

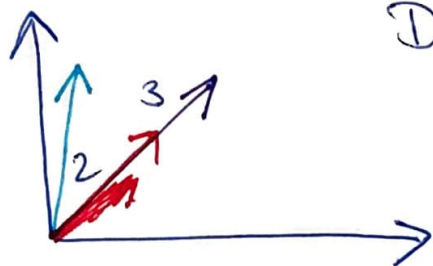
# Übungsstunde 9.

## Nachbesprechung Serie

### Definition Lineare Unabhängigkeit

$V$   $K$ -VR,  $v_1, \dots, v_n \in V$ ,  $a_i \in K$  beliebig für  $i=1, \dots, n$

Aus  $\sum_{i=1}^n a_i v_i = 0$  folgt  $a_1 = \dots = a_n = 0$ .  
 $= a_1 v_1 + \dots + a_n v_n$ .



Dann ist  $1 \uparrow - \frac{3}{2} \uparrow = 0$   
d.h. aus  $\sum a_i v_i = 0 \nRightarrow a_i = 0$   
Andererseits ist  $a_1 \uparrow + a_2 \uparrow = 0$   
So folgt  $a_1 = a_2 = 0$

### Zur nächsten Serie / Summen (Aufgabe 1)

Gegeben  $U \subseteq V$  finde  $W$ , sodass  $U \oplus W = V$ .  
Wir machen Beispiel in  $\mathbb{R}^3$ :

$$U = \text{Span}\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ a & b & c \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 2 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \\ a & b & c \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & -2 \\ a & b & c \end{pmatrix}$$

$$\rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$W = \text{Span}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

$$\text{Es gilt } \text{Span}\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \mathbb{R}^3$$

$$W \cap U = \emptyset \Rightarrow \cancel{U \cup W = V} \\ U \oplus W = V$$

Lineare Abbildungen (VR-Homomorphismus)  
Seien  $V, W$  Vektorräume über einem Körper  $K$ .  
 $T: V \rightarrow W$  heißt linear falls gilt:

- $\forall v_1, v_2 \in V: T(v_1 + v_2) = T(v_1) + T(v_2)$
- $\forall a \in K, v \in V: T(av) = aT(v)$

### Wichtige Eigenschaften

(1)  $a_1, \dots, a_n \in K, v_1, \dots, v_n \in V$ :

$$T\left(\sum_{i=1}^n a_i v_i\right) = \sum_{i=1}^n a_i T(v_i)$$

(2)  $T(0_V) = 0_W$

"Eindeutigkeitssatz"

(3) Sei  $V$  endlichdimensional,  $v_1, \dots, v_n \in V$  Basis von  $V$ . Seien  $w_1, \dots, w_n \in W$  beliebige Vektoren. Dann existiert eine eindeutige Abbildung  $T: V \rightarrow W$  mit  $T(v_i) = w_i$  für  $i=1, \dots, n$ .

### Achtung! Unterscheidung von Homomorphismen

Wir haben schon gesehen:

Gruppenhomomorphismen

$$\phi: G \rightarrow H$$

$$\phi(g_1 * g_2) = \phi(g_1) \phi(g_2)$$

Jetzt: Vektorraum-  
homomorphismen

$T: V \rightarrow W$  strukturerhaltende  
linear Abbildungen  
nennen wir

Isomorphismus  $\Leftrightarrow T$  bijektiv

Endomorphismus  $\Leftrightarrow W=V$

Automorphismus  $\Leftrightarrow T=I$   
und  $T$  bijektiv



# Beispiele für lineare Abbildungen

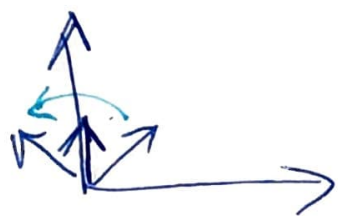
Betrachte  $\mathbb{R}^2$ . Lineare Abbildungen können hier als  $2 \times 2$  Matrizen geschrieben werden.

## Rotation

$$A = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

z.B.  $\theta = \frac{\pi}{2}$  also  $90^\circ$  ↻

$$\sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1, \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0 \Rightarrow A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$



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

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

Wir können jeden Vektor in der Ebene darstellen in der Form  $\begin{pmatrix} r \cos(\alpha) \\ r \sin(\alpha) \end{pmatrix}$ .

z.z.  $A \begin{pmatrix} r \cos(\alpha) \\ r \sin(\alpha) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cos(\alpha + \theta) \\ r \sin(\alpha + \theta) \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r \cos(\alpha) \\ r \sin(\alpha) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cos(\alpha) \cos(\theta) - r \sin(\alpha) \sin(\theta) \\ r \cos(\alpha) \sin(\theta) + r \sin(\alpha) \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

Additionstheoreme

$$\begin{aligned} \sin(x \pm y) &= \sin(x) \cos(y) \pm \cos(x) \sin(y) \\ \cos(x \pm y) &= \cos(x) \cos(y) \mp \sin(x) \sin(y) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} r \cos(\alpha + \theta) \\ r \sin(\alpha + \theta) \end{pmatrix}$$

## Linearität

Folgt direkt aus der Darstellung als Matrix.

