v}^1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

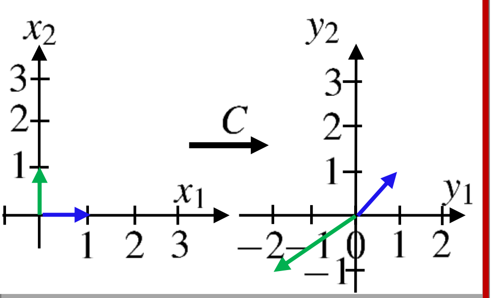
- $\lambda_2 = 4:$

  $(B-4I)\mathbf{v}^2 = \mathbf{0}$ mit $\mathbb{L} = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \middle| t \in \mathbb{R} \right\} \Rightarrow$ z.B. $\mathbf{v}^2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$

- $\lambda_3 = 3:$

  $(B-3I)\mathbf{v}^3 = \mathbf{0}$ mit $\mathbb{L} = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -3 \end{pmatrix} \middle| t \in \mathbb{R} \right\} \Rightarrow$ z.B. $\mathbf{v}^3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -3 \end{pmatrix}$

Bestimmung von Eigenvektoren: Beispiel 2



- $C = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$

1. $\det \begin{pmatrix} 1-\lambda & -2 \\ 1 & -1-\lambda \end{pmatrix} = \lambda^2 + 1$

2. Kein reeller Eigenwert.

Satz 8.4.3: Eigenwerte und Eigenvektoren symmetischer Matrizen

Eine (reelle) symmetrische $n \times n$-Matrix A hat n reelle, linear unabhängige Eigenvektoren $\mathbf{v}^1, \ldots, \mathbf{v}^n \in \mathbb{R}^n$ zu Eigenwerten $\lambda_1, \ldots, \lambda_n \in \mathbb{R}$.

Eigenvektorbestimmung

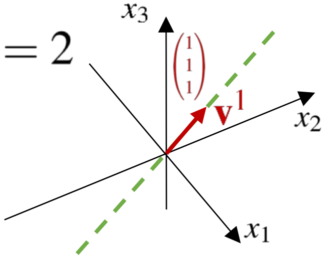
1. Berechne $\det(A - \lambda I)$

2. Finde alle $\lambda \in \mathbb{R}$: $\det(A - \lambda I) = 0$

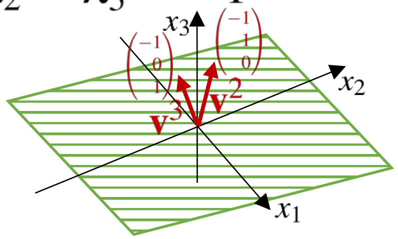
3. Zu jedem λ: Löse $(A - \lambda I)\mathbf{v} = \mathbf{0}$. $\Rightarrow \mathbf{v} \in \mathbb{L} \setminus \{\mathbf{0}\}$ Eigenvektor zum Eigenwert λ

Bestimmung von Eigenvektoren: Beispiel 3

$\lambda_1 = 2$



$\lambda_2 = \lambda_3 = -1$



Eigenvektorbestimmung

1. Berechne $\det(A - \lambda I)$
2. Finde alle $\lambda \in \mathbb{R}$: $\det(A - \lambda I) = 0$
3. Zu jedem λ: Löse $(A - \lambda I)\mathbf{v} = \mathbf{0}$. $\Rightarrow \mathbf{v} \in \mathbb{L} \setminus \{\mathbf{0}\}$ Eigenvektor zum Eigenwert λ

- $D = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

1. $\det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 & 1 \\ 1 & -\lambda & 1 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{pmatrix} = -\lambda^3 + 3\lambda + 2 = -(\lambda - 2)(\lambda + 1)^2$

2. $\Rightarrow \lambda_1 = 2, \lambda_2 = -1, \lambda_3 = -1$

3. • $\lambda_1 = 2$:

   $(D - 2I)\mathbf{v}^1 = \mathbf{0}$ mit $\mathbb{L} = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \middle| t \in \mathbb{R} \right\} \Rightarrow$ z.B. $\mathbf{v}^1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

