

LINEARE ALGEBRA I

BEGLEITSKRIPT ZUR ÜBUNGSSTUNDE HS 2025

BASIEREND AUF DER VORLESUNG VON PROF. DR. PAUL BIRAN

RUOCHENG WANG

Version: 10. November 2025

Einleitung

Herzlich willkommen an der ETH! Ihr seid jetzt auf einer spannenden Reise, die Welt der Linearen Algebra zu entdecken — eines der grundlegenden und zentralen Gebiete der Mathematik. Ihr werdet lineare Gleichungssysteme, Matrizen, Vektorräume, und lineare Abbildungen kennenlernen, die euch während eures gesamten Studiums begleiten werden. Abstrakter wird es bei Dualräumen und Isomorphiesätzen, wobei ihr einen Einblick in ein paar der wichtigsten und schönsten Strukturen in der Mathematik erhalten werdet. Viele Konzepte aus Linearer Algebra werdet ihr künftig noch brauchen in z.B. Analysis II und Numerischer Mathematik.

Diese Notizen sind für die Übungsstunden geschrieben und sollen dazu dienen, durch zahlreiche Beispiele und Übungsaufgaben euer Verständnis zu den Themen aus der Vorlesung zu verbessern und vertiefen. Es wird auch hier die Lösung zu den Quizen präsentiert, und am Ende der Notizen für jede Woche gibt es noch Hinweise zu den Serien. Wenn ihr Fragen habt oder Fehler in den Notizen findet, schreibt mir gerne eine E-Mail an ruocwang@student.ethz.ch. Die aktuelle Version der Notizen findet ihr unter <https://ruocheng-w.github.io>.

Ich wünsche euch viel Spass und Erfolg in eurem Studium!

Ruocheng Wang

September 2025, Zürich

Inhaltsverzeichnis

Einleitung	i
1 Einführung in die mathematische Arbeit und Lineare Algebra	1
1.1 Quiz 1	1
1.2 Tipps zum Mathematikstudium	1
1.3 Beweisstrategien	2
1.4 Die Fibonacci-Folge	3
1.5 Hinweise zur Serie 1	4
2 Naive Mengenlehre und Abbildungen	6
2.1 Besprechung Serie 1	6
2.2 Unendlicher Kettenbruch (Fortsetzung, Weiterführendes Material)	7
2.3 Naive Mengenlehre und Abbildungen	8
2.4 Hinweise zur Serie 2	10
3 Cantor'sches Paradoxon und lineare Gleichungssysteme I	11
3.1 Quiz 2	11
3.2 Besprechung Serie 2	12
3.3 Noch ein Paradoxon	13
3.4 Lineare Gleichungssysteme	13
4 Lineare Gleichungssysteme II	15
4.1 Besprechung Serie 3	15
4.2 Mehr zu linearen Gleichungssystemen	16
4.3 Weitere Übungsaufgaben	17
5 Vektorräume, Unterräume, Lineare Hüllen	21
5.1 Quiz 3	21
5.2 Besprechung Serie 3 und 4	21
5.3 Vektorräume und Unterräume	23
6 Matrizen als lineare Abbildungen, Lineare Unabhängigkeit	27

6.1 Quiz 4	27
6.2 Besprechung Serie 5	27
6.3 Matrizen als lineare Abbildungen	28
6.4 Mehr zu linearer Unabhängigkeit	30
7 Basis von Vektorräumen	32
7.1 Quiz 5	32
7.2 Besprechung Serie 6	32
7.3 Basis	33
7.4 Das Auswahlaxiom	37
8 Teichmüller Prinzip und Existenz von Basis	38
8.1 Besprechung Serie 7	38
8.2 Teichmüller Prinzip und Existenz von Basis	38
8.3 Zeilen- und Spaltenräume	39
8.4 Weitere Übungsaufgaben	40
9 Summe von Vektorräumen	42
9.1 Summe von Vektorräumen	42
Literaturverzeichnis	45

Übungsstunde 1

Einführung in die mathematische Arbeit und Lineare Algebra

22.09.2025

Organisatorisches:

1. Bitte ladet eure Serien mit dem Namen `Nachname_Vorname_Serie01.pdf` als ein PDF hoch (mit sam-up).
2. Ihr könnt die Serien auf Deutsch oder Englisch lösen. Ihr werdet ermutigt, so viele Serienaufgaben zu lösen wie möglich.
3. Ihr könnt jeder Zeit Fragen auch auf Englisch stellen, insbesondere wenn es sich um Fachbegriffe handelt.

1.1 Quiz 1

Formulieren Sie die Negation so weit wie möglich nach innen in die folgende logische Aussage über eine Menge X und ein Element $z \in X$:

$$\neg((\forall x \in X, \exists y \in X : x + y = 0) \wedge (\exists x \in X, \exists y \in X : x + y > z)).$$

Lösung.

$$(\exists x \in X, \forall y \in X : x + y \neq 0) \vee (\forall x \in X, \forall y \in X : x + y \leq z).$$

□

1.2 Tipps zum Mathematikstudium

1. Es ist immer hilfreich, Mathematik zu lesen. Dadurch lernt man nicht nur das Wissen, sondern auch wie man selbst Mathematik schreibt. Am besten liest man Mathematik mit einem Stift und einem Blatt Papier, da das Mitdenken eine grosse Rolle spielt. Des Weiteren finde ich es wichtiger, die Ideen von Beweisen zu verstehen als die Details.
2. Wenn man Mathematik schreibt, soll man auf Folgendes achten:

- (a) Verwende nicht überall Symbole wie z.B. \implies , \forall , \exists usw., da sie spezielle Bedeutungen haben.
- (b) Schreibe vollständige Sätze. Ihr erklärt euren Lösungsweg.
- (c) Präzision ist sehr wichtig, besonders wenn es sich um Definitionen oder Annahmen handelt.

Mehr zu den Notationen und wie man Mathematik richtig schreibt, findet man im Buch Beu09.

1.3 Beweisstrategien

Direkter Beweis

Beispiel 1.1. Seien $a, b \in \mathbb{Z}$ ungerade, dann ist $a \cdot b$ ungerade.

Beweis. Per Definition ungerader Zahlen gibt es $k, m \in \mathbb{Z}$, sodass $a = 2k + 1$, $b = 2m + 1$. Multiplizieren gibt uns

$$a \cdot b = (2k + 1) \cdot (2m + 1) = 4km + 2k + 2m + 1 = 2(2km + k + m) + 1,$$

d.h. $a \cdot b$ ist ungerade. □

Induktionsbeweis

Beispiel 1.2. Für alle $n \in \mathbb{N}$, $n \geq 1$ ist die Summe der ersten n ungeraden natürlichen Zahlen gleich n^2 .

Beweis. Induktionsverankerung: für $n = 1$ ist $1 = 1^2$.

Induktionsschritt: angenommen gilt die Aussage für n . Für $n + 1$ folgt

$$1 + 3 + 5 + \dots + (2n - 1) + (2n + 1) \stackrel{\text{I.A.}}{=} n^2 + 2n + 1 = (n + 1)^2.$$

Daher ist die Aussage wahr für alle $n \geq 1$. □

Beweis mit Kontraposition

Beispiel 1.3. Sei $n \in \mathbb{Z}$. Falls n^2 gerade ist, dann ist auch n gerade.

Beweis. Wir zeigen n ungerade $\implies n^2$ ungerade. Sei n ungerade, d.h. $n = 2k + 1$ für $k \in \mathbb{Z}$. Dann ist

$$n^2 = (2k + 1)^2 = 4k^2 + 4k + 1 = 2(2k^2 + 2k) + 1,$$

also n^2 ist ungerade. Alternativ verwendet man Beispiel 1.1 □

Beweis mit Fallunterscheidung**Beispiel 1.4.** Zeigen Sie: Es gibt $a, b \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}$, sodass $a^b \in \mathbb{Q}$.*Beweis.* Es genügt, ein Beispiel zu finden, bei dem dies gilt. Wir betrachten $\sqrt{2}^{\sqrt{2}}$ und machen eine Fallunterscheidung

- (i) Falls $\sqrt{2}^{\sqrt{2}} \in \mathbb{Q}$, dann sind wir fertig: Wir können $a = b = \sqrt{2}$ setzen.
- (ii) Falls $\sqrt{2}^{\sqrt{2}} \notin \mathbb{Q}$, seien $a = \sqrt{2}^{\sqrt{2}}$, $b = \sqrt{2}$. Dann ist

$$a^b = \left(\sqrt{2}^{\sqrt{2}} \right)^{\sqrt{2}} = \left(\sqrt{2} \right)^2 = 2 \in \mathbb{Q}.$$

□

Die Stärke der Fallunterscheidung besteht darin, dass man nicht wissen muss, welcher genau der Fall ist. Wir brauchen nicht zu wissen, ob $\sqrt{2}^{\sqrt{2}}$ rational ist oder nicht, trotzdem können wir damit nützliche Sachen beweisen. (Eigentlich ist $\sqrt{2}^{\sqrt{2}}$ transzendent, daher irrational.)

Widerspruchsbeweis**Beispiel 1.5.** $\sqrt{2}$ ist irrational.

Beweis. Angenommen ist es nicht der Fall, dann können wir $\sqrt{2} = \frac{p}{q}$ für $p, q \in \mathbb{N}$, $q \neq 0$, mit $\text{ggT}(p, q) = 1$. Dann ist $p^2 = 2q^2$, also p^2 ist gerade. Nach Beispiel 1.3 ist p gerade, also $p = 2k$. Dies impliziert wiederum, dass $q^2 = 2k^2$ und daher ist q gerade. Das ist ein Widerspruch zur Annahme $\text{ggT}(p, q) = 1$. □

1.4 Die Fibonacci-Folge**Übung 1.6** (0.2.12). Zeigen Sie, dass

$$\phi = 1 + \frac{1}{1 + \frac{1}{1 + \frac{1}{1 + \dots}}}$$

Was bedeutet überhaupt dieser Ausdruck?

Lösung. Wir definieren zuerst Ausdrücke von dieser Form (wie in Hal24).

Definition 1.7. Ein **unendlicher** Kettenbruch ist ein nicht abbrechender Bruch von der Form

$$b_0 + \frac{1}{b_1 + \frac{1}{b_2 + \frac{1}{\ddots}}},$$

wobei $b_0, b_1, b_2 \dots$ ganze Zahlen und höchstens mit Ausnahme von b_0 alle b_i positiv sind.

Ist $\xi \in \mathbb{R}$ eine beliebige, positive, irrationale Zahl, so können wir ξ immer als unendlichen Kettenbruch schreiben. Dazu definieren wir für positive reelle Zahlen α ,

$$\lfloor \alpha \rfloor := \max\{n \in \mathbb{N} : n \leq \alpha\}.$$

Dann gilt:

$$\begin{array}{ll} \xi = b_0 + r_1 & \text{mit } b_0 := \lfloor \xi \rfloor \text{ und } r_1 = \xi - b_0, \text{ wobei } 0 < r_1 < 1 \text{ bzw. } \frac{1}{r_1} > 1 \\ \frac{1}{r_1} = b_1 + r_2 & \text{mit } b_1 := \left\lfloor \frac{1}{r_1} \right\rfloor \text{ und } r_2 = \frac{1}{r_1} - b_1, \text{ wobei } 0 < r_2 < 1 \text{ bzw. } \frac{1}{r_2} > 1 \\ \frac{1}{r_2} = b_2 + r_3 & \text{mit } b_2 := \left\lfloor \frac{1}{r_2} \right\rfloor \text{ und } r_3 = \frac{1}{r_2} - b_2, \text{ wobei } 0 < r_3 < 1 \text{ bzw. } \frac{1}{r_3} > 1 \\ \vdots & \vdots \end{array}$$

und wir erhalten den Kettenbruch.

