# 4. Elementare Umformungen von Matrizen und Konstruktion eins Untervektorraums $U = span(a_1, ..., a_m) \subseteq K^n$

Ist  $(a_1, ..., a_m)$  eine Familie von Vektoren aus  $K^n$ , so ist  $U = span(a_1, ..., a_m)$  der erzeugte Untervektorraum. Aus dem Basisauswahlsatz folgt: Basis = "unverkürzbares" Erzeugendensystem (kann sehr aufwendig sein)

Betrachte 
$$a_1 = \begin{pmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{1n} \end{pmatrix}, ..., a_m = \begin{pmatrix} a_{m1} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{pmatrix} \in K^n.$$

Bilde die folgende Matrix 
$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{m1} \\ \vdots & & vdots \\ a_{1n} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1^T \\ \vdots \\ a_m^T \end{pmatrix}$$

## Definition 4.1

Der von den Zeilenvektoren  $A_{i\bullet} \in K^n$  von A aufgespannte Untervektorraum von  $K^n$  heißt der **Zeilenraum** von A und wird mit  $\operatorname{ZR}(A)$  bezeichnet:  $ZR(A) = \operatorname{span}(A_{1\bullet},...,A_{m\bullet}) \subseteq K^n$ . Entsprechend heißt der von den Spaltenvektoren  $A_{\bullet j} \in K^m$  aufgespannte Untervektorraum von  $K^m$  der **Spaltenraum** von A und wird mit  $\operatorname{SR}(A)$  bezeichnet:  $SR(A) = \operatorname{span}(A_{\bullet 1},...,A_{\bullet n}) \subseteq K^m$ . Die Dimension von  $\operatorname{ZR}(A)$  heißt der **Zeilenrang** von A und die Dimension von  $\operatorname{SR}(A)$  heißt der **Spaltenrang** von A.

#### Bemerkung

Beachte: A ~ (m,n)  $\Rightarrow$   $ZR(A) \subseteq K^n$  und  $SR(A) \subseteq K^m$  und in der Regel  $n \neq m$ . Später: Zeilenrang = Spaltenrang

# Beispiel

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

$$ZR(A) = span(\begin{pmatrix} 1\\0\\3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2\\-1\\1 \end{pmatrix}) \subseteq \mathbb{R}^3 \Rightarrow \text{Zeilenrang} = 2$$

$$SR(A) = span(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}) \subseteq \mathbb{R}^3 \Rightarrow Spaltenrang = 2$$

## Definition 4.2

Eine Matrix  $B = (b_{ij}) \sim (m,n)$  heißt eine **Matrix in Zeilenstufenform**, wenn sie folgendes Aussehen hat:

Dabei müssen die Einträge an den mit \* markierten Stellen ungleich 0 sein und unterhalb der "Stufenlinie" müssen alle Einträge 0 sein. Genauer:

- (1) Es gibt eine Zahl r,  $0 \le r \le m$ , sodass in den Zeilen 1 bis r jeweils mindestens ein von 0 verschiedener Eintrag steht und in den Zeilen r+1 bis n alle Einträge 0 sind.
- (2) Für jedes i mit  $1 \le i \le r$  bezeichne  $j_i$  die niedrigste Nummer der Spalten, in denen ein Eintrag ungleich 0 steht, also  $j_i = min\{j|b_{ij} \ne 0\}$ . Natürlich ist  $1 \le j_i \le n$ . Dann lautet die Stufenbedingung:  $j_1 < ... < j_r$ .

# Bemerkung

Für r = 0 ist natürlich B = 0. Die oben durch \* markierten Einträge sind genau die Elemente  $b_{1j_1}, ..., b_{rj_r}$ . Sie heißen **Pivots** (Angelpunkte) bzw. Pivotelemente von B.

#### Beispiel

$$m = 4, n = 7, r = 3, j_1 = 2, j_2 = 3, j_3 = 6, b_{1j_1} = 6, b_{2j_2}, b_{3j_3} = 5$$

# **Folgerung**

Sei  $B = (b_{ij})$  eine Matrix in Zeilenstufenform. Dann bilden die ersten r Zeilenvektoren  $B_{1\bullet}, ..., B_{r\bullet}$  von B eine Basis des Zeilenraums ZR(B) und es gilt dim(ZR(B)) = r.

Definition 4.3

 $U = SPAN(A_1, ..., A_M) \subseteq K^N$ 

Beweis:

 $\alpha_1 \cdot B_{1\bullet} + ... + \alpha_r \cdot B_{r\bullet} = 0 \Rightarrow \alpha_1 \cdot b_{1j_1} = 0 \Rightarrow \alpha_1 = 0$ , da  $b_{1j_1} \neq 0$ . Also folgt:  $\alpha_2 \cdot B_{2\bullet} + ... + \alpha_r \cdot B_{r\bullet} = 0 \Rightarrow \alpha_2 \cdot b_{2j_2} = 0 \Rightarrow \alpha_2 = 0$ , da  $b_{2j_2} \neq 0$ . Usw. bis letztendlich folgt  $\alpha_r = 0$ .

