

# Matrixmultiplikation (Forts.)

## Proposition

$$A, A' \in R^{m \times n}, B, B' \in R^{n \times l}, C \in R^{l \times k}$$

$$\blacktriangleright A(BC) = (AB)C$$

$$\blacktriangleright E_m A = A E_n = A$$

$$\begin{aligned}\blacktriangleright (A + A')B &= AB + A'B \\ A(B + B') &= AB + AB'\end{aligned}$$

$$\blacktriangleright (cA)B = A(cB) = c(AB)$$

# Matrixmultiplikation (Forts.)

## Korollar

$R^{n \times n}$  wird ein Ring mit:

- ▶ Multiplikation:
- ▶ Eins:

## Bemerkung

$R^{n \times n}$  ist nicht kommutativ für  $n \geq 2$ .

# Matrixmultiplikation (Forts.)

## Definition

*Allgemeine lineare Gruppe* vom Grad  $n$  über  $R$ :

$$\mathrm{GL}_n(R) := (R^{n \times n})^\times$$

## Beispiel

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} \in \mathrm{GL}_2(\mathbb{Z}) \text{ mit}$$

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

# Transposition von Matrizen

## Definition

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

*Transponierte* von  $A$ :

$$A^t =$$

## Beispiel

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

# Transposition von Matrizen (Forts.)

## Proposition

$$A, B \in R^{m \times n}, C \in R^{n \times l}, D \in \text{GL}_n(R)$$

- ▶  $(A^t)^t = A$
- ▶  $(A + B)^t = A^t + B^t$
- ▶  $(AC)^t = C^t A^t$
- ▶  $E_n^t = E_n$
- ▶  $D^t \in \text{GL}_n(R)$  mit  $(D^t)^{-1} = (D^{-1})^t$

13. Dezember 2018

Lineare Gleichungssysteme

# Lineare Gleichungssysteme

## Setup

- ▶  $K$  Körper
- ▶  $m, n \in \mathbb{N}$

# Lineare Gleichungssysteme (Forts.)

Ein lineares Gleichungssystem (LGS) aus  $m$  Gleichungen und  $n$  Unbekannten  $x_j$  für  $j \in \underline{n}$  über  $K$ :

$$\begin{array}{ccccccccc} a_{11}x_1 & + & a_{12}x_2 & + & \dots & + & a_{1n}x_n & = & b_1 \\ a_{21}x_1 & + & a_{22}x_2 & + & \dots & + & a_{2n}x_n & = & b_2 \\ & & & & & & & & \vdots \\ a_{m1}x_1 & + & a_{m2}x_2 & + & \dots & + & a_{mn}x_n & = & b_m \end{array}$$

wobei  $a_{ij}, b_i \in K$  für  $i \in \underline{m}, j \in \underline{n}$ .

Kurz:

$$\sum_{j=1}^n a_{ij}x_j = b_i$$

für alle  $i \in \underline{m}$ .



# Lineare Gleichungssysteme (Forts.)

## Definition

Gegeben sei ein LGS über  $K$  wie oben.

Eine *Lösung* des LGS ist ein  $n$ -Tupel  $\begin{pmatrix} s_1 \\ \vdots \\ s_n \end{pmatrix} \in K^n (= K^{n \times 1})$  mit

$$\sum_{j=1}^n a_{ij}s_j = b_i$$

für alle  $i \in \underline{n}$ .

# Matrix-Formulierung für LGS

Gegeben sei ein LGS über  $K$  wie oben.

## Definition

- ▶  $A := (a_{ij}) \in K^{m \times n}$ : *Koeffizientenmatrix* des LGS
- ▶  $b := (b_i) \in K^m$ : *rechte Seite* des LGS
- ▶  $(A, b) = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} & b_m \end{pmatrix} \in K^{m \times (n+1)}$ :  
*erweiterte Koeffizientenmatrix*
- ▶ Lösungsmenge:  $\mathbb{L}(A, b) \subseteq K^n$
- ▶ Das LGS heißt *homogen*, falls  $b = 0 \in K^m$ .
- ▶ Das LGS heißt *inhomogen*, falls  $b \neq 0 \in K^m$ .