## Spiegelung an X-Achse

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

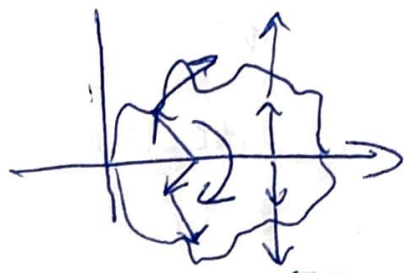
Wie finden wir die passende Matrix?

Basis:  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

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



## Skalierung mit 2

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix} \Rightarrow A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

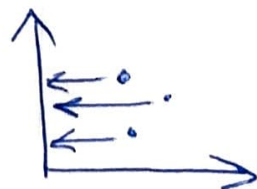


## Projektion auf Y-Achse

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$



Geo Gebra eine Basis von  $\mathbb{R}^2$  ist gegeben durch  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ . Eine lineare Abbildung ist also eindeutig bestimmt durch das Bild dieser Vektoren.

→ Link verschieben



## Kern und Bild

- $\text{Ker}(T) = \{v \in V \mid T(v) = 0_W\}$  ist ein Untervektorraum von  $V$
- Bild:  $\text{Im}(T) = \{T(v) \mid v \in V\}$  ist UVR von  $W$ .

## Eigenschaften

Sei  $T$  eine lineare Abbildung. Dann gilt

- (1)  $T$  ist injektiv  $\Leftrightarrow \text{Ker}(T) = \{0_V\}$
- (2)  $T$  ist surjektiv  $\Leftrightarrow \text{Im}(T) = W$

## Rangsatz

Sei  $T: V \rightarrow W$  eine lineare Abbildung.

Dann gilt:  $\dim \text{Ker}(T) + \dim \text{Im}(T) = \dim(V)$

## Aufgabe

Seien  $v_1, \dots, v_m \in V$ .  $T$  eine lineare Abbildung von  $K^m \rightarrow V$ .

gegeben durch  $T(z_1, \dots, z_m) = z_1 v_1 + \dots + z_m v_m$

(a) Welche Eigenschaft muss  $T$  haben, damit gilt  $v_1, \dots, v_m$   $V$  aufspannen?

~~Kern~~ Es gilt  $\text{Im}(T) = \text{Span}(v_1, \dots, v_m)$ .

Wenn  $v_1, \dots, v_m$   $V$  aufspannen, so folgt

$T$  ist surjektiv.

(b) Welche Eigenschaft entspricht  $v_1, \dots, v_m$  linear unabhängig?

$v_1, \dots, v_m$  linear unabhängig bedeutet

$$z_1 v_1 + \dots + z_n v_n = 0 \Leftrightarrow (z_1, \dots, z_m) = (0, \dots, 0)$$

Daraus folgt  $\text{Ker}(T) = \{(0, \dots, 0)\} = \{0_V\}$ .

Also ist  $T$  injektiv.

Sei  $V$  ein endlicher  $K$ -Vektorraum über  $K$  und  $\varphi: V \rightarrow V$  ein Endomorphismus. Es gelte  $\varphi \circ \varphi = 0$ .

Z.z.  $\text{Bild}(\varphi) = \text{Kern}(\varphi) \Leftrightarrow \dim_K(V) = 2 \dim_K(\text{Kern}(\varphi))$

Beweis

" $\Rightarrow$ " Mit Rangsatz gilt:

$$\dim_K(V) = \dim_K \text{Bild}(\varphi) + \dim_K \text{Kern}(\varphi)$$

$$\stackrel{\substack{\text{Voraussetzung} \\ \text{Bild}(\varphi) = \\ \text{Kern}(\varphi)}}{=} 2 \dim_K \text{Kern}(\varphi)$$

" $\Leftarrow$ " (i)  $\text{Bild}(\varphi) \subset \text{Kern}(\varphi)$

Sei  $v \in \text{Bild}(\varphi)$ . Nach Definition gilt  $\exists x \in V$  mit  $v = \varphi(x)$ . Da  $\varphi \circ \varphi = 0$  gilt  $\varphi(v) = \varphi(\varphi(x)) = \varphi \circ \varphi(x) = 0$ .

Somit ist  $v \in \text{Kern}(\varphi)$ .