## Definition 4.3

Folgende Operationen bezeichnet man als **elementare Zeilenumformungen** einer Matrix:

(I) Multiplikation einer i-ten Zeile von A mit einem Skalar  $\alpha \in K, \alpha \neq 0$ .

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ \alpha \cdot a_{i1} & \dots & \alpha \cdot a_{in} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = A_I$$

(II) Addition der j-ten Zeile von A zur i-ten Zeile von A, wobei  $i \neq j$ .

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & \dots & \vdots \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} + a_{j1} & \dots & a_{in} + a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = A_{II}$$

(III) Addition der  $\alpha$ -fachen j-ten Zeile zur i-ten Zeile von A, wobei  $i \neq j$ .

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & \dots & \vdots \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} + \alpha \cdot a_{j1} & \dots & a_{in} + \alpha \cdot a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = A_{III}$$

 $U = SPAN(A_1, ..., A_M) \subseteq K^N$ 

(IV) Vertauschen der i-ten Zeile mit der j-ten Zeile, wobei  $i \neq j$ .

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = A_{IV}$$

# Bemerkung

Die elementaren Umformungen (III) und (IV) kann man durch Kombination der Umformungen (I) und (II) erhalten

## Lemma 4.4

Entsteht die Matrix B aus der Matrix A durch elementare Zeilenumformungen, so ist:

$$ZR(B) = ZR(A)$$

#### **Beweis**

Nach der Bemerkung reicht es die Umformungen (I) und (II) zu betrachten:

$$A = \begin{pmatrix} a_1^T \\ \vdots \\ a_m^T \end{pmatrix}$$

1) Sei  $B = A_I$ :

$$v \in ZR(A) = span(a_1, \dots, a_m)$$

$$\implies v = \alpha_1 a_1 + \dots + \alpha_i a_i + \dots + \alpha_m a_m$$

$$= \alpha_1 a_1 + \dots + \frac{\alpha_i}{\alpha} \alpha a_i + \dots + \alpha_m a_m \in ZR(B)$$

Entsprechend folgt für  $v \in ZR(B) = span(a_1, \dots, \alpha a_i, \dots, a_m)$ :

$$\mathcal{O} = \mathcal{O}(1111) \times (1111) \times$$

$$v = \alpha_1 a_1 + \dots + \alpha_i (\alpha a_i) + \dots + \alpha_m a_m$$
  
=  $\alpha_1 a_1 + \dots + (\alpha_i \alpha) a_i + \dots + \alpha_m a_m \in ZR(A)$ 

Also ist ZR(B) = ZR(A).

**2)** Sei  $B = A_{II}$ :

$$v \in ZR(A) = span(a_1, \cdots, a_m)$$

$$\implies v = \alpha_1 a_1 + \dots + \alpha_i a_i + \dots + \alpha_j a_j + \dots + \alpha_m a_m$$
$$= \alpha_1 a_1 + \dots + \alpha_i (a_i + a_j) + \dots + (\alpha_j - \alpha_i) a_j + \dots + \alpha_m a_m \in ZR(B)$$

und

$$v \in ZR(B) \in span(a_1, \dots, a_i + a_j, \dots, a_j, \dots, a_m)$$

$$\implies v = \alpha_1 a_1 + \dots + \alpha_i (a_i + a_j) + \dots + \alpha_j a_j + \dots + \alpha_m a_m$$

$$= \alpha_1 a_1 + \dots + \alpha_i a_i + \dots + (\alpha_i + \alpha_i) a_i + \dots + \alpha_m a_m \in ZR(A)$$

Also ist ZR(A) = ZR(B).

#### **Satz 4.5**

Jede Matrix A kann durch elementare Zeilenumformungen in eine Matrix  $\tilde{A}$  in Zeilenstufenform überführt werden.

## **Beispiel**

$$a_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, a_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, a_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, a_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$U = span(a_1, a_2, a_3, a_4)$$

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

$$\to \begin{pmatrix} 0 & 1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \to B$$

Also ist  $(b_1, b_2, b_3)$  mit:

$$b_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, b_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}$$

eine Basis von  $U = span(a_1, a_2, a_3, a_4)$ .

## Korollar 4.6

Für Vektoren  $v_1, \dots, v_n \in K^n$  sind folgende Aussagen äquivalent:

- 1)  $(v_1, \dots, v_n)$  ist Basis von  $K^n$ .
- 2) Die Matrix  $A = \begin{pmatrix} v_1^I \\ \vdots \\ v_n^T \end{pmatrix}$  lässt sich durch elemntare Zeilenumformungen in eine obere Dreiecksmatrix überführen und alle Einträge auf der Hauptdiagonalen sind  $\neq 0$ .