Jetzt zeigen wir die folgende Behauptung mit Induktion.

Behauptung. $r_n = \frac{\sqrt{5}-1}{2}$.

Beweis. $n = 1$: $r_1 = \frac{1+\sqrt{5}}{2} - \left\lfloor \frac{1+\sqrt{5}}{2} \right\rfloor = \frac{\sqrt{5}-1}{2}$.

Angenommen, die Gleichung gilt für n . Für $n+1$ haben wir

$$\frac{1}{r_n} = \frac{2}{\sqrt{5}-1} = \frac{2(\sqrt{5}+1)}{4} = \frac{1+\sqrt{5}}{2},$$

also folgt ähnlich wie im Basisfall $r_{n+1} = \frac{\sqrt{5}-1}{2}$. □

Wenn wir r_n kennen, ist es einfach $b_n = 1$ abzulesen, da $1 \leq \frac{1+\sqrt{5}}{2} < 2$. □

1.5 Hinweise zur Serie 1

1. (a) Welches lineare Gleichungssystem kann uns helfen?

- (b) Verwendet (a).
- 2. (a) Verwendet Wahrheitstabellen.
(b) Können wir etwas ähnliches wie eine Wahrheitstabelle aufstellen?
- 3. Verwendet die Definition einer Fibonacci-Folge. Wie können wir ein Folgenglied F_n umschreiben? Alternativ versucht man, den Grenzwert mittels expliziter Berechnung zu bestimmen.
- 4. Verwendet De Morgan (Afg. 2).
- 5. Relativ direkt.
- 6. Wie lässt sich $\mathcal{F}_{a,b}$ ausdrücken mithilfe von $\mathcal{F}_{0,1}$ und $\mathcal{F}_{1,0}$?

Übungsstunde 2

Naive Mengenlehre und Abbildungen

29.09.2025

2.1 Besprechung Serie 1

1. Manchmal wurde der Grenzwert von F_n/F_{n-1} falsch berechnet. Man darf nicht zuerst den Grenzwert für einen Teil des Ausdrucks berechnen und danach den Grenzwert für den Rest bestimmen. Z.B.

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{F_n}{F_{n-1}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\phi^n - \psi^n}{\phi^{n-1} - \psi^{n-1}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\phi^n}{\phi^{n-1}} = \phi$$

ist FALSCH, obwohl das Resultat richtig ist. Man kann aber wie folgendes vorgehen

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{F_n}{F_{n-1}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\phi^n - \psi^n}{\phi^{n-1} - \psi^{n-1}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\phi^n(1 - (\psi/\phi)^n)}{\phi^{n-1}(1 - (\psi/\phi)^{n-1})} = \lim_{n \rightarrow \infty} \phi \frac{(1 - (\psi/\phi)^n)}{(1 - (\psi/\phi)^{n-1})} = \phi$$

Alternativ sieht man, dass

$$\frac{F_n}{F_{n-1}} = \frac{F_{n-1} + F_{n-2}}{F_{n-1}} = 1 + \frac{F_{n-2}}{F_{n-1}}.$$

Setzen wir $X = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{F_n}{F_{n-1}}$, so gilt

$$\begin{aligned} \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{F_n}{F_{n-1}} &= \lim_{n \rightarrow \infty} 1 + \frac{F_{n-2}}{F_{n-1}} \\ \implies X &= 1 + \frac{1}{X}. \end{aligned}$$

Die Lösungen zu dieser Gleichung sind ϕ und ψ . Da $F_n/F_{n-1} > 0$ für alle n , kann es nur ϕ sein.

2. Viele von euch haben Aufgabe 2. (b) mit Bildern gelöst, das ist leider nicht ausreichend für eine Mathematik-Aufgabe — Bilder sind ja kein Beweis. Um die Gleichheit zweier Mengen zu zeigen, gibt es hauptsächlich zwei Strategien:
 - (a) Für Aufgaben in der Serie, genügt es, Gleichheit durch eine Tabelle zu zeigen. Um $(A \cup B)^c = A^c \cap B^c$ zu zeigen, stellen wir folgende Tabellen auf:

A	B	$A \cup B$	$(A \cup B)^c$	A^c	B^c	$A^c \cap B^c$
\notin	\notin	\notin	\in	\in	\in	\in
\notin	\in	\in	\notin	\in	\notin	\notin
\in	\notin	\in	\notin	\notin	\in	\notin
\in	\in	\in	\notin	\notin	\notin	\notin

- (b) Allerdings sind Tabellen nicht besonders hilfreich für kompliziertere Beweise. Wir verwenden häufig diese Strategie: Um $A = B$ zu zeigen, genügt es $A \subseteq B$ und $B \subseteq A$ zu beweisen. Genauer, man zeigt

$$\forall x \in A : x \in B \quad \text{und} \quad \forall y \in B : y \in A.$$

3. Es gab auch ein Paar Probleme mit Kontraposition — es kann ja verwirrend sein. In Aufgabe 5. wollen wir die Kontraposition von $x = y \implies (\exists \varepsilon > 0 : |x - y| \geq \varepsilon)$. Achtung: wenn wir $\exists \varepsilon > 0 : |x - y| \geq \varepsilon$ negieren, schreiben wir nicht $\forall \varepsilon \leq 0 \dots$, sonder negieren wir nur den Existenzquantor, also $\forall \varepsilon > 0 \dots$

2.2 Unendlicher Kettenbruch (Fortsetzung, Weiterführendes Material)

Letzte Woche haben wir unendliche Kettenbrüche eingeführt und es gab ein paar Fragen dazu, ob wir einen unendlichen Kettenbruch als Grenzwert verstehen kann. Dies ist tatsächlich möglich, selbst mit unserer Definition. Der allgemeine Fall ist leider zu kompliziert und braucht weitere Kenntnisse aus der Analysis, daher betrachten wir nur den Spezialfall von ϕ . (Dieser Teil ist komplett nicht prüfungsrelevant.)

Zu einem unendlichen Kettenbruch definieren wir den n -ten endlichen Näherungsbruch als

$$\frac{P_n}{Q_n} := b_0 + \frac{1}{b_1 + \frac{1}{\ddots + \frac{1}{b_{n-1} + \frac{1}{b_n}}}}.$$

Zudem gibt es folgendes Schema, wodurch wir schnell P_n/Q_n bestimmen können:

$$\begin{array}{lll} P_{-2} = 0, & P_{-1} = 1, & P_n = b_n P_{n-1} + P_{n-2} \\ Q_{-2} = 1, & Q_{-1} = 0, & Q_n = b_n Q_{n-1} + Q_{n-2} \end{array}$$

Hier beweisen wir die rekursive Relation nicht. In unserem Fall gilt

$$\begin{array}{llllllll} P_{-2} = 0, & P_{-1} = 1, & P_0 = 1, & P_1 = 2, & P_2 = 3, & P_3 = 5, & \dots \\ Q_{-2} = 1, & Q_{-1} = 0, & Q_0 = 1, & Q_1 = 1, & Q_2 = 2, & Q_3 = 3, & \dots \end{array}$$

Wie sehen, dass wir auf der ersten Reihe genau $\mathcal{F}_{0,1}$ haben, und auf der zweiten Reihe die verschobene $\mathcal{F}_{0,1}$. So lässt sich den Grenzwert bestimmen:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{P_n}{Q_n} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{F_{n+2}}{F_{n+1}} = \phi.$$

2.3 Naive Mengenlehre und Abbildungen

Übung 2.1. Sei X eine endliche Menge. Zeige, dass $|\mathcal{P}(X)| = 2^{|X|}$

Lösung. LÖSUNG 1. Sei $|X| = n$ und wir schreiben $X = \{x_1, \dots, x_n\}$. Jede Teilmenge von X kann als ein Vektor der Länge n dargestellt werden: Für $A \subseteq X$ definiere wir v_A durch $v_A^i = 0$ falls $x_i \notin A$ und $v_A^i = 1$ falls $x_i \in A$. Jede Teilmenge entspricht eindeutig einem Vektor mit Einträgen in $\{0, 1\}$ und umgekehrt definiert jeder solche Vektor eine Teilmenge. Somit genügt es, die Anzahl von solchen Vektoren zu bestimmen. Für jeden Eintrag v^i gibt es zwei Möglichkeiten, entweder $v^i = 1$ oder $v^i = 0$. Daher gibt es insgesamt 2^n solche Vektoren.

LÖSUNG 2. Um eine Teilmenge von X zu konstruieren, wählen wir Elemente aus X . So ist $|\mathcal{P}(X)|$ genau die Anzahl von Möglichkeiten, Elemente aus X zu wählen. Wenn wir kein Element auswählen, haben wir nur eine Möglichkeit. Wenn wir nur ein Element auswählen, gibt es klarerweise n Möglichkeiten. Wenn wir zwei auswählen, gibt es $\binom{n}{2}$ Möglichkeiten, usw. Jedes Mal dürfen wir beliebig viele Elemente auswählen, daraus ergibt sich

$$\sum_{k=0}^n \binom{n}{k} = (1+1)^n = 2^n$$

Möglichkeiten. Wir haben hier Satz [2.2](#) verwendet. □

Satz 2.2 (Binomischer Lehrsatz). *Seien $a, b \in \mathbb{R}$ und $n \in \mathbb{N}$. Dann gilt*

$$(a + b)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^k b^{n-k}.$$

Beweis. Wir zeigen die Formel mittels Induktion. Für $n = 0$ ist $(a + b)^0 = 1 = \binom{n}{0}$ (wobei wir die Konvention $0^0 = 1$ verwenden). Nimm an, dass die Formel für n gilt. Für $n + 1$ haben wir

$$\begin{aligned} (a + b)^{n+1} &= (a + b) \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^k b^{n-k} \\ &= \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^{k+1} b^{n-k} + \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^k b^{n-k+1} \\ &= \sum_{k=1}^{n+1} \binom{n}{k-1} a^k b^{n-k+1} + \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^k b^{n-k+1} \\ &= \sum_{k=1}^n \left(\binom{n}{k-1} + \binom{n}{k} \right) a^k b^{n+1-k} + b^{n+1} + a^{n+1} \\ &= \sum_{k=0}^{n+1} \binom{n+1}{k} a^k b^{n+1-k}, \end{aligned}$$

wobei

$$\begin{aligned} \binom{n}{k-1} + \binom{n}{k} &= \frac{n!}{(k-1)!(n-k+1)!} + \frac{n!}{k!(n-k)!} \\ &= \frac{n! \cdot k - n! \cdot (n-k+1)}{k!(n-k+1)!} \\ &= \frac{(n+1)!}{k!(n-k+1)!}. \end{aligned}$$

□

Als Nächstes schauen wir uns zwei Paradoxa der naiven Mengenlehre an, um genauer zu verstehen, woher die Probleme kommen. Dafür brauchen wir aber einen Begriff, der uns erlaubt, die Kardinalitäten von (potenziell unendlichen) Mengen zu vergleichen.