# Matrix-Formulierung für LGS (Forts.)

## **Bemerkung**

$$\mathbb{L}(A, b) = \{s \in K^n \mid As = b\}$$

# Matrix-Formulierung für LGS (Forts.)

## Schreibweise

Schreiben LGS mit erweiterter Koeffizientenmatrix  $(A, b)$  formal:

$$Ax = b.$$

## Beispiel

Das LGS

$$\begin{array}{rrcrcl} 2x_1 & + & x_2 & - & x_3 & = & 5 \\ x_1 & - & x_2 & & & = & 1 \end{array}$$

wird als Matrixgleichung geschrieben:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}}_A \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}}_x = \underbrace{\begin{pmatrix} 5 \\ -1 \end{pmatrix}}_b.$$

# Matrix-Formulierung für LGS (Forts.)

Es sei  $A \in K^{m \times n}$  und  $b \in K^m$ .

## Definition

$$\varphi_A : K^n \rightarrow K^m, \quad v \mapsto Av$$

## Bemerkung

- Für jedes  $s \in \mathbb{L}(A, b)$  gilt

$$\mathbb{L}(A, b) = s + \mathbb{L}(A, 0) := \{s + u \mid u \in \mathbb{L}(A, 0)\}.$$

- Bild von  $\varphi_A$ :  $\varphi_A(K^n) = \{b \in K^m \mid Ax = b \text{ lösbar}\}.$
- Faser von  $\varphi_A$  zu  $b \in K^m$ :

$$\varphi_A^{-1}(\{b\}) = \{s \in K^n \mid As = b\} = \mathbb{L}(A, b).$$

# Lineare Gleichungssysteme (Forts.)

## Beispiel

$$K = \mathbb{R}$$

$$\begin{array}{rrrrrrcl} -2x_1 & + & 2x_2 & - & 6x_3 & - & 10x_4 & = & -24 \\ 2x_1 & + & 3x_2 & - & 9x_3 & - & 7x_4 & = & -15 \\ x_1 & + & x_2 & - & 3x_3 & - & 2x_4 & = & -4 \end{array}$$

Lösungen sind z.B.  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

Wie findet man alle Lösungen?

# Lineare Gleichungssysteme (Forts.)

## Beispiele

Es sei  $K = \mathbb{R}$  und  $m = n = 2$ . Nehme  $x, y$  statt  $x_1, x_2$ .

- ▶ 
$$\begin{aligned}x + y &= 2 \\x - y &= 0\end{aligned}$$

- ▶ 
$$\begin{aligned}x + y &= 2 \\x + y &= 0\end{aligned}$$

- ▶ 
$$\begin{aligned}x + y &= 2 \\3x + 3y &= 6\end{aligned}$$

# Lineare Gleichungssysteme (Forts.)

## Satz

Die Lösungsmenge eines LGS ändert sich nicht, wenn

- ▶ zwei Gleichungen vertauscht werden, oder
- ▶ das  $c$ -fache ( $c \in K$ ) einer Gleichung zu einer anderen addiert wird, oder
- ▶ eine Gleichung mit einem  $c \in K$  ( $c \neq 0$ ) multipliziert wird.

## Definition

Die Umformungen aus dem Satz heißen *Äquivalenzumformungen*.



# Lineare Gleichungssysteme (Forts.)

## Beispiel

Es sei  $K = \mathbb{R}$  und  $m = n = 2$ . Nehme  $x, y$  statt  $x_1, x_2$ .

$$x + y = 2$$

$$x - y = 0$$

# Lineare Gleichungssysteme (Forts.)

Das LGS

$$\begin{array}{rcccccccl} x_1 & + & 2x_2 & & & + & x_4 & = & 1 \\ x_1 & + & 2x_2 & + & 2x_3 & + & 3x_4 & = & 5 \\ 2x_1 & + & 4x_2 & & & + & 3x_4 & = & 5 \\ & & & & 3x_3 & + & 2x_4 & = & 3 \end{array}$$

hat die erweiterte Koeffizientenmatrix

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 2 & 3 & 5 \\ 2 & 4 & 0 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & 2 & 3 \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{4 \times 5}.$$

Die Äquivalenzumformungen des LGS können an dieser Matrix durchgeführt werden.

# Elementare Transformationen

## Definition

Eine *elementare Zeilentransformation* ist eine Abbildung

$$t : K^{m \times n} \rightarrow K^{m \times n}, \quad A \mapsto t(A),$$

von einem der drei Typen  $\tau, \alpha, \mu$ , wobei  $1 \leq i, j \leq m$  und  $c \in K$ :

- ▶  $\tau_{ij}$ : vertauscht die  $i$ -te und  $j$ -te Zeile von  $A$ .
- ▶  $\alpha_{ij}(c), i \neq j$ : addiert das  $c$ -fache der  $j$ -ten Zeile zur  $i$ -ten Zeile von  $A$ .
- ▶  $\mu_i(c)$  mit  $c \neq 0$ : multipliziert die  $i$ -te Zeile von  $A$  mit  $c$ .

