

Zusammenfassung Heft 3 LINAG

Ida Hönigmann

10. Dezember 2020

Lemma 0.1. Zu jeder linearen Abbildung existiert eine passende Matrix und umgekehrt.

$A \in K^{m \times n}$ (m ... Dimension des Zielraums, n ... Dimension des Urtraums)

$\phi_A : K^n \rightarrow K^m$, dann ist $\phi_A \in L(K^n, K^m)$

$f \in L(K^n, K^m) \implies \exists A' \in K^{m \times n} : f = \phi_{A'}$

Bemerkung. $\Phi : K^{m \times n} \rightarrow L(K^n, K^m), A \mapsto \phi_A$ ist surjektiv, injektiv und linear

Definition 0.1. $A \in K^{m \times n}$

$\text{rg}(A) := \dim[\{s_1, \dots, s_n\}] = \dim[\{\phi_A(e_1), \dots, \phi_A(e_n)\}] = \dim \phi_A(K^n) = \text{rg}(\phi_A)$
heißt der Spaltenrang von A .

$\{e_1, \dots, e_n\}$... Erzeugnissystem von $K^n \implies \{\phi_A(e_1), \dots, \phi_A(e_n)\}$... Erzeugnissystem von $\phi_A(K^n)$

Lemma 0.2. $\{b_1, \dots, b_n\}$... Basis von K^n , $d_1, \dots, d_n \in K^m$

$\exists! g \in L(K^n, K^m) : \forall i : g(b_i) = d_i$

Um die Matrix $A \in K^{m \times n}$ mit $g = \phi_A$ zu finden:

$$\begin{pmatrix} b_1 & b_2 & \dots & b_n \\ d_1 & d_2 & \dots & d_n \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} E_n \\ A \end{pmatrix}$$

Lemma 0.3. $f \in L(K^n, K^m), g \in L(K^m, K^l)$

$\implies g \circ f$ linear

A ... Matrix der Abbildung f , B ... Matrix der Abbildung g

$\implies \phi_B \circ \phi_A = \phi_{B \cdot A}$

Bemerkung. $A \in K^{n \times m}, B \in K^{m \times l}, C \in K^{l \times j}$

$\implies C \cdot (B \cdot A) = (C \cdot B) \cdot A$

Bemerkung. $(K^{n \times m}, \cdot)$ bildet eine Halbgruppe (E_n ist neutrales Element, unter \cdot abgeschlossen, aber für manche Matrizen existiert kein inverses Element).

1 Koordinaten

Definition 1.1. V ... Vektorraum, B ... Basis von V , $x \in V$

$$x = \sum_{b \in B} x_b \cdot b$$

$B^* : V \rightarrow K^{}, x \mapsto \langle B^*, x \rangle : B \rightarrow K, b \mapsto x_b$
(Isomorphismus von V nach $K^{}$)

$b_0 \in B$

$b_0^* : V \rightarrow K, x \mapsto x_{b_0}$

Dann ist b_i die i -te Koordinate von x .

Bemerkung. Die Reihenfolge von B ist bei den Koordinaten wichtig.

b_0^* hängt von B ab.

Schreibweise. $b^*(x) = \langle b^*, x \rangle \in K$

$B^*(x) = \langle B^*, x \rangle \in K^{}$

Bemerkung. $b_1, b_2 \in B, b_1 \neq b_2$

$b_1^*(b_1) = 1$ und $b_1^*(b_2) = 0$

Lemma 1.1. Wenn Funktionen, wie im folgenden

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{f} & W \\ B^* \downarrow & & \downarrow C^* \\ K^{} & \xrightarrow{f'} & K^{<C>} \end{array}$$

Diagramm gelten

dann gilt $\exists f' \dots$ linear (also \exists Matrix die f' beschreibt).

Bemerkung. $f = (C^*)^{-1} \circ f' \circ B^*$

Schreibweise. Die Matrix die f' beschreibt wird auch $\langle C^*, f(B) \rangle$ genannt.

Bemerkung. $f \in L(V, W), B$... Basis von V, C ... Basis von W

$\text{rg}(\langle C^*, f(B) \rangle) = \text{rg}(f)$

Bemerkung. $\langle D*, id(B) \rangle$ wandelt zwischen Koordinatendarstellungen um.

2 Lineare Selbstabbildungen

Lemma 2.1. $(\{f : f \in L(V, V) | f \dots \text{bijektiv}, \circ\})$ bildet eine Gruppe.

Schreibweise. Für die Menge aller bijektiven Funktionen aus $L(V, V)$ schreibt man $GL(V)$.

Definition 2.1. $A \in K^{n \times n}$ heißt regulär $\Leftrightarrow \exists B \in K^{n \times n} : B * A = E_n$

Theorem 2.2. $A \in K^{n \times n}$ regulär $\Leftrightarrow \phi_a : K^n \rightarrow K^n$ bijektiv

$(\{A \in K^{n \times n} | A \text{ regulär}\}, *)$ bildet eine Gruppe $\cong GL(V)$

Definition 2.2. Wenn A eine Matrix ist, dann heißt A^{-1} die inverse Matrix, wenn gilt $A * A^{-1} = A^{-1} * A = E_n$

Lemma 2.3. Um von A zu A^{-1} zu kommen:

$$\begin{pmatrix} E_n \\ A \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} A^{-1} \\ E_n \end{pmatrix}$$

Bemerkung. $(GL_n(K), *)$ ist eine nicht kommutative Gruppe $\forall n \geq 2$.

3 Vektorräume linearer Abbildungen

Lemma 3.1. $V, W \dots$ Vektorräume

$W^V := \{f : V \rightarrow W\}$ ist ein Vektorraum über K

$L(V, W)$ ist ein Unterraum von W^V .

Lemma 3.2. $V, W \dots$ Vektorraum, $B = \{b_1, \dots, b_n\}$... Basis von V , $C = \{c_1, \dots, c_m\}$

$\Phi : L(V, W) \rightarrow K^{m \times n}, f \mapsto \langle C*, f(B) \rangle$

Φ ist ein Isomorphismus.

Insbesondere ist $\dim(L(V, W)) = \dim(K^{m \times n})$

Definition 3.1. $c * A = \begin{pmatrix} c * a_{11} & \dots & c * a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ c * a_{m1} & \dots & c * a_{mn} \end{pmatrix}$

Bemerkung. Für lineare Abbildungen f, g und h gilt:

$$g \circ (c * f) = c * (g \circ f) = (c * g) \circ f$$

$$(g + h) \circ f = (g \circ f) + (h \circ f)$$

$$g \circ (f + h) = (g \circ f) + (g \circ h)$$

Für die dazugehörigen Matrizen A, B und C gilt:

$$B * (c * A) = c * (B * A) = (c * B) * A$$

$$(B + C) * A = (B * A) + (C * A)$$

$$A * (B + C) = (A * B) + (A * C)$$