Definition 2.3. Es seien A, B Mengen. Wir sagen $|A| = |B|$ falls es eine Bijektion zwischen A und B gibt; $|A| \leq |B|$ falls es eine Injektion $f : A \rightarrow B$ gibt. Wir schreiben auch $|A| < |B|$ für $|A| \leq |B| \wedge |A| \neq |B|$.

Wir werden nächste Woche noch zu dieser Definition kommen wenn wir das zweite Paradoxon diskutieren. Wir fangen zuerst mit dem klassischen Russell'schen Paradoxon.

Beispiel 2.4 (Russell). Angenommen existiert eine Menge aller Mengen, U_0 . Definiere

$$R := \{P \in U : P \notin P\}.$$

Ist $R \in R$?

Diese Frage hat keine zufriedenstellende Antwort. Wenn $R \in R$, dann ist R per Definition eine Menge, die $R \notin R$ erfüllt. Aber wenn $R \notin R$, muss $R \in R$ gelten. Wir erhalten also

$$R \in R \iff R \notin R.$$

Ausdrücke der Form $\phi \wedge \neg\phi$ nennen wir einen Widerspruch. Hier muss sowohl $R \in R$ als auch $R \notin R$ gelten, also $(R \in R) \wedge (R \notin R)$. So führt die Annahme, dass U_0 existiert, zu einem Widerspruch.

2.4 Hinweise zur Serie 2

1. Wie negieren wir eine Aussage ?
2. Kann x positiv sein? Negativ?
3. Verwendet die Strategie mit zwei Inklusionen, die wir in der Übungsstunde diskutiert haben.
4. Relativ direkt.
5. Die Definitionen können hilfreich sein. [Wichtig]
6. Schaut euch nochmals die Definitionen an. [Wichtig]

Übungsstunde 3

Cantor'sches Paradoxon und lineare Gleichungssysteme I

3.1 Quiz 2

Seien $f : X \rightarrow Y$ und $g_1, g_2 : Y \rightarrow Z$ Abbildungen.

1. Stimmt es, dass wenn $g_1 \circ f = g_2 \circ f$ gilt, dass ist $g_1 = g_2$?
2. Trifft es zu, dass $f(f^{-1}(B)) \subseteq B$ für jede Teilmenge $B \subseteq Y$ gilt?
3. Nehmen wir an, dass $g_1 \circ f$ injektiv ist. Bedeutet dies, dass g_1 injektiv ist?

Lösung.

1. Dies ist im Allgemeinen nicht wahr. Es gilt, wenn f ein Rechtsinverses besitzt, d. h. wenn f surjektiv ist.

Als Gegenbeispiel sei $f : \{0, 1\} \rightarrow \{0, 1\}$ die konstant 1-Funktion, und betrachte $g_1, g_2 : \{0, 1\} \rightarrow \{0, 1\}$ definiert durch

$$g_1(x) = x \quad \text{und} \quad g_2(x) = 1 \quad \text{für alle } x \in \{0, 1\}.$$

Dann gilt $g_1 \circ f = g_2 \circ f$, aber $g_1 \neq g_2$.

2. Per Definition gilt

$$f^{-1}(B) = \{x \in X \mid f(x) \in B\}.$$

Daher gilt für alle $x \in f^{-1}(B)$: $f(x) \in B$, was die Inklusion zeigt.

3. Dies ist nicht wahr. Sei $f : \mathbb{R}_{\geq 0} \rightarrow \mathbb{R}$ definiert durch $f(x) = \sqrt{x}$ und $g_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ definiert durch $g_1(y) = y^2$.

Dann ist $g_1 \circ f : \mathbb{R}_{\geq 0} \rightarrow \mathbb{R}$ injektiv. Tatsächlich gilt: Angenommen $g_1 \circ f(x_1) = g_1 \circ f(x_2)$. Das bedeutet $(\sqrt{x_1})^2 = (\sqrt{x_2})^2 \implies x_1 = x_2$.

Jedoch ist g_1 offensichtlich nicht injektiv.

□

3.2 Besprechung Serie 2

1. In Aufgabe 2 wurde erwartet, dass man das Archimedische Prinzip verwendet, um zu zeigen, dass

$$A := \bigcap_{n=1}^{\infty} \left\{ x \in \mathbb{R} : -\frac{1}{n} \leq x \leq \frac{1}{n} \right\} = \{0\}.$$

Also sei $x > 0$, dann gibt es nach dem Archimedischen Prinzip [Fig25](#) ein $k \in \mathbb{Z}$, sodass

$$k \leq \frac{1}{x} < k+1 \quad \implies \quad \frac{1}{k+1} < x$$

Daher ist $x \notin A$ für alle $x > 0$. Analog gilt das gleiche für $x < 0$, so mit ist $A = \{0\}$.

2. Viele haben die Aufgabe 5 gelöst mit der Begründung, dass g_1 und g_2 wegen der zwei Eigenschaften nach der Definition genau f^{-1} sind. Man muss vorsichtig sein: nicht jede Funktion hat ein Inverses, man muss die Bijektivität der Funktion beweisen und dann kann man von dem Inversen sprechen. Insbesondere kann man hier nicht direkt die Eindeutigkeit des Inversen verwenden. In dieser Aufgabe geht man wie folgt vor: Es gilt

$$g_1 = g_1 \circ \text{id}_Y = g_1 \circ (f \circ g_2) = (g_1 \circ f) \circ g_2 = \text{id}_X \circ g_2 = g_2.$$

So ist $g_1 = g_2$ und sie sind sowohl das linke als auch das rechte Inverse von f , also $g_1 = g_2 = f^{-1}$. Aus den zwei Gleichungen folgt auch, dass f injektiv und surjektiv sind.

3. Es gab ein paar Missverständnisse bei Aufgabe 6. Wenn wir $f^{-1}(B)$ schreiben, wird nicht die Umkehrabbildung (engl. inverse) von f gemeint, sondern das Urbild (engl. preimage / inverse image) der Menge A unter f . Genauer, für $f : X \rightarrow Y$ und $B \subseteq Y$ ist

$$f^{-1}(B) = \{x \in X : f(x) \in B\}.$$

Hier kann man f^{-1} nicht als Funktion verstehen, aus demselben Grund wie oben: Es existiert nicht immer. Allerdings ist es bemerkenswert, wenn f^{-1} existiert, ist $f^{-1}(B)$ genau das Bild (engl. image) von B unter f^{-1} — die zwei Interpretationen stimmen miteinander überein. Somit muss man hier die Mengen genau analysieren, z.B. Teilaufgabe 1: Sei $y = f(x) \in f(f^{-1}(B))$ für $x \in f^{-1}(B)$, dann ist per Definition $f(x) \in B$ und daher $y \in B$, also $f(f^{-1}(B)) \subseteq B$. Wenn f surjektiv ist, gibt es für jedes $y \in B$ ein $x \in X$ mit $f(x) = y$. x muss in $f^{-1}(B)$ und daher $B \subseteq f(f^{-1}(B))$, womit die andere Inklusion gezeigt wird. Bei den restlichen Aufgaben kann man ähnlich vorgehen.

Noch eine Erinnerung: $A \setminus B = A \cap B^c$ — kann manchmal nützlich sein.

3.3 Noch ein Paradoxon

Beispiel 3.1 (Cantor'sches Paradoxon). Es gibt keine Menge, die alle Mengen als Element enthält.

Um dies zu zeigen, benötigen wir folgendes Theorem.

Theorem 3.2 (Cantor). *Sei $f : A \rightarrow \mathcal{P}(A)$ eine Abbildung, dann ist f nicht surjektiv. Als eine Folgerung ist $|A| < |\mathcal{P}(A)|$ für alle Mengen A .*

Beweis. Angenommen ist f surjektiv. Sei $B := \{x \in A : x \notin f(x)\}$, dann ist $B \in \mathcal{P}(A)$. Da f surjektiv ist, gibt es $x \in A$ mit $f(x) = B$. Aber per Definition von B gilt

$$y \in B \iff y \notin f(x) \quad \forall y \in A,$$

es folgt

$$x \in B \iff x \notin B.$$

Das ist ein Widerspruch.

Die Abbildung $g : A \rightarrow \mathcal{P}(A)$ mit $g(x) = \{x\}$ ist injektiv, daher $|A| \leq |\mathcal{P}(A)|$. Wir schliessen, dass $|A| < |\mathcal{P}(A)|$. \square

Beweis von Beispiel 3.1. Sei X die Menge, die alle Mengen als Element enthält. Sei

$$Y = \bigcup_{A \in X} A.$$

Da $\mathcal{P}(Y)$ auch eine Menge ist, ist $\mathcal{P}(Y) \in X$ und $\mathcal{P}(Y) \subseteq Y$, insbesondere $|\mathcal{P}(Y)| \leq Y$. Nach Theorem 3.2 ist aber $|\mathcal{P}(Y)| > Y$, Widerspruch. \square

Die Paradoxa zeigen, dass der naive Begriff von Mengen zu viel enthält — manche davon, wie die Menge aller Mengen, haben Eigenschaften, die nicht wohldefiniert sind und zu Widerspruch führen. Daher brauchen wir mehr Einschränkungen dafür, welche Objekte überhaupt Mengen sein können, um den Begriff von Mengen präzise zu machen. Dies ist genau das Thema in der *axiomatischen Mengenlehre*, wo man den Begriff von Mengen durch Axiome festlegen. Die Mathematiker werden noch mehr dazu sehen in der Vorlesung *Grundstrukturen*.

3.4 Lineare Gleichungssysteme

Wir werden ein paar Beispiele von linearen Gleichungssystemen (LGS) sehen und lösen.

Übung 3.3. Man löse das folgende LGS mittels elementaren Zeilenoperationen:

$$\begin{cases} x_1 - x_3 = 1, \\ 2x_1 + 4x_2 + 4x_3 = 4, \\ -x_1 + 3x_2 + 4x_3 = 0. \end{cases}$$

Lösung.

