

Matrix-Vektor-Multiplikation

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \cdot a & y \cdot b \\ x \cdot c & y \cdot d \end{pmatrix}$$

Matrix-Matrix-Multiplikation

$$\begin{array}{c} \text{R} \\ \text{R} \\ \text{R} \\ \text{R} \end{array} \begin{pmatrix} \overset{2}{3} & \overset{2}{2} & \overset{2}{5} \\ 2 & 5 & 4 \\ 1 & 8 & 4 \\ 4 & 6 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \times \\ \\ \\ \end{matrix} \begin{array}{c} \text{E} \\ \text{E} \\ \text{E} \\ \text{E} \end{array} \begin{pmatrix} 4 & 6 \\ 3 & 5 \\ 2 & 7 \end{pmatrix} = \begin{array}{c} \text{E} \\ \text{E} \\ \text{E} \\ \text{E} \end{array} \begin{pmatrix} 3 \cdot 4 + 3 \cdot 2 + 5 \cdot 2 & 3 \cdot 6 + 2 \cdot 5 + 5 \cdot 7 \\ 2 \cdot 4 + 5 \cdot 3 + 4 \cdot 2 & 2 \cdot 6 + 5 \cdot 5 + 4 \cdot 7 \\ 1 \cdot 4 + 8 \cdot 3 + 4 \cdot 2 & 1 \cdot 6 + 8 \cdot 5 + 4 \cdot 7 \\ 4 \cdot 4 + 6 \cdot 3 + 0 \cdot 2 & 4 \cdot 6 + 6 \cdot 5 + 0 \cdot 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 28 & 63 \\ 31 & 65 \\ 36 & 74 \\ 34 & 54 \end{pmatrix}$$

$4 \times 3 \qquad 3 \times 2 \qquad 4 \times 2$

Gauss-Jordan : lineares Gleichungssystem

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 1 & -1 \end{array} \right) : 2$$

zu 1 machen

↖ E_n bekommen

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ -1 & 2 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 1 & -1 \end{array} \right)$$

von I aus
eliminieren

$$\begin{array}{l} I+II \\ 2I+III \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{5}{2} & \frac{3}{2} & \frac{5}{2} \\ 0 & 2 & 2 & 0 \end{array} \right) \cdot \frac{2}{5}$$

zu 1 machen

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & \frac{3}{5} & 1 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \end{array} \right)$$

von II aus
eliminieren

$$\begin{array}{l} -\frac{1}{2}II+I \\ -2II+III \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{4}{5} & \dots \\ 0 & 1 & \frac{3}{5} & 1 \\ 0 & 0 & \frac{2}{5} & \dots \end{array} \right) \cdot \frac{5}{2}$$

zu 1 machen

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{5} & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & \frac{3}{5} & \dots \\ 0 & 0 & 1 & \dots \end{array} \right)$$

von III aus
eliminieren

$$\begin{array}{l} -\frac{1}{5}III+I \\ -\frac{3}{5}III+II \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0.5 \\ 0 & 1 & 0 & 2.5 \\ 0 & 0 & 1 & -2.5 \end{array} \right)$$

Schnittpunkt Ebenen

kein gemeinsamer Schnittpunkt bei: $\triangle \supseteq \equiv$

Inverse

$$M \rightarrow M^{-1}$$

$$M^{-1} \cdot M = E_n$$

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 8 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & -3 & 1 & 0 \\ -4 & 2 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \dots & \dots \\ 0 & 1 & \dots & \dots \end{array} \right)$$

Für 2x2 Matrizen:

$$\frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

Gleichungen

$$A \cdot B \cdot X = C$$

$$X = (A \cdot B)^{-1} C$$

$$X \cdot A + X \cdot 4 E_n = C$$

$$X = C (A + 4 E_n)^{-1}$$

$$A \cdot X \cdot B = C$$

$$X = A^{-1} \cdot C \cdot B^{-1}$$

Determinante

$$ad - bc = 0 \rightarrow \text{keine eindeutige Lösung}$$

$$\mathbb{R}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$M \rightarrow \det(M)$$

Inverse existiert, falls $ad - bc \neq 0$

1. Multilinear

$$2. \det(E_n) = 1$$

3. Falls zwei Zeilen oder 2 Spalten gleich sind: $\det(M) = 0$

4. Falls zwei Zeilen vertauscht: Vorzeichenwechsel

so viele λ , wie Zeilen mit λ

$$\text{Multilinear: } \det(\lambda A) = \lambda^n \det(A)$$

linear in jeder Zeile und jeder Spalte

$$\det \begin{pmatrix} \lambda a & b \\ \lambda c & d \end{pmatrix} = \lambda \cdot \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$\det \begin{pmatrix} \lambda a & \lambda b \\ \lambda c & d \end{pmatrix} = \lambda \cdot \lambda \cdot \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