   • $\lambda_2 = \lambda_3 = -1$:

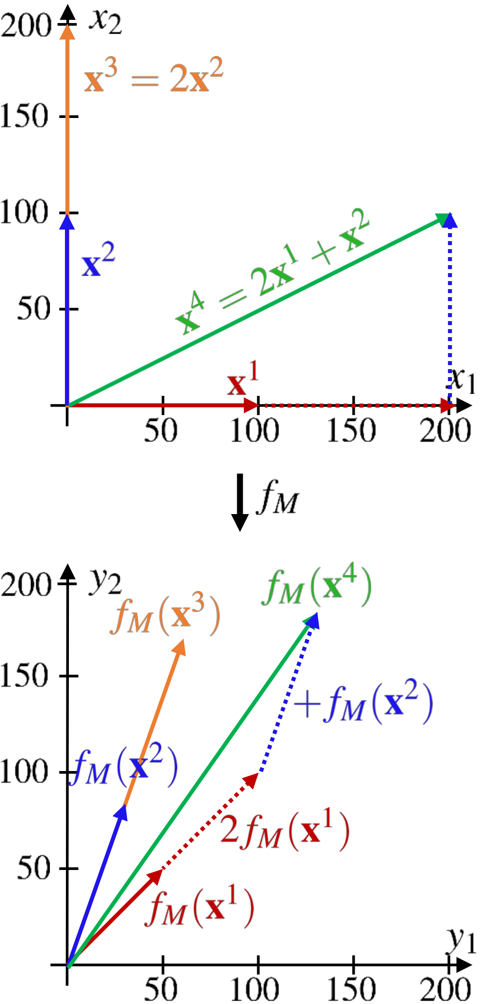
   $(D + I)\mathbf{v}^2 = \mathbf{0}$ mit $\mathbb{L} = \left\{ t_1 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \middle| t_1, t_2 \in \mathbb{R} \right\}$

   $\Rightarrow$ z.B. $\mathbf{v}^2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \mathbf{v}^3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

Definition 8.4.3: ℓ-facher Eigenwert

Sei A eine $n \times n$-Matrix mit n linear unabhängigen Eigenvektoren. Einen Eigenwert λ von A, zu dem es $\ell \leq n$ linear unabhängige Eigenvektoren gibt, nennt man ℓ-fachen Eigenwert von A.

Beispiel: Marktanteil (1/3)



Markt mit 2 Produkten P1 und P2. In Periode n kaufen

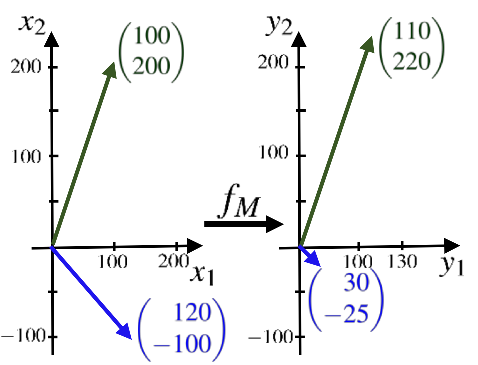
- x_1 Kunden P1. In Periode $n+1$ kaufen 50% von ihnen P1, 50% P2.
- x_2 Kunden P2. In Periode $n+1$ kaufen 30% von ihnen P1, 70% P2.
- Zusätzlich: $0.15x_2$ Neukunden für P2 in Periode $n+1$
- $\mathbf{x} = (x_1, x_2)^T$: Anzahl an Kunden in Periode n
  $\mathbf{y} = (y_1, y_1)^T$: Anzahl an Kunden in Periode $n+1$

$$\Rightarrow y_1 = 0.5x_1 + 0.3x_2, \quad y_2 = 0.5x_1 + 0.7x_2 + 0.15x_2 = 0.5x_1 + 0.85x_2$$

$$f_M : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2 \text{ mit } \mathbf{y} = f_M(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0.5 & 0.3 \\ 0.5 & 0.85 \end{pmatrix} \mathbf{x}$$