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 2 & 4 & 4 & 4 \\ -1 & 3 & 4 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2-2R_1, R_3+R_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 4 & 6 & 2 \\ 0 & 3 & 3 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{R_3-\frac{3}{4}R_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 4 & 6 & 2 \\ 0 & 0 & -\frac{3}{2} & -\frac{1}{2} \end{array} \right)$$

$$\xrightarrow{-\frac{2}{3}R_3} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 4 & 6 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{3} \end{array} \right) \xrightarrow{R_2-6R_3, R_1+R_3} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & \frac{4}{3} \\ 0 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{3} \end{array} \right) \xrightarrow{\frac{1}{4}R_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & \frac{4}{3} \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{3} \end{array} \right).$$

$$\implies \quad x_1 = \frac{4}{3}, \quad x_2 = 0, \quad x_3 = \frac{1}{3}.$$

□

Übungsstunde 4

Lineare Gleichungssysteme II

4.1 Besprechung Serie 3

Wir wollen jetzt die Lösung von Aufgabe 5 genauer anschauen, und zwar hauptsächlich den Teil, wo man die Existenz eines Inverselements zeigt. Sei $x = a + b\tau \in k[\tau] \setminus \{0 + 0\tau\}$. Wir dürfen annehmen, dass $b \neq 0$, weil sonst $x = a \in k$ gilt und wir können das Inverse von $a \in k$ leicht finden. Wie definieren noch $x' = a - b\tau$, es gilt

$$xx' = a^2 - b^2\alpha.$$

Beachte, dass $xx' \neq 0 + 0\tau$, weil sonst $a^2 = b^2\alpha$ gelten muss, woraus $\tau = \pm a/b \in k$ folgt, dies kann aber nicht sein. So hat xx' ein Inverses $(a^2 - b^2\alpha)^{-1} \in k$. Nun nehmen wir an, dass x ein Inverses hat — wir wollen unter dieser Annahme einen Kandidat für x^{-1} (falls existiert) finden, und dann beweisen, dass das gefundene Element tatsächlich das Inverse von x ist. Es gilt

$$x^{-1}(xx') = x' \quad \implies \quad x^{-1} = x'(xx')^{-1}.$$

Wir setzen x' und xx' ein:

$$x^{-1} = (a - b\tau)(a^2 - b^2\alpha)^{-1}.$$

Dieses Element ist jetzt unser Kandidat für x^{-1} . Es bleibt zu zeigen, dass $xx^{-1} = 1$:

$$\begin{aligned} xx^{-1} &= (a + b\tau)(a - b\tau)(a^2 - b^2\alpha)^{-1} \\ &= (a^2 - b^2\alpha)(a^2 - b^2\alpha)^{-1} \\ &= 1. \end{aligned}$$

So haben wir verifiziert, dass $x^{-1} = (a - b\tau)(a^2 - b^2\alpha)^{-1}$ das Inverse von x ist. [Hier haben wir x^{-1} nicht als einen Bruch $1/x$ geschrieben, um zu betonen, dass die Existenz von einem Inversen nicht trivial ist und man kann nicht mit beliebigen Elementen einen solchen Bruch bauen.]

Nächste Woche werden wir noch ein paar Aufgaben aus Serie 3 besprechen.

4.2 Mehr zu linearen Gleichungssystemen

Das LGS von letzter Woche hat eine eindeutige Lösung und wir erhalten am Ende eine Matrix mit Einsen auf dem Diagonal. Allgemein können wir das nicht machen, trotzdem versuchen wir, die Matrix in eine ähnliche Form zu bringen, nämlich die reduzierte Zeilenstufenform (engl. row-reduced echelon form):

$$\left(\begin{array}{cccccccccccc|c} 1 & * & \cdots & * & 0 & * & \cdots & * & 0 & * & \cdots & * & * \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 1 & * & \cdots & * & 0 & * & \cdots & * & * \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 1 & * & \cdots & * & * \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Übung 4.1. Löse das folgende LGS

$$\begin{cases} x_1 + x_2 - x_3 = 4, \\ 2x_1 - x_2 + 3x_3 = 7, \\ 4x_1 + x_2 + x_3 = 15 \end{cases}$$

Lösung. Die entsprechende Matrix ist

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & -1 & 4 \\ 2 & -1 & 3 & 7 \\ 4 & 1 & 1 & 15 \end{array} \right)$$

Nach elementaren Zeilenumformungen erhalten wir

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{2}{3} & \frac{11}{3} \\ 0 & 1 & -\frac{5}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Wenn (x_1, x_2, x_3) eine Lösung des Systems ist, gibt es keine Einschränkungen für x_3 , wir können also x_3 frei wählen. Aber es muss

$$x_1 = \frac{11}{3} - \frac{2}{3}x_3 \quad \text{und} \quad x_2 = \frac{1}{3} + \frac{5}{3}x_3$$

gelten. So können wir die Lösung als

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{11}{3} - \frac{2}{3}x_3 \\ \frac{1}{3} + \frac{5}{3}x_3 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{11}{3} \\ \frac{1}{3} \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} -\frac{2}{3} \\ \frac{5}{3} \\ 1 \end{pmatrix}$$

schreiben. x_3 kann einen beliebigen Wert $t \in \mathbb{R}$ annehmen, daher ist die Lösungsmenge gegeben durch

$$\left\{ \begin{pmatrix} \frac{11}{3} \\ \frac{1}{3} \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -\frac{2}{3} \\ \frac{5}{3} \\ 1 \end{pmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\}.$$

□

4.3 Weitere Übungsaufgaben

Übung 4.2. Löse das LGS

$$\begin{cases} x - y = 1 \\ x - 2y = -2 \end{cases}.$$

Versuche, die Geraden $x - y = 1$ und $x - 2y = -2$ in der Ebene zu zeichnen.

Lösung.

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & -2 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 - R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & -3 \end{array} \right) \xrightarrow{-R_2} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{R_1 + R_2} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 3 \end{array} \right)$$

Somit ist die eindeutige Lösung gegeben durch $x = 4, y = 3$. Geometrisch ist $(4, 3) \in \mathbb{R}^2$ der Schnittpunkt der Geraden $x - y = 1$ und $x - 2y = -2$, es sieht wie folgt aus.

□

Übung 4.3. Löse das LGS

$$\begin{cases} x + 2y = 4 \\ 2x + 4y = 6 \end{cases}.$$

Versuche, die Geraden $x + 2y = 4$ und $2x + 4y = 6$ in der Ebene zu zeichnen.

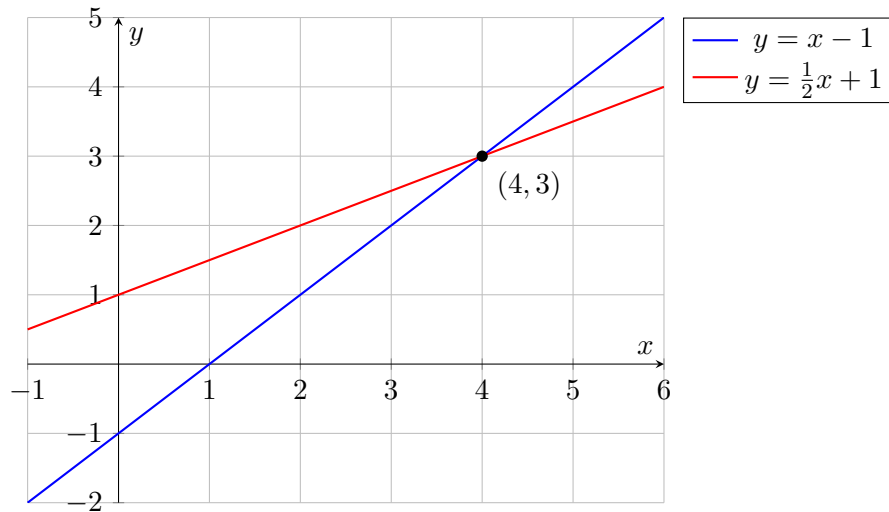


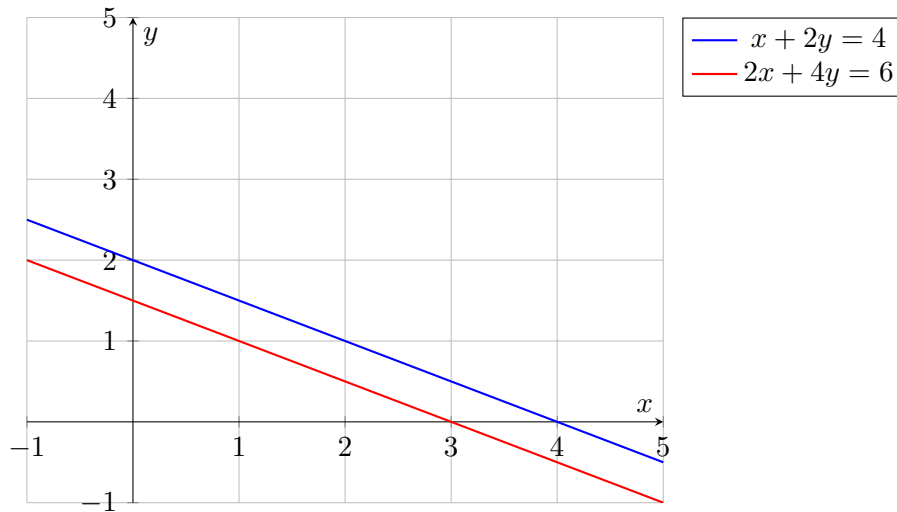
Abbildung 4.1: Lösung zum LGS $x - y = 1$ und $x_1 - 2y = -2$

Lösung. Man bemerkt, dass dieses LGS keine Lösung hat: Nach Umformungen erhalten wir $0 = 2$. Geometrisch haben wir zwei parallele Geraden in der Ebene, die keinen Schnittpunkt haben. Aber wenn wir eine Gerade verschieben, z.B. wenn wir die erste Gleichung durch $x + 2y = 3$, dann bekommen wir zwei identische Geraden und sie haben unendlich viele Schnittpunkte, dementsprechend hat das neue LGS unendlich viele Lösungen. Die geometrische Bedeutung eines LGS werden wir noch besser verstehen mit Hilfe von Konzepten wie Vektorräume und lineare Abhängigkeit. \square

Nun lösen wir eine Aufgabe wo das LGS von einem Parameter abhängt. Dann kommt eine natürliche Frage, ist die Anzahl von Lösungen auch von dem Parameter abhängig?