## Schreibweise

$A \rightsquigarrow B$ , falls  $B \in K^{m \times n}$  aus  $A \in K^{m \times n}$  durch eine endliche Folge elementarer Zeilentransformationen hervorgeht.

# Elementare Transformationen (Forts.)

## Beispiel

$$K = \mathbb{Q}, m = 3, n = 4.$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 5 & 6 \end{pmatrix} \xrightarrow[\rightsquigarrow]{\tau_{23}} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ -1 & -1 & 5 & 6 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow[\rightsquigarrow]{\alpha_{12}(2)} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 13 & 16 \\ -1 & -1 & 5 & 6 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow[\rightsquigarrow]{\mu_2(-1)} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 13 & 16 \\ 1 & 1 & -5 & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

# Elementare Transformationen (Forts.)

## **Bemerkung**

Es seien  $(A, b), (A', b') \in K^{m \times (n+1)}$  erweiterte Koeffizientenmatrizen von LGS.

Ist  $(A, b) \rightsquigarrow (A', b')$ , dann ist

$$\mathbb{L}(A, b) = \mathbb{L}(A', b').$$

# Zeilenstufenform

## Definition

Es sei  $A \in K^{m \times n}$ .

- ▶  $z_i$  sei die  $i$ -te Zeile von  $A$ ,  $i = 1, \dots, m$ .
- ▶  $k_i \in \underline{n+1}$ : (Anzahl der führenden Nullen von  $z_i$ ) + 1.
- ▶  $A$  hat *Zeilenstufenform*, wenn gilt:

$$k_1 < k_2 < \dots < k_r < k_{r+1} = \dots = k_m = n + 1$$

für ein  $0 \leq r \leq m$ .

- ▶ In diesem Fall:  $r$ : *Stufenzahl*,  $k_1, \dots, k_r$ : *Stufenindizes* von  $A$ .

## Bemerkung

Die Nullmatrix hat Zeilenstufenform (Fall  $r = 0$ ).

# Zeilenstufenform

$A$  hat genau dann Zeilenstufenform, wenn  $A$  die Gestalt hat:

$$\left( \begin{array}{ccc|cccccccccccc} 0 & \dots & 0 & \blacksquare & \star & \dots & \star & \star & \star & \dots & \star & \star & \dots & \star \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & \blacksquare & \star & \dots & \star & \star & \dots & \star \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & & & & & & \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \ddots & & \star & \vdots & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & 0 & \blacksquare & \star & \dots & \star \\ \hline 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & & 0 & 0 & \dots & & 0 & & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & & \vdots & \vdots & & & \vdots & & \vdots & \\ 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & & 0 & 0 & \dots & & 0 & & \dots & 0 \end{array} \right)$$

$\blacksquare$  und  $\star$  sind beliebige Elemente aus  $K$ , aber  $\blacksquare \neq 0$ ;

$\blacksquare$  steht in der  $i$ -ten Zeile genau an der Stelle  $k_i$ .

## Zeilenstufenform (Forts.)

### **Satz**

$A \in K^{m \times n}$  kann durch eine Folge elementarer Transformationen auf Zeilenstufenform gebracht werden.



# Zeilenstufenform (Forts.)

## Algorithmus (Gauß)

**Eingabe:**  $A = (a_{ij}) \in K^{m \times n}$ .

**Ausgabe:**  $A' \in K^{m \times n}$  mit  $A \rightsquigarrow A'$  und  $A'$  hat Zeilenstufenform.

Für  $j = 1, \dots, n$  bezeichne  $s_j$  die  $j$ -te Spalte von  $A$ .

1. Ist  $A$  die Nullmatrix oder eine  $(1 \times n)$ -Matrix, dann Stopp.
2. Setze  $k := \min\{1 \leq j \leq n \mid s_j \neq 0\}$ .
3. Wähle ein  $i$  mit  $a_{ik} \neq 0$  und wende  $\tau_{1i}$  an. ( $\tau_{11}$  ist erlaubt.)
4. Für jedes  $i = 2, \dots, m$  wende  $\alpha_{i1}(-\frac{a_{ik}}{a_{1k}})$  an.
5. Führe 1. – 5. rekursiv mit  $(a_{ij})_{\substack{2 \leq i \leq m \\ k < j \leq n}} \in K^{(m-1) \times (n-k)}$  aus.

(Nach den Schritten 3. und 4. wird die **transformierte** Matrix wieder mit  $(a_{ij})$  bezeichnet.)