- für $\mathbf{x}^1 = \begin{pmatrix} 100 \\ 0 \end{pmatrix}$: $\quad f_M(\mathbf{x}^1) = \begin{pmatrix} 50 \\ 50 \end{pmatrix}$
- für $\mathbf{x}^2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 100 \end{pmatrix}$: $\quad f_M(\mathbf{x}^2) = \begin{pmatrix} 30 \\ 85 \end{pmatrix}$
- für $\mathbf{x}^3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 200 \end{pmatrix}$: $\quad f_M(\mathbf{x}^3) = \begin{pmatrix} 60 \\ 170 \end{pmatrix} = 2 \cdot f_M(\mathbf{x}^2)$
- für $\mathbf{x}^4 = \begin{pmatrix} 200 \\ 100 \end{pmatrix}$: $\quad f_M(\mathbf{x}^4) = \begin{pmatrix} 130 \\ 185 \end{pmatrix} = 2 \cdot f_M(\mathbf{x}^1) + f_M(\mathbf{x}^2)$

Beispiel: Marktanteil (2/3)



Eigenvektorbestimmung

1. Berechne $\det(A-\lambda I)$
2. Finde alle $\lambda \in \mathbb{R}$: $\det(A-\lambda I)=0$
3. Zu jedem λ: Löse $(A-\lambda I)\mathbf{v}=\mathbf{0}$. $\Rightarrow \mathbf{v}\in\mathbb{L}\setminus\{\mathbf{0}\}$ Eigenvektor zum Eigenwert λ

- Eigenwerte und Eigenvektoren von $M=\begin{pmatrix}0.50 & 0.30\\ 0.50 & 0.85\end{pmatrix}$

1. $\det\begin{pmatrix}0.50-\lambda & 0.30\\ 0.50 & 0.85-\lambda\end{pmatrix}=(0.50-\lambda)(0.85-\lambda)-0.15$

2. $\lambda^2-1.35\lambda+0.275=0$

$\Leftrightarrow \lambda_{1,2}=\frac{1.35\pm\sqrt{1.35^2-4(0.275)}}{2}=\frac{1.35\pm0.85}{2}$

$\Leftrightarrow \lambda_1=0.25, \lambda_2=1.1$

3. - $\lambda_1=0.25$:

$$\begin{pmatrix}0.25 & 0.30\\ 0.50 & 0.60\end{pmatrix}\mathbf{v}^1=\mathbf{0} \text{ mit } \mathbb{L}=\left\{t\begin{pmatrix}-1.2\\1\end{pmatrix}\middle| t\in\mathbb{R}\right\}$$

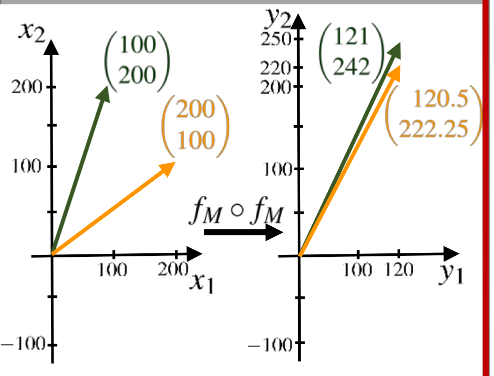
$$\Rightarrow \text{z.B. } \mathbf{v}^1=\begin{pmatrix}120\\-100\end{pmatrix}$$

   - $\lambda_2=1.1$:

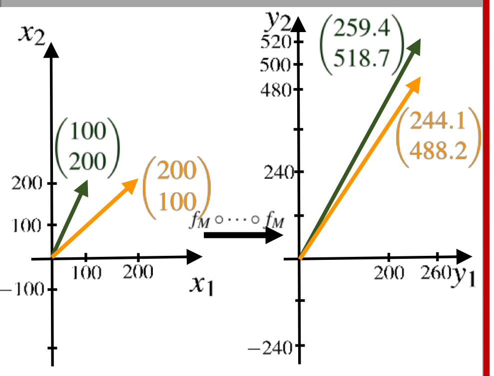
$$\begin{pmatrix}-0.60 & 0.30\\ 0.50 & -0.25\end{pmatrix}\mathbf{v}^2=\mathbf{0} \text{ mit } \mathbb{L}=\left\{t\begin{pmatrix}\frac{1}{2}\\1\end{pmatrix}\middle| t\in\mathbb{R}\right\}$$

$$\Rightarrow \text{z.B. } \mathbf{v}^2=\begin{pmatrix}100\\200\end{pmatrix}$$

Beispiel: Marktanteil (3/3)