$\text{Kern}(\varphi) \subset \text{Bild}(\varphi)$   $\leadsto$  Wenn gleiche Dimension folgt

Also verwende Rangsatz: <sup>das aus (i) da Bild & Kern UVR</sup>  
 $\stackrel{\text{Voraussetzung}}{=} 2 \dim_K \text{Kern}(\varphi) = \dim_K(V) = \dim_K \text{Bild}(\varphi) + \dim_K \text{Kern}(\varphi)$

$$\left( \begin{array}{l} 2 \dim_K \text{Kern}(\varphi) = \dim_K(V) = \dim_K \text{Bild}(\varphi) + \dim_K \text{Kern}(\varphi) \\ \dim_K \text{Kern}(\varphi) = \dim_K \text{Bild}(\varphi) \end{array} \right) \quad \text{—} \dim_K \text{Kern}(\varphi)$$

(i) + Kern & Bild UVR  $\Rightarrow$

$$\text{Bild}(\varphi) = \text{Kern}(\varphi)$$



## Aufgabe zu linearen Abbildungen als Fragen

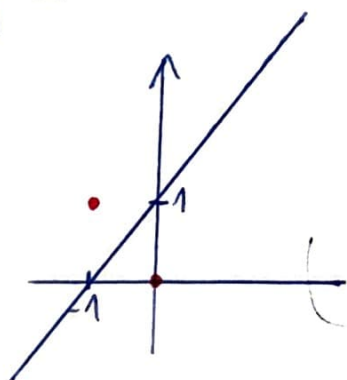
(a)  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto 0 \Rightarrow$  ist linear  
 $f(a_1 x + a_2 y) = 0 = a_1 f(x) + a_2 f(y) \checkmark$

(b)  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto 1 \Rightarrow$  nicht linear  
 $f(0) = 1 \neq 0 \quad \downarrow$

(c)  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, f$  Spiegelung an der Geraden  
 $y = x + 1.$

$f(0,0) = (-1,1) \neq (0,0) \quad \downarrow$

$\Rightarrow$  nicht linear



(d) Projektion  $P: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  auf  $xy$ -Ebene.

$P(x,y,z) = (x,y,0) \Rightarrow$  linear

Beweis Sei  $v_1 = (x_1, y_1, z_1), v_2 = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3, \lambda \in \mathbb{R}$

Dann gelten:  $P(v_1 + v_2) = P(x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2)$   
 $= (x_1 + x_2, y_1 + y_2, 0)$   
 $= (x_1, y_1, 0) + (x_2, y_2, 0) = P(v_1) + P(v_2)$

$P(\lambda v_1) = P(\lambda x_1, \lambda y_1, \lambda z_1)$   
 $= (\lambda x_1, \lambda y_1, 0) = \lambda(x_1, y_1, 0) = \lambda P(v_1)$

$\Rightarrow P$  linear

Da  $P$  linear ist gilt:  $\bullet \operatorname{Im}(P)$  ist UVR von  $\mathbb{R}^2$   
 $\bullet \operatorname{Ker}(P)$  ist UVR von  $\mathbb{R}^2$

Aus Abbildungsvorschrift folgt  ~~$\operatorname{Ker}(P) = \{0\}$~~  mit  
 $\operatorname{Ker}(P) = \operatorname{Span}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) \quad \dim = 1 \quad \text{Basis}$   
 $\operatorname{Im}(P) = \operatorname{Span}\left(P\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right), P\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right), P\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)\right) = \operatorname{Span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$

Rangsatz:  $\dim \ker(P) + \dim \operatorname{Im}(P) = \dim(V)$   
hier:  $1 + 2 = 3 = \dim \mathbb{R}^3 \checkmark$

(e) Seien  $b, c \in \mathbb{R}$ . Definiere  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,

$$T(x, y, z) = (2x - 4y + 3z + b, 6x + cxyz)$$

ist linear  $\Leftrightarrow b = c = 0$

~~Da  $(0, 0, 0) = T(0, 0, 0) \Rightarrow b = 0$~~

Außerdem  $T(1, 1, 1) = T(1, 1, 0) + T(0, 0, 1)$ .

Das ist äquivalent zu  $(2 - 4 - 3 + b, 6 + c)$

$$= (1 + b, 6 + c) = (b - 2, 6) + (3 + b, 0)$$

$$= (1 + 2b, 6)$$

$$\Rightarrow 6 + c = 6 \rightarrow c = 0.$$

Sieht man  $b = c = 0$  abg. gegeben, so

~~ist wegen  $T$  nur eine~~  
besteht  $T$  nur aus eindeutig linearen  
Operationen.

Weitere Anwendung des "Eindeutigkeitssatzes"

$$T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, (x, y, z) \mapsto (3x, 2y, x+y)$$

Finde eine Matrix die  $T$  darstellt.

Lösung:  $(1, 0, 0) \mapsto (3, 0, 1)$

$$(0, 1, 0) \mapsto (0, 2, 1)$$

$$(0, 0, 1) \mapsto (0, 0, 0)$$

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Man sieht gleich:  $\dim \ker(A) = 1$

$$\dim \operatorname{Bild}(A) = 2$$

Rangsatz  $\checkmark$