Übung 4.4. Für welche $a \in \mathbb{R}$ hat das folgende LGS eine Lösung? Bestimme die Lösungen wenn sie existieren.

$$\begin{cases} x + ay + 3z = a \\ x + (a - 2)y + (2a + 3)z = -a^2 \\ y - az = 1 \end{cases}$$

Abbildung 4.2: Das LGS $x + 2y = 4$ und $2x + 4y = 6$ hat keine Lösung

Lösung. Wir lösen das LGS wie normal:

$$\begin{aligned} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & a & 3 & a \\ 1 & a-2 & 2a+3 & -a^2 \\ 0 & 1 & -a & 1 \end{array} \right) & \xrightarrow{R_2-R_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & a & 3 & a \\ 0 & -2 & 2a & -a^2-a \\ 0 & 1 & -a & 1 \end{array} \right) \\ & \xrightarrow{R_2+2R_3} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & a & 3 & a \\ 0 & 0 & 0 & -a^2-a+2 \\ 0 & 1 & -a & 1 \end{array} \right) \end{aligned}$$

Wir sehen schon jetzt die Abhängigkeit von a . Wenn $-a^2 - a + 2 \neq 0$, hat das LGS keine Lösung. Die zwei Nullstellen von diesem Polynom sind 1 und -2 , also es genügt, die Lösungen in diesen zwei Fällen zu bestimmen

Fall 1: Die Zielmatrix ist

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_1-R_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Die Lösungsmenge ist

$$L = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : t \in \mathbb{R} \right\}.$$

Fall 2: Die Zielmatrix ist

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 3 & -2 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_1+2R_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 7 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Die Lösungsmenge ist

$$L = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -7 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : t \in \mathbb{R} \right\}.$$

□

Übungsstunde 5

Vektorräume, Unterräume, Lineare Hüllen

5.1 Quiz 3

Sei K ein Körper und $a \in K^*$. Finde die reduzierte Zeilenstufenform der folgenden Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 & a^3 \\ a & a^2 & a^3 + a & a^4 + a^2 - a \end{pmatrix}.$$

Lösung.

$$\begin{pmatrix} 1 & a & a^2 & a^3 \\ a & a^2 & a^3 + a & a^4 + a^2 - a \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 & a^3 \\ 0 & 0 & a & a^2 - a \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 & a^3 \\ 0 & 0 & 1 & a - 1 \end{pmatrix} \\ \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & a & 0 & a^2 \\ 0 & 0 & 1 & a - 1 \end{pmatrix}.$$

□

5.2 Besprechung Serie 3 und 4

Serie 3

1. In Aufgabe 2 werden die Elemente eines endlichen Körpers durch \bar{a} ausgedrückt. Diese Notation ist anders wie in der Vorlesung und hat auch eine andere Bedeutung. Wir nehmen $\mathbb{F}_p = \{\bar{0}, \bar{1}, \bar{2}, \dots, \overline{p-1}\}$ für p prim als ein Beispiel. Wir betrachten die Äquivalenzrelation \sim auf \mathbb{Z} definiert durch

$$x \sim y \iff x - y = pk, k \in \mathbb{Z} \iff x \equiv y \pmod{p}.$$

Erinnerung aus Analysis I: eine Relation heisst eine Äquivalenzrelation wenn sie reflexiv, transitiv, und symmetrisch ist. Basierend auf diese Äquivalenzrelation definieren

wir

$$\bar{a} := \{a + pk : k \in \mathbb{Z}\} = a + p\mathbb{Z} = [a]_{\sim},$$

also \bar{a} ist die Äquivalenzklasse von a bezüglich diese Relation. Beachte: hier ist \bar{a} eine Menge, nicht nur eine ganze Zahl. \mathbb{F}_p ist die Menge aller Äquivalenzklassen, also

$$\mathbb{F}_p = \{[a]_{\sim} : a \in \mathbb{Z}\}.$$

Weiter definieren wir auf \mathbb{F}_p $+$ und \cdot durch Repräsentanten:

$$[x]_{\sim} + [y]_{\sim} = [x + y]_{\sim},$$

$$[x]_{\sim} \cdot [y]_{\sim} = [x \cdot y]_{\sim}.$$

Man prüft, dass die Operationen wohldefiniert sind, d.h. unabhängig von den Repräsentanten. Durch diese Definition ergibt sich derselbe Körper wie ihr in der Vorlesung durch die Additions- und Multiplikationstabellen definiert habt, es ist aber wichtig im Kopf zu halten, dass es hier um Äquivalenzklassen handelt, nicht nur Zahlen. Konstruktionen durch Äquivalenzrelationen sind tauchen überall auf, nicht nur bei der Definition von gewissen Körpern, sondern auch später im Rahmen von Vektorräumen.

2. Aufgabe 6 ist etwa schwer, deshalb wollen wir uns den Beweis genauer anschauen.

- (a) Die Abbildung $m_b(x) = b \cdot x$ ist bijektiv, weil Links- und Rechtsinversabbildungen existieren, beide sind nämlich gegeben durch $m_{b^{-1}}$. Insbesondere ist $m_b(k) = k$.

Somit gilt

$$b \cdot S = b \cdot \sum_{x \in k} x = \sum_{x \in k} b \cdot x = \sum_{\substack{y=b \cdot x \\ x \in k}} y = \sum_{y \in k} y = S,$$

daraus folgt

$$(1 - b)S = 0 \quad \forall b \neq 0.$$

Da k mehr als zwei Elemente hat, gibt es ein $b \in k \setminus \{0, 1\}$ und es muss $S = 0$ gelten.

- (b) Wenn das Inverselement von $x \in k$ ungleich x ist, können wir immer x und x^{-1} als ein Paar betrachten und wir kommen nur eine 1 im Produkt. Daher genügt es, “problematische Elemente zu bringen, also die Elemente mit $x = x^{-1}$, bei denen wir ein solches Paar nicht bilden können. Der wichtigste Punkt ist, dass nur 1 und -1 diese Gleichung erfüllen kann, weil das Polynom

$$(x + 1)(x - 1) \in k[x]$$

schon 1 und -1 als Nullstellen hat und ein Polynom in $k[x]$ vom Grad 2 höchstens 2 Nullstellen in k besitzen kann. Somit erhalten wir am Ende nur einen Faktor von -1 wegen $-1 \in k$.

Serie 4 Aufgabe 5 ist ein bisschen kompliziert. Es sieht sehr intuitiv aus, braucht aber sorgfältige Begründung. Die Idee ist Kontraposition zu verwenden: wir nehmen an, dass keine Zeile von A kein Vielfaches von der anderen ist, und wollen schliessen, dass $Ax = b$ eine Lösung hat. Also sei

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}.$$

Jetzt machen wir eine Fallunterscheidung.

Fall 1: $a \neq 0$. Dann dürfen wir durch a teilen. (Wichtig! Sonst dürfen wir das nicht.) Nach elementaren Zeilenumformungen erhalten wir

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{b}{a} & \frac{\alpha}{a} \\ 0 & 1 & (\beta - \frac{c}{a}\alpha)/(d - \frac{c}{a}b) \end{array} \right)$$

Das Teilen durch $d - \frac{c}{a}b$ ist zulässig wegen der Annahme. Nun hat das LGS eine Lösung, wie gewünscht.

Fall 2: $a = 0$. Falls jetzt $c \neq 0$, haben wir eine ähnliche Situation wie im Fall 1, nach Vertauschen von Zeilen können wir wie vorher vorgehen, so hat das LGS auch eine Lösung. Falls $c = 0$, dass muss mindestens eines von b und d ungleich 0. So haben wir

$$\left(\begin{array}{cc|c} 0 & b & \alpha \\ 0 & d & \beta \end{array} \right),$$

aber dann ist eine Zeile immer ein Vielfaches von der anderen, egal welche Werte b und d annehmen.

So schliessen wir, dass das LGS in allen Fällen für alle $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ eine Lösung hat.

5.3 Vektorräume und Unterräume

Hier sind ein paar Nicht-Beispiele.

Beispiel 5.1.

1. Die 1-Sphäre $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\} \subseteq \mathbb{R}^2$.

2. Der *affine* Unterraum

$$\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -7 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : t \in \mathbb{R} \right\} \subseteq \mathbb{R}^3.$$

3. $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x, y \in \mathbb{Z}\} \subseteq \mathbb{R}^2$ ist abgeschlossen unter Addition, aber nicht unter Skalarmultiplikation.
4. $\{p(x) = ax^2 + bx + c : a \neq 0\} \subseteq \mathbb{R}[x]$ ist nicht abgeschlossen unter Addition und enthält nicht das Nullelement.
5. $\{f \in C^0(\mathbb{R}) : f(0) = 1\} \subseteq C^0(\mathbb{R})$ enthält die Nullfunktion $f \equiv 0$ nicht.

Übung 5.2. Sei V ein Vektorraum über K . Welche der folgenden Aussagen ist wahr? Geben Sie einen Beweis oder ein Gegenbeispiel.

- (a) Sei $v \in V$, dann ist die Menge

$$W := \{w \in V \mid \exists \lambda \in K : w = \lambda \cdot v\}$$

ein Unterraum von V .

- (b) Eine Teilmenge $W \subseteq V$ ist genau dann ein Unterraum, wenn $\langle W \rangle = W$.
 (c) Seien $S_1, S_2 \subseteq V$ Teilmengen. Dann gilt

$$\langle S_1 \cup S_2 \rangle = \langle S_1 \rangle + \langle S_2 \rangle.$$

- (d) Seien $S_1, S_2 \subseteq V$ Teilmengen. Dann gilt

$$\langle S_1 \cap S_2 \rangle = \langle S_1 \rangle \cap \langle S_2 \rangle.$$

Lösung. (a) Ja. Sei $v \in V$ und

$$W := \{w \in V \mid \exists \lambda \in K : w = \lambda v\}.$$

Dann ist $W = \langle v \rangle$, also die von v erzeugte lineare Hülle, und damit ein Unterraum von V .

- (b) „ \Leftarrow “: Sei $W \subseteq V$ mit $\langle W \rangle = W$. Da die lineare Hülle $\langle W \rangle$ definitionsgemäss ein Unterraum ist, folgt W ist ein Unterraum.

„ \Rightarrow “: Sei W ein Unterraum von V . Dann ist jede endliche Linearkombination von Elementen aus W wieder in W , also $\langle W \rangle \subseteq W$. Die andere Inklusion $W \subseteq \langle W \rangle$ gilt stets, also folgt $\langle W \rangle = W$.

(c) Seien $S_1, S_2 \subseteq V$ Teilmengen. Es gilt

$$\langle S_1 \cup S_2 \rangle = \langle S_1 \rangle + \langle S_2 \rangle.$$

„ \supseteq “: Wegen $S_i \subseteq S_1 \cup S_2$ für $i = 1, 2$ folgt $\langle S_i \rangle \subseteq \langle S_1 \cup S_2 \rangle$ für $i = 1, 2$. Da $\langle S_1 \cup S_2 \rangle$ ein Unterraum ist, ist auch die Summe $\langle S_1 \rangle + \langle S_2 \rangle$ in $\langle S_1 \cup S_2 \rangle$.

„ \subseteq “: Wegen $S_i \subseteq \langle S_i \rangle \subseteq \langle S_1 \rangle + \langle S_2 \rangle$ für $i = 1, 2$ gilt $S_1 \cup S_2 \subseteq \langle S_1 \rangle + \langle S_2 \rangle$. Da $\langle S_1 \rangle + \langle S_2 \rangle$ ein Unterraum ist, enthält er auch alle endlichen Linearkombinationen aus $S_1 \cup S_2$, also $\langle S_1 \cup S_2 \rangle \subseteq \langle S_1 \rangle + \langle S_2 \rangle$.

Damit folgt die Gleichheit.

(d) Falsch. Betrachte ein Gegenbeispiel in $V = \mathbb{R}^2$. Sei

$$S_1 = \{(1, 0)\}, \quad S_2 = \{(3, 0)\}.$$

Dann ist $S_1 \cap S_2 = \emptyset$ und somit $\langle S_1 \cap S_2 \rangle = \langle \emptyset \rangle = \{0\}$. Dagegen sind

$$\langle S_1 \rangle = \{(t, 0) : t \in \mathbb{R}\} = \langle S_2 \rangle,$$

also $\langle S_1 \rangle \cap \langle S_2 \rangle = \{(t, 0) : t \in \mathbb{R}\} \neq \{0\}$. Somit ist im Allgemeinen $\langle S_1 \cap S_2 \rangle \neq \langle S_1 \rangle \cap \langle S_2 \rangle$.