- $f_M \circ f_M : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $\mathbf{y} = M^2\mathbf{x}$, wobei $M = \begin{pmatrix}0.50 & 0.30\\0.50 & 0.85\end{pmatrix}$
  - für $\mathbf{x}^4 = \begin{pmatrix}200\\100\end{pmatrix}$: $M^2\mathbf{x}^4 = M\begin{pmatrix}130\\185\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}120.5\\222.25\end{pmatrix}$
  - für $\mathbf{v}^2 = \begin{pmatrix}100\\200\end{pmatrix}$: $M^2\mathbf{v}^2 = (1.1)\cdot(1.1)\cdot\begin{pmatrix}100\\200\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}121\\242\end{pmatrix}$



- $\underbrace{f_M \circ \cdots \circ f_M}_{10\times} : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ mit $\mathbf{y} = M^{10}\mathbf{x}$, wobei $M = \begin{pmatrix}0.50 & 0.30\\0.50 & 0.85\end{pmatrix}$
  - für $\mathbf{x}^4 = \begin{pmatrix}200\\100\end{pmatrix}$: $M^{10}\mathbf{x}^4 = M^9\begin{pmatrix}130\\185\end{pmatrix} = M^8\begin{pmatrix}120.5\\222.25\end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix}244.1\\488.2\end{pmatrix}$
  - für $\mathbf{v}^2 = \begin{pmatrix}100\\200\end{pmatrix}$: $M^{10}\mathbf{v}^2 = M^9(1.1)\begin{pmatrix}100\\200\end{pmatrix} = M^8(1.1)^2\begin{pmatrix}100\\200\end{pmatrix}$

$$= (1.1)^{10}\begin{pmatrix}100\\200\end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix}259.4\\518.7\end{pmatrix}$$

Ein (unvollständiger) Rückblick

- Eine quadratische Matrix hat genau dann eine Inverse, wenn sie vollen Rang hat.
- Die Umkehrabbildung einer linearen Abbildung mit Abbildungsmatrix A, also mit $\mathbf{y} = A\mathbf{x}$, ist (im Falle ihrer Existenz) durch $\mathbf{x} = A^{-1}\mathbf{y}$ gegeben, wobei A^{-1} die Inverse von A ist.
- Die Determinante ist eine Kennzahl einer quadratischen Matrix, welche man als einen verallgemeinerten Volumenbegriff verstehen kann. Sie kann durch eine sogenannte Entwicklung nach beliebigen Zeilen oder Spalten mithilfe der Formel der Determinante einer 2×2-Matrix berechnet werden.
- Die Determinante einer quadratischen Matrix ist genau dann ungleich 0, wenn sie vollen Rang hat.
- Ein Eigenvektor $\mathbf{v}^i$ einer quadratischen Matrix A wird durch die lineare Abbildung mit Abbildungsmatrix A stets auf ein Vielfaches $\lambda_i \mathbf{v}^i$ von sich selbst abgebildet. Den Faktor λ_i nennt man Eigenwert der Matrix.
- Eigenwerte λ_i und Eigenvektoren $\mathbf{v}^i$ kann man wie folgt bestimmen: 1&2) Löse $\det(A - \lambda I) = 0$ nach λ auf, um λ_is zu finden. 3) Für gegebenes λ_i, finde $\mathbf{v}^i$ mit $A\mathbf{v}^i = \lambda_i \mathbf{v}^i$.
- Eine symmetrische $n \times n$ Matrix hat stets n reelle Eigenwerte.