Rechenregeln:

① Wenn gleicher Faktor in Spalte, dann vorzu setzen

$$\det \begin{pmatrix} 3a & 3b \\ 3c & 3d \end{pmatrix} = 3 \cdot \det \begin{pmatrix} a & 3b \\ c & 3d \end{pmatrix} = 9 \cdot \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

② $\det \begin{pmatrix} a+x & b+y \\ c & d \end{pmatrix} = (a+x)d - (b+y)c = ad + dx - bc - cy = (ad - bc) + (dx - cy)$

oder

$$\equiv \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} + \det \begin{pmatrix} x & y \\ c & d \end{pmatrix} =$$

③ Wenn obere / untere Dreiecksmatrix:
Produkt der Hauptdiagonale

$$\det \begin{pmatrix} a & b \\ 0 & d \end{pmatrix} = ad - 0$$

$$\det \begin{pmatrix} a & 0 \\ c & d \end{pmatrix} = ad - 0$$

④ Wenn vertauscht: Vorzeichenwechsel

$$\det \begin{pmatrix} b & a \\ d & c \end{pmatrix} = bc - ad = - (ad - bc)$$

\uparrow Vorzeichenwechsel

⑤ Vielfaches addieren: ändert nichts

$$\det \begin{pmatrix} a & b+2a \\ c & d+2c \end{pmatrix} = (ad - bc)$$

$$\begin{aligned} & \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} + \det \begin{pmatrix} a & 2a \\ c & 2c \end{pmatrix} \\ &= (ad - bc) + (2ac - 2ac) \end{aligned}$$

Regel von Sarrus

$$\det \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{matrix} a & b \\ d & e \\ g & h \end{matrix} = aei + bfg + cdh - ceg - afh - bdi$$

"Diagonalen bilden"

Eigenwerte / vektoren

$$A = \begin{pmatrix} 5 & -8 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} \quad \det \begin{pmatrix} 5-\lambda & -8 \\ -1 & 3-\lambda \end{pmatrix} = (5-\lambda)(3-\lambda) - 8$$

λ ist ein Skalar / die Richtung ändert sich nicht, nur die Länge

$$\lambda_1 = 7 \quad \xrightarrow{\text{einsetzen}}$$

$$\lambda_2 = 1 \quad \xrightarrow{\text{einsetzen}}$$

↑
Eigenwerte

$$\begin{pmatrix} 5-7 & -8 \\ -1 & 3-7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{0}$$

...

$$\begin{cases} -2x - 8y = 0 \\ -x - 4y = 0 \end{cases}$$

$$-2x = 8y \rightarrow k \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

↑
Eigenvektor

Kongruenzabbildungen

Verschiebung: $\vec{z}' = \vec{z} + \vec{v}$

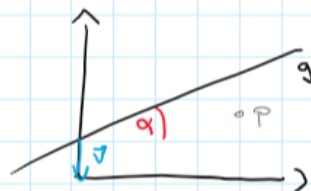
Achsen spiegung: an x-Achse: $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

an y-Achse: $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

Drehung am Ursprung: $\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

Punktspiegelung am Ursprung: $\vec{z}' = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

Achsen spiegung an Geraden:



$$\left(\text{Rot } \alpha \right) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \left(\text{Rot } (-\alpha) \right) \begin{pmatrix} x - \vec{v} \\ y - \vec{v} \end{pmatrix} + \vec{v}$$

Punktspiegelung: $\vec{x}' = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x-a \\ y-b \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$

Punktspiegelung am Punkt P(a|b)

Ähnlichkeitsabbildungen

zentrische Streckung: $z' = \begin{pmatrix} k & 0 \\ 0 & k \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

Komplexe Funktionen

Verschiebung: $w(z) = z + a$

Achsen Spiegelung: an reeller-Achse: $w(z) = \bar{z}$

an imaginärer-A.: $w(z) = -\bar{z}$

Punkt Spiegelung: $w(z) = -z$

Drehung um Ursprung: $w(z) = z \cdot e^{i\varphi}$

zentrische Streckung: $w(z) = k(z - a) + a$