□

Beispiel 5.3. Sei $A \in M_{m \times n}(K)$ eine Matrix:

$$A = \begin{pmatrix} | & | & & | \\ v_1 & v_2 & \cdots & v_m \\ | & | & & | \end{pmatrix}.$$

Man überprüft, dass

$$V = \left\{ \sum_{i=1}^n \alpha_i v_i : \alpha_i \in K \ \forall 1 \leq i \leq n \right\}$$

ein Vektorraum ist. Dies wird den **Spaltenraum** von A genannt. Der Spaltenraum spielt eine grosse Rolle, wenn wir später Matrizen als lineare Abbildungen betrachten.

Definition 5.4. Sei $A \in M_{m \times n}(K)$ und $x \in K^n$. Wir definieren die Multiplikation von A mit x als

$$Ax = v \in \mathbb{R}^m,$$

wobei v durch

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

gegeben ist.

Bemerkung 5.5. Alternativ kann man Ax als

$$Ax = \sum_{j=1}^n x_j v_j$$

betrachten, wobei v_j für $1 \leq j \leq n$ die Spalten von A sind.

Dadurch sehen wir, ob das LGS $Ax = b$ eine Lösung hat hängt lediglich davon ab, ob b im Spaltenraum von A liegt. Nächste Woche werden wir Matrizen als lineare Abbildungen betrachten und anhand von Eigenschaften der linearen Abbildungen die Lösungsmengen von LGS eingehend studieren.

Übungsstunde 6

Matrizen als lineare Abbildungen, Lineare Unabhängigkeit

6.1 Quiz 4

Betrachte \mathbb{R}^2 mit den folgenden Operationen

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + x_1 \\ y + y_1 \end{pmatrix}, \quad x, x_1, y, y_1 \in \mathbb{R}$$

$$\alpha \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha x \\ y \end{pmatrix}, \quad \alpha, x, y \in \mathbb{R}.$$

Ist \mathbb{R}^2 mit diesen Operationen ein Vektorraum über \mathbb{R} ?

Lösung. Nein. Für $\alpha = 0$ haben wir

$$0 \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \text{für } y \neq 0.$$

□

6.2 Besprechung Serie 5

1. Aufgabe 1: Es ist immer gut, eine Fallunterscheidung zu machen, wenn man eine Zahl durch eine Unbekannte teilt. Hier darf man nur teilen, wenn $m \neq \pm 2$ ist, und man muss die Fälle $m = \pm 2$ separat analysieren.
2. Aufgabe 4: Die Addition ist nicht assoziativ! Es gilt

$$((-\infty) + \infty) + \infty = \infty \neq 0 = -\infty + \infty = -\infty + (\infty + \infty).$$

6.3 Matrizen als lineare Abbildungen

Wir werden jetzt lineare Abbildungen — die wichtigsten Objekte der Lineare Algebra kennenlernen, durch Matrizen eine Intuition dafür bekommen, und diese mit LGS in Zusammenhang bringen. Als Referenz verwende ich [\[Zer24\]](#).

Es sei K ein Körper.

Definition 6.1. Es seien V, W Vektorräume über K . Eine Funktion $T : V \rightarrow W$ ist eine **lineare Abbildung**, wenn sie folgende Bedingungen erfüllt:

1. es gilt $T(v_1 + v_2) = T(v_1) + T(v_2)$ für alle $v_1, v_2 \in V$;
2. es gilt $T(\alpha v) = \alpha T(v)$ für alle $v \in V, \alpha \in K$.

Mit anderen Worten, T respektiert die Vektoraddition und Skalarmultiplikation.

Proposition 6.2. Sei $A \in M_{m \times n}(K)$. Dann ist $T_A : K^n \rightarrow K^m$ definiert durch $T_A(x) = Ax$ eine lineare Abbildung.

Beweis. Folgt direkt aus der Definition von Matrix-Vektor Multiplikation. □

Wir wollen lineare Abbildungen studieren durch zwei Vektorräume, einer davon ist:

Definition 6.3. Es seien V, W Vektorräume über K , und es sei $T : V \rightarrow V$ eine lineare Abbildung. Der **Kern** von T ist

$$\ker(T) = \{v \in V : T(v) = 0_W\} \subseteq V$$

Lemma 6.4. $\ker(T)$ ist ein Unterraum von V .

Beweis. Zunächst gilt $0_V \in \ker(T)$ wegen der zweiten Eigenschaft einer lineare Abbildung. Seien $v_1, v_2 \in \ker(T)$, dann ist wegen der Linearität

$$T(v_1 + v_2) = T(v_1) + T(v_2) = 0_W + 0_W = 0_W.$$

Für $v \in V, \lambda \in K$ gilt

$$T(\lambda v) = \lambda T(v) = \lambda \cdot 0_W = 0.$$

Somit ist $\ker(T)$ ein Unterraum von V . □

Korollar 6.5. Sei $A \in M_{m \times n}(K)$, dann ist $\{x \in \mathbb{R}^n : Ax = 0_{K^m}\}$ ein Unterraum von \mathbb{R}^n .

Beweis. Es gilt $T(0_V) = T(0 \cdot 0_V) = 0 \cdot T(0_V) = 0$, also ist $0_V \in \ker(T)$. Nach Proposition 6.2 ist die Abbildung $T : K^n \rightarrow K^m$, $x \mapsto Ax$ eine lineare Abbildung. Weiter ist $\ker(T) = \{x \in \mathbb{R}^n : Ax = 0_{K^m}\}$, und nach Lemma 6.4 ist $\ker(T)$ ein Unterraum von K^n . \square

Bemerkung 6.6. Korollar 6.5 zeigt, dass Lösungsmengen eines *homogenen* LGS Unterräume sind. Wenn ein homogenes LGS eine nicht triviale Lösung hat (d.h. $x \neq 0_{K^n}$ mit $Ax = 0_{K^m}$), dann hat es automatisch unendliche viele Lösungen wenn K unendlich ist.

Der Kern gibt uns eine vollständigen Beschreibung der Struktur der Lösungsmenge eines homogenen LGS. Aber was passiert wenn wir ein *inhomogenes* LGS haben? Welche Eigenschaften des LGS bestimmen, ob es eine Lösung hat oder nicht? Diese Fragen werden wir mit Hilfe eines anderen Begriffs beantworten. Ihr habt schon seit ein paar Wochen das Bild einer Funktion kennengelernt. Die Bilder von linearen Abbildungen haben, ohne Überraschung, auch interessante Eigenschaften.

Bemerkung 6.7. Wir schreiben $\text{im}(T)$ fürs Bild von T .

Proposition 6.8. $\text{im}(T)$ ist ein Unterraum von W .

Beweis. Zuerst ist $T(0_V) = 0_W$ und somit $0_W \in \text{im}(T)$. Für $w_1, w_2 \in \text{im}(T)$, gibt es $v_1, v_2 \in V$ mit $T(v_1) = w_1$, $T(v_2) = w_2$. So ist

$$w_1 + w_2 = T(v_1) + T(v_2) = T(v_1 + v_2) \in \text{im}(T).$$

Analog zeigt man, dass $\lambda w \in \text{im}(T)$ für $w \in \text{im}(T)$ und $\lambda \in \mathbb{R}$ gilt. \square

Zusammenfassend: Ob ein LGS eine Lösung hat, hängt davon ab, ob $b \in \text{im}(T)$ gilt. Als nächster Schritt wollen die Struktur des Bilds studieren.

Proposition 6.9. Es seien V, W Vektorräume über K , und es sei $T : V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung. Angenommen, dass es $v \in V$ existiert, mit $T(v_0) = b$ für $b \in W$. Dann hat die Gleichung $T(v) = b$ genau eine eindeutige Lösungen, wenn $\ker(T) = \{0_V\}$. Zudem ist $\{v \in V : T(v) = b\}$ ein affiner Unterraum von V .

Beweis. Angenommen gibt es noch eine Lösung $v_0 \neq v \in V$, dass ist $T(v_0 - v) = T(v_0) - T(v) = b - b = 0$, d.h. $0_V \neq v_0 - v \in \ker(T)$. Umgekehrt wenn es $v \in \ker(T) \setminus \{0\}$ gibt, erfüllt $v_0 + v$ ebenfalls die Gleichung, da $T(v_0 + v) = T(v_0) + T(v) = b + 0_W = b$. Die Lösungsmenge ist somit gegeben durch $\{v_0 + v \in V : v \in \ker(T)\} = v_0 + \ker(T)$, also ein affiner Unterraum. \square

Jetzt haben wir eine vollständige Beschreibung der Lösungsmengen von LGS. Insbesondere sehen wir, dass ein homogenes LGS lediglich nur ein Spezialfall eines inhomogenen LGS ist,

wobei wir v_0 durch 0_V ersetzen können und die Lösungsmenge durch $\ker(T_A)$ gegeben ist.

Eine sehr natürliche Frage ist: Wie wissen wir, ob ein homogenes LGS nichttriviale Lösungen hat? Also wie wissen wir, ob $\ker(T_A) = \{0_V\}$? Diese Frage hängt auch damit zusammen, ob ein LGS eine eindeutige oder mehrere Lösungen hat. Diese Frage können wir mit *linearen Unabhängigkeit* beantworten.

Lemma 6.10. *Sei $A \in M_{m \times n}(K)$, dann ist $\ker(A) = \{0_{K^n}\}$ genau dann, wenn die Spalten von A linear unabhängig sind.*

Beweis. Folgt direkt aus der Definition von Matrix-Vektor Multiplikation und vom Kern. \square

Aus Proposition [6.9](#) folgt, dass ein LGS genau dann eine eindeutige Lösung hat, wenn die Spalten von A linear unabhängig sind. Bis jetzt haben wir die Grundeigenschaften von LGS und den Zusammenhang mit linearen Abbildungen vollständig verstanden.

6.4 Mehr zu linearer Unabhängigkeit

Definition 6.11. Es sei K ein Körper $A \in M_{n \times n}(K)$. A heißt **nilpotent** mit **Nilpotenzgrad** $m \in \mathbb{N}$ falls $A^m = 0$ und $A^{m-1} \neq 0_{n \times n}$.

Übung 6.12. Es seien $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ nilpotent mit Nilpotenzgrad m . Zeigen Sie, dass es $v \in \mathbb{R}^n$ existiert, sodass $v, Av, \dots, A^{m-1}v$ linear unabhängig sind.

[**Hinweis.** Wähle den Vektor v durch $A^{m-1}v \neq 0$.]

Lösung. Da $A^{m-1} \neq 0_{n \times n}$, ist $\ker(T_A) \neq \mathbb{R}^n$ und es gibt $v \in \mathbb{R}^n \setminus \ker(T_A)$, also $A^{m-1}v \neq 0_{\mathbb{R}^n}$. Wir wollen zeigen, dass $v, Av, \dots, A^{m-1}v$ linear unabhängig sind, d. h. dass die Gleichung

$$\lambda_0 v + \lambda_1 Av + \dots + \lambda_{m-1} A^{m-1}v = 0$$

nur die triviale Lösung $\lambda_0 = \lambda_1 = \dots = \lambda_{m-1} = 0$ hat. Nach mehrmaliger Anwendung von

A bekommen wir:

$$\begin{aligned}\lambda_0 v + \lambda_1 A v + \cdots + \lambda_{m-3} A^{m-3} v + \lambda_{m-2} A^{m-2} v + \lambda_{m-1} A^{m-1} v &= 0 \\ \lambda_0 A v + \lambda_1 A^2 v + \cdots + \lambda_{m-3} A^{m-2} v + \lambda_{m-2} A^{m-1} v &= 0 \\ \lambda_0 A^2 v + \lambda_1 A^3 v + \cdots + \lambda_{m-3} A^{m-1} v + \lambda_{m-2} A^m v &= 0 \\ &\vdots \\ \lambda_0 A^{m-2} v + \lambda_1 A^{m-1} v &= 0 \\ \lambda_0 A^{m-1} v &= 0\end{aligned}$$

Aus der letzten Zeile folgt, dass $\lambda_0 = 0$, und aus der zweiten letzten, $\lambda_1 = 0$. Wir gehen durch alle Gleichungen und erhalten am Ende $\lambda_0, \dots, \lambda_{m-1} = 0$, was zu beweisen war. \square

Übungsstunde 7

Basis von Vektorräumen

7.1 Quiz 5

Sei V ein Vektorraum über einem Körper K . Welche der folgenden Aussagen gelten im Allgemeinen?

1. Für alle linear **abhängig** (über K) Menge $S = \{v_1, \dots, v_n\} \subseteq V$ gibt es $j \in \{1, \dots, n\}$ sodass $S \setminus \{v_j\}$ linear **unabhängig** über K ist.
2. Für alle linear **abhängig** (über K) Menge $S = \{v_1, \dots, v_n\} \subseteq V$ gibt es $j \in \{1, \dots, n\}$ sodass $\text{span}(S \setminus \{v_j\}) = \text{span}(S)$.
3. Für alle $d \geq 0$, die folgenden Polynome vom Grad d sind linear **unabhängig** über \mathbb{R}

$$\begin{array}{c} 1 + x + x^2 + x^3 + \dots + x^d \\ x + x^2 + x^3 + \dots + x^d \\ x^2 + x^3 + \dots + x^d \\ \vdots \\ x^d. \end{array}$$

Lösung.

1. Falsch. Gegenbeispiel: $\{(1, 0), (2, 0), (3, 0)\} \subseteq \mathbb{R}^2$.
2. Wahr. Siehe Vorlesung.
3. Wahr.

□

7.2 Besprechung Serie 6

1. Aufgabe 4 ist sehr ähnlich zu was wir letzte Woche gemacht haben. Der Unterschied ist, dass der Vektor x fix ist und wir eine Matrix A auf Ax abbilden. Diese Abbildung ist ebenfalls linear, wir sind also in einer guten Situation. Obwohl diese Aufgabe nicht

besonders schwer ist, wollte ich einiges dazu Sagen. Wir wissen dass Matrizen linearen Abbildungen entsprechen, somit können wir die Abbildung als $T_A \mapsto T_A(x)$ auffassen für fixes x . Allgemeiner können wir die lineare Abbildung $T \mapsto T(x)$ für beliebige lineare Abbildungen betrachten, die im gewissen Sinne „dual“ zu $x \mapsto T(x)$ ist. Diese Idee ist zentral in der linearen Algebra, wie ihr später noch sehen werdet.

2. Für Aufgabe 6 habt manche von euch nur eine endliche Menge als Basis geschrieben. Leider sind beide Vektorräume unendlich dimensional. Wichtig: das N in der Definition der Vektorräume ist keine fixe Zahl für alle Vektoren/Folgen, sondern hängt von der Folge ab und kann beliebig gross sein. Daher ist eine endliche Basis nicht genug.

7.3 Basis

Übung 7.1. Betrachten Sie die folgenden Unterräume von \mathbb{R}^4 :

$$U := \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_2 - 2x_3 + x_4 = 0\},$$

$$V := \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_1 = x_4, x_1 + x_2 - 2x_3 - x_4 = 0\}.$$

Bestimmen Sie jeweils eine Basis und die Dimension von

- a) U ,
- b) V ,
- c) $U \cap V$.

Lösung. a) U ist die Lösungsmenge des linearen Gleichungssystems mit einer Gleichung

$$x_2 - 2x_3 + x_4 = 0.$$

Zur Parametrisierung wählen wir x_1, x_3, x_4 als freie Parameter. Aus der Gleichung folgt

$$x_2 = 2x_3 - x_4.$$

Damit lässt sich ein Vektor $x \in U$ schreiben als

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ 2x_3 - x_4 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_4 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Daher bilden die Vektoren

$$a^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad a^{(2)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad a^{(3)} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

eine Basis von U . So ist $\dim U = 3$.

b) V ist die Lösungsmenge des linearen Gleichungssystems

$$\begin{cases} x_1 - x_4 = 0, \\ x_1 + x_2 - 2x_3 - x_4 = 0. \end{cases}$$

Aus $x_1 = x_4$ folgt durch Einsetzen in die zweite Gleichung

$$x_4 + x_2 - 2x_3 - x_4 = x_2 - 2x_3 = 0 \quad \Rightarrow \quad x_2 = 2x_3.$$

Wir wählen x_3 und x_4 als freie Parameter. Dann gilt

$$x = \begin{pmatrix} x_4 \\ 2x_3 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = x_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_4 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Daher bilden die Vektoren

$$b^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad b^{(2)} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

eine Basis von V . Folglich ist $\dim V = 2$.

c) Ein Vektor $x = (x_1, x_2, x_3, x_4)$ liegt in $U \cap V$, genau dann, wenn er alle drei Gleichungen erfüllt:

$$\begin{cases} x_2 - 2x_3 + x_4 = 0, \\ x_1 + x_2 - 2x_3 - x_4 = 0, \\ x_1 - x_4 = 0. \end{cases}$$

Aus $x_1 - x_4 = 0$ folgt $x_1 = x_4$. Setzt man dies in die zweite Gleichung ein, erhält man

$$x_4 + x_2 - 2x_3 - x_4 = x_2 - 2x_3 = 0 \quad \implies \quad x_2 = 2x_3.$$

Nun überprüft man die erste Gleichung:

$$x_2 - 2x_3 + x_4 = 2x_3 - 2x_3 + x_4 = x_4 = 0.$$

Also muss $x_4 = 0$ und damit $x_1 = 0$. Damit bleibt x_3 als freier Parameter und

$$x = \begin{pmatrix} 0 \\ 2x_3 \\ x_3 \\ 0 \end{pmatrix} = x_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Somit ist

$$c^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

eine Basis von $U \cap V$ und wir erhalten $\dim U \cap V = 1$.

□

Übung 7.2. Es sei $V = \mathbb{R}[x]_3$ der Vektorraum der Polynome vom Grad ≤ 3 . Man betrachte $W = \{p \in \mathbb{R}[x]_3 : p(0) = p(1) = 0\} \subseteq V$.

1. Man zeige, dass W ein Unterraum von V ist.
2. Man bestimme eine Basis von W . Was ist die Dimension von W ?

Lösung.

1. Man kann natürlich die Unterraumaxiome überprüfen, aber mit was wir letzte Woche gesehen haben, haben wir bessere Werkzeuge, mit denen wir die Struktur eines Unterraums bestimmen können. Definiere $T : \mathbb{R}[x]_3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ durch

$$p \longmapsto (p(0), p(1)).$$

Man prüft, dass diese Abbildung linear ist. Somit ist $W = \ker T$ ein Unterraum.

2. Ein Polynom aus $\mathbb{R}[x]_3$ sieht wie folgt aus $p(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3$. Damit $p \in W$

muss gelten

$$p(0) = a_0 = 0 \implies a_0 = 0,$$

$$p(1) = a_0 + a_1 + a_2 + a_3 = 0 \implies a_3 = -(a_0 + a_1 + a_2) = -(a_1 + a_2).$$

Es wir erhalten

$$p(x) = a_1x + a_2x^2 - (a_1 + a_2)x^3 = a_1(x - x^3) + a_2(x_2 - x3).$$

Eine Basis von W ist somit $\{x - x^3, x^2 - x^3\}$ und die Dimension von W ist $\dim(W) = 2$.

□

In Übung [7.2](#) haben wir eine lineare Abbildung definiert, wobei $\text{im}(T) = \mathbb{R}^2$, weil $T(1) = (1, 1)$ und $T(x) = (0, 1)$ eine Basis von \mathbb{R}^2 bilden. Also gilt

$$\dim V = 4, \quad \dim \ker(T) = 2, \dim \text{im}(T) = 2.$$

Insbesondere ist $\dim V = \dim \ker(T) + \dim \text{im}(T)$. In Übung [7.1](#) (a), können wir auch eine lineare Abbildung definieren, nämlich $T' : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$ mit $T'(x_1, x_2, x_3, x_4) = x_2 - 2x_3 + x_4$. So ist $\ker(T') = U$, $\text{im}(T') = \mathbb{R}$ und

$$\dim \mathbb{R}^4 = 4, \quad \dim \ker(T') = 3, \dim \text{im}(T') = 1.$$

Es gilt ebenfalls $\dim \mathbb{R}^4 = \dim \ker(T') + \dim \text{im}(T')$. Man könnte vermuten, dass diese Formel allgemein gelten könnte, was intuitiv auch Sinn macht: Die Vektoren im Kern gehen durch die Abbildung verloren, also wir können sie nicht mehr im Bild finden, entsprechend muss das Bild klein sein wenn der Kern gross ist. Dies ist tatsächlich der Fall und es gilt folgendes Theorem.

Theorem 7.3 (Rank-Nullity Theorem). *Es seien V, W endlich-dimensionale Vektorräume über K , und es sei $T : V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung. Dann gilt*

$$\dim_K V = \dim_K \ker(T) + \dim_K \text{im}(T).$$

Dieses Theorem kann man mit einer Basis von V Beweis, ihr werdet den Beweis später in der Vorlesung sehen. Ich wollte es hier erwähnen, weil es genau unsere Beobachtung und Intuition über lineare Abbildungen erklärt.

7.4 Das Auswahlaxiom

Die Existenz einer Basis von einem endlich-dimensionalen Vektorraum ist leicht zu zeigen. Im Allgemeinen ist es aber gar nicht trivial, dass jeder Vektorraum eine Basis hat. Man könnte versuchen, dasselbe Argument wie im endlich-dimensionalen Fall anzuwenden, was man aber bekommt ist, dass man potenziell unendlich oft Elemente auswählen muss und der Prozess hört einfach nie auf. Man erhält also nie eine vollständige Basis, wenn der Vektorraum unendlich dimensional ist. So muss einige Annahmen treffen, um so etwas zu ermöglichen. Genau deswegen brauchen wir das Auswahlaxiom. Das Auswahlaxiom ist beweisbar aus anderen Sätzen, sonder muss angenommen werden.

Auswahlaxiom. Sei \mathcal{F} eine Familie von nicht leeren Mengen. Dann existiert eine Funktion

$$f : \mathcal{F} \longrightarrow \bigcup_{A \in \mathcal{F}}$$

mit $f(A) \in A$ für alle $A \in \mathcal{F}$.

Bemerkung 7.4. f wird eine Auswahlfunktion genannt, es wählt für jedes $A \in \mathcal{F}$ ein Element $f(A) \in A$ aus.

In der Praxis werden oft äquivalente Formen des Auswahlaxioms verwendet. Wir werden uns hauptsächlich mit dem folgenden Teichmüller Prinzip beschäftigen. Hier müssen wir zuerst einige Sachen definieren. Obwohl ich hier allgemeinere Definitionen gebe als was wir in der Übung gemacht haben, genügt es eigentlich zu wissen, dass die Inklusion auch eine Partialordnung ist, insbesondere können wir ein maximales Element einer Familie von Mengen bezüglich der Inklusion definieren.

Definition 7.5. Eine Menge P zusammen mit einer binäre Relation \leq ist eine **Partialordnung**, falls die Relation \leq reflexiv ($x \leq x$), anti-symmetrisch (aus $x \leq y$ und $y \leq x$ folgt $x = y$), und transitiv (aus $x \leq y$ und $y \leq z$ folgt $x \leq z$) ist.

Definition 7.6. Sei (P, \leq) eine Partialordnung. $x \in P$ heisst ein **maximales Element**, falls aus $x \leq y$ immer $x = y$ folgt.

Definition 7.7. Eine Familie \mathcal{F} von Mengen hat **endlichen Charakter**, falls für jede Menge $x \in \mathcal{F}$ gilt, x ist in \mathcal{F} genau dann, wenn jede endliche Teilmenge von x in \mathcal{F} ist.

Übungsstunde 8

Teichmüller Prinzip und Existenz von Basis

8.1 Besprechung Serie 7

Es gibt eine sehr intuitive Erklärung, wieso die Dimension von U in Aufgabe 4 gleich 4 ist. Es ist klar, dass die Dimension des gesamten Vektorraums von allen Abbildungen $f : \mathbb{F}_5 \rightarrow \mathbb{F}_5$ 5 ist. Wenn wir verlangen

$$\sum_{i=0}^4 f(\bar{i}) = 0,$$

können wir $f(\bar{0})$ bis $f(\bar{3})$ immer noch frei wählen, $f(\bar{4})$ kann aber nur einen bestimmten Wert haben, nachdem wir $f(\bar{0})$ bis $f(\bar{3})$ festgelegt haben. Der „Freiheitsgrad“ ist jetzt 4, daher ist $\dim U = 4$.

8.2 Teichmüller Prinzip und Existenz von Basis

Teichmüller Prinzip. Ist \mathcal{F} eine nicht-leere Familie von Mengen mit endlichem Charakter, so hat \mathcal{F} ein bezüglich \subseteq maximales Element.

Satz 8.1. *Jedes Erzeugendensystem eines Vektorraums V enthält eine Basis von V .*

Beweis. Sei V ein Vektorraum über K und E ein Erzeugendensystem von V . Definiere

$$\mathcal{F} : \{X \in E : X \text{ ist linear unabhängig}\}.$$

Dann hat \mathcal{F} endlichen Charakter: Sei $X \in \mathcal{F}$ und $A \subseteq X$ eine endliche Teilmenge. Dann ist A klarerweise linear unabhängig. Sei umgekehrt alle endliche Teilmenge von X linear unabhängig. Angenommen gibt es $x_1, \dots, x_n \in X$ und $\alpha_1, \alpha_n \in K$ mit

$$\alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_n x_n = 0.$$

Dann ist $\{x_1, \dots, x_n\} \subseteq X$ eine endliche Teilmenge (Hier sieht man, wie wichtig es ist, dass wir nur *endliche* Linearkombinationen erlauben! Sonst hätten wir möglicherweise eine unendliche Menge hier.), welche per Annahme linear unabhängig ist. Daraus folgt $\alpha_1, \dots, \alpha_n =$

0 und X ist linear unabhängig. Somit ist $X \in \mathcal{F}$.

Nach dem Teichmüller Prinzip enthält F also eine maximale Menge M bezüglich Inklusion. Nach Definition von F ist M linear unabhängig und wegen der Maximalität ist M erzeugend (Wäre M nicht erzeugend, liesse es sich zu einer grösseren linear unabhängigen Menge erweitern.). Somit ist M eine Basis von V . \square

Korollar 8.2. *Jeder Vektorraum besitzt eine Basis.*

Beweis. Klar, da jeder Vektorraum insbesondere ein Erzeugendensystem ist. \square

8.3 Zeilen- und Spaltenräume

Definition 8.3. Der **Spark** einer Matrix $A \in M_{m \times n}(K)$ ist die minimale Anzahl von Spalten die eine linear abhängige Menge bilden.

Bemerkung 8.4. Wir schreiben $\text{rk}(A)$ für den Zeilen- und Spaltenrang (row and column rank) der Matrix A . Ihr werdet später beweisen, dass Zeilenrang gleich Spaltenrang ist.

Übung 8.5. Sei $A \in M_{m \times n}(\mathbb{C})$ Zeigen Sie:

1. Der Spark ist durch die folgende Formel gegeben:

$$\text{spark}(A) = \begin{cases} \min\{\|v\|_0 : v \neq 0, Av = 0\}, & \text{falls die Menge nicht leer ist,} \\ n + 1, & \text{sonst.} \end{cases}$$

2. Für alle $A \in M_{m \times n}(\mathbb{C})$ gilt $\text{spark}(A) \leq \text{rk}(A) + 1$, und es gibt $A \in M_{m \times n}(\mathbb{C})$ mit $\text{spark}(A) < \text{rk}(A) + 1$. (Dies zeigt, dass der Spark und der Rang wesentlich verschiedene Begriffe sind.)

[Hinweis. $\|v\|_0 = |\{v_i : v_i \neq 0\}|$.]

Lösung. 1. Angenommen, es gibt k linear abhängige Spalten von A , d.h. es existiert $S \subseteq [n]$ mit $|S| = k$, sodass

$$\sum_{i \in S} c_i \phi_i = 0.$$

Setzt man $v \in \mathbb{C}^n$ so, dass $v_i = c_i$ für $i \in S$ und $v_i = 0$ sonst, erhält man $Av = 0$, also $\text{spark}(A) \leq k$.

Analog kann man, ausgehend von $v \in \mathbb{C}^n$ mit $Av = 0$, ein (c_i) konstruieren, das die obige Gleichung erfüllt, wodurch gezeigt wird, dass es $\text{spark}(A)$ viele Spalten gibt, die linear abhängig sind.

Falls es kein solches v gibt, kann es keine linear abhängigen Vektoren geben, und umgekehrt.

2. Wenn $\text{rk}(A) = n$, folgt dies per Definition. Daher nehmen wir an, dass $\text{rk}(A) < n$ gilt. Sei C die grösste Menge von Spaltenvektoren, die linear unabhängig sind. Dann hat C die Kardinalität $\text{rk}(A)$, sodass das Hinzufügen einer weiteren Spalte eine Menge linear abhängiger Vektoren erzeugen würde. Daher gilt

$$\text{spark}(A) \leq \text{rk}(A) + 1.$$

Für $n > 1$ ist $A = (\phi_1, \dots, \phi_n)$ mit $\phi_1 = e_1$ und $\phi_2, \dots, \phi_n = 0_{\mathbb{C}^m}$ ein Beispiel mit $\text{spark}(A) < \text{rk}(A) + 1$, da $\text{spark}(A) = 1$ und $\text{rk}(A) = 1$.

□

8.4 Weitere Übungsaufgaben

Übung 8.6. Betrachten Sie die folgenden Unterräume von K^n :

$$U := \left\{ (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in K^n \mid \sum_{i=1}^n \alpha_i = 0 \right\}, \quad D := \{ (\alpha, \dots, \alpha) \in K^n \mid \alpha \in K \}.$$

Bestimmen Sie eine Basis und die Dimension der Unterräume U , D , $U \cap D$ und $U + D$. **[Hinweis.** Es kommt darauf an, welcher Körper K ist. Versuche Argumente über die Dimension zu verwenden, manchmal geht es schneller so.]

Lösung. Für $n = 0$ ist $U = D = U \cap D = U + D = 0$. Jeder dieser Unterräume hat also die Basis \emptyset und folglich die Dimension 0.

Sei nun $n \geq 1$. Jedes Element $(\alpha, \dots, \alpha) \in D$ ist ein Vielfaches des Vektors $v := (1, \dots, 1)$. Wegen $v \neq 0$ ist $\{v\}$ ein minimales Erzeugendensystem, also eine Basis von D . Insbesondere ist $\dim(D) = 1$.

Sodann liegen die $n - 1$ Vektoren

$$v_1 = (1, -1, 0, \dots, 0), \quad v_2 = (0, 1, -1, 0, \dots, 0), \quad \dots, \quad v_{n-1} = (0, \dots, 0, 1, -1)$$

in U und sind linear unabhängig. Insbesondere ist also $\dim(U) \geq n - 1$. Wegen $(1, 0, \dots, 0) \notin U$ ist aber $\dim(U) < \dim(K^n) = n$ und wir schliessen $\dim(U) = n - 1$. Da die Vektoren v_1, \dots, v_{n-1} linear unabhängig sind und ihre Anzahl gleich der Dimension von U ist, bilden sie eine Basis von U .

Wenn $n \cdot 1 \neq 0$ ist in K , gilt $v = (1, \dots, 1) \notin U$. In diesem Fall gilt $U \cap D = 0$, also ist \emptyset eine Basis von $U \cap D$ und $\dim(U \cap D) = 0$. Wegen $U = \langle v_1, \dots, v_{n-1} \rangle$ folgt ausserdem, dass die Vektoren v, v_1, \dots, v_{n-1} linear unabhängig sind. Das zeigt $\dim(U + D) \geq n$. Da aber $\dim(U + D) \leq \dim(K^n) = n$ ist, schliessen wir, dass $U + D$ Dimension n hat und die Vektoren $\{v, v_1, \dots, v_{n-1}\}$ eine Basis von $U + D$ bilden.

Wenn $n \cdot 1 = 0$ ist in K , gilt $v = (1, \dots, 1) \in U$, also auch $D \subset U$. In diesem Fall ist also $U \cap D = D$ und $U + D = U$. Für beide Unterräume wurde oben eine Basis und die Dimension bestimmt. \square

Literaturverzeichnis

- [Ban25] Afonso S. Bandeira. „Mathematics of Signals, Networks, and Learning“. Vorlesungsskript. 2025.
- [Beu09] Albrecht Beutelspacher. „*Das ist o. B. d. A. trivial!*“. Wiesbaden: Vieweg+Teubner, 2009. ISBN: 978-3-8348-0771-7.
- [Fig25] Alessio Figalli. „Analysis I: One Variable“. Vorlesungsskript. 2025.
- [Hal24] Lorenz Halbeisen. „Grundstrukturen“. Vorlesungsskript. 2024.
- [Hal25] Lorenz Halbeisen. *Combinatorial Set Theory*. Cham: Springer, 2025. ISBN: 978-3-031-91751-6.
- [ML22] Thomas C. T. Michaels und Marcel Liechti. *Prüfungstraining Lineare Algebra*. Cham: Birkhäuser, 2022. ISBN: 978-3-030-65885-4.
- [Zer24] Sarah Zerbes. „Lineare Algebra“. Vorlesungsskript. 2024.