Beispielaufgabe für lineare Unabhängigkeit

Beispiel-Aufgabe. Seien $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \in \mathbb{R}^3$ linear unabhängige Vektoren.

(a) Sind die folgenden Vektoren $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ linear unabhängig

$$\vec{a} := \vec{x} + \vec{y} + 2\vec{z}, \quad \vec{b} := \vec{x} + 2\vec{y} + 5\vec{z}, \quad \vec{c} := 5\vec{x} + 3\vec{y} + 4\vec{z}$$
?

(b) Sind die folgenden Vektoren $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ linear unabhängig

$$\vec{u} := \vec{x} + \vec{y}, \quad \vec{v} := \vec{x} - \vec{y}, \quad \vec{w} := \vec{x} - 2\vec{y} + \vec{z}$$
?

(c) Angenommen $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \ \vec{y} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \vec{z} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$. Berechnen Sie $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ (aus (b)) und schreiben Sie $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z}$ als linear Kombination der Vektoren $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$.

Voraussetzung: Seien $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \in \mathbb{R}^3$ linear unabhängige Vektoren.

(a). Voraussetzung: Seien $\vec{a} := \vec{x} + \vec{y} + 2\vec{z}, \ \vec{b} := \vec{x} + 2\vec{y} + 5\vec{z}, \ \vec{c} := 5\vec{x} + 3\vec{y} + 4\vec{z}$

Behauptung: Die Vektoren $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ sind linear abhängig.

Beweis. Seien $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ gegeben mit

$$\lambda_1 \vec{a} + \lambda_2 \vec{b} + \lambda_3 \vec{c} = \vec{0}.$$

Zu zeigen: Es gibt $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ nicht all gleich null, sodass obige Gleichheit gilt.

Aus der Definition von $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ folgt

$$\vec{0} = \lambda_1 \vec{a} + \lambda_2 \vec{b} + \rho \vec{c} = \lambda_1 (\vec{x} + \vec{y} + 2\vec{z}) + \lambda_2 (\vec{x} + 2\vec{y} + 5\vec{z}) + \rho (5\vec{x} + 3\vec{y} + 4\vec{z}) =$$

$$= (\lambda_1 + \lambda_2 + 5\lambda_3)\vec{x} + (\lambda_1 + 2\lambda_2 + 3\lambda_3)\vec{y} + (2\lambda_1 + 5\lambda_2 + 4\lambda_3)\vec{z}$$

Da nach Voraussetzung $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z}$ linear unabhängig sind, muss gelten

Dies ist äquivalent zur Matrix Gleichung $A \cdot \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, wobei $A := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 4 \end{pmatrix}$.

Wir betrachten die erweiterte Matrix $(A \mid \vec{0})$:

$$(A \mid \vec{0}) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 5 \mid 0 \\ 1 & 2 & 3 \mid 0 \\ 2 & 5 & 4 \mid 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{Z_2 - Z_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 5 \mid 0 \\ 0 & 1 & -2 \mid 0 \\ 0 & 3 & -6 \mid 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{Z_1 - Z_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 7 \mid 0 \\ 0 & 1 & -2 \mid 0 \\ 0 & 0 & 0 \mid 0 \end{pmatrix}$$

Das zugehörige Gleichungssystem hat unendlich viele Lösungen. Insbesondere also auch mindestens eine

Lösung ungleich $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Eine dieser Lösungen ist zum Beispiel: $\lambda_1 = -7$, $\lambda_2 = 2$, $\lambda_3 = 1$.

Man prüft leicht nach, dass für diese Werte (i), (ii), (iii) gelten. Somit gilt also auch:

$$(-7) \cdot \vec{a} + 2 \cdot \vec{b} + 1 \cdot \vec{c} = \vec{0}$$

D.h., die Vektoren $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ sind linear abhängig.

(b). Voraussetzung: Seien $\vec{u} := \vec{x} + \vec{y}$, $\vec{v} := \vec{x} - \vec{y}$, $\vec{w} := \vec{x} - 2\vec{y} + \vec{z}$.

Behauptung: Die Vektoren $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ sind linear unabhängig.

Beweis. Seien $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ gegeben mit $\lambda_1 \vec{u} + \lambda_2 \vec{v} + \lambda_3 \vec{w} = \vec{0}$.

Zu zeigen: Es muss $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$ gelten.

Aus der Definition von $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ folgt

$$\vec{0} = \lambda_1 \vec{u} + \lambda_2 \vec{v} + \lambda_3 \vec{w} = \lambda_1 (\vec{x} + \vec{y}) + \lambda_2 (\vec{x} - \vec{y}) + \lambda_3 (\vec{x} - 2\vec{y} + \vec{z}) = (\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3) \vec{x} + (\lambda_1 - \lambda_2 - 2\lambda_3) \vec{y} + \lambda_3 \vec{z}.$$

Da nach Voraussetzung $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z}$ linear unabhängig sind, muss gelten

Aus (III) erhalten wir $\lambda_3 = 0$. Die beiden anderen Gleichungen werden dadurch zu

$$\lambda_1 + \lambda_2 = 0 \qquad (I')$$

$$\lambda_1 - \lambda_2 = 0 \qquad (II')$$

Hieraus folgert man leicht, dass auch $\lambda_1 = \lambda_2 = 0$, wie gewünscht. Somit sind die Vektoren $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ linear unabhängig.

(c). Voraussetzung: Seien nun $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \ \vec{y} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \ \vec{z} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$

Behauptung: Die Vektoren aus (b) sind $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ und es gelten:

$$\vec{x} = \frac{1}{2}\vec{u} + \frac{1}{2}\vec{v}, \quad \vec{y} = \frac{1}{2}\vec{u} - \frac{1}{2}\vec{v}, \quad \vec{z} = \frac{1}{2}\vec{u} - \frac{3}{2}\vec{v} + \vec{w}$$

Beweis. Man rechnet leicht nach, dass $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ die angegebenen Vektoren sind.

Wir suchen $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ mit $\vec{x} = \lambda_1 \vec{u} + \lambda_2 \vec{v} + \lambda_3 \vec{w}$. Oder äquivalent: Wir suchen eine Lösung für das lineare Gleichungsystem gegeben durch $B\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \vec{x}$.

Weiter wollen wir die linearen Gleichungssysteme gegeben durch $B\begin{pmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \\ \mu_3 \end{pmatrix} = \vec{y}$ und $B\begin{pmatrix} \rho_1 \\ \rho_2 \\ \rho_3 \end{pmatrix} = \vec{z}$ lösen,

wobei $\mu_1, \mu_2, \mu_3, \rho_1, \rho_2, \rho_3 \in \mathbb{R}$.

Wir können natürlich die drei Gleichungssytem lösen und so die behaupteten Lösungen finden. Alternativ wissen wir aber aus Teil (b), dass die Vektoren $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ linear unabhängig sind. Daher wissen wir, dass die Matrix B invertierbar ist. Daraus erhalten wir

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = B^{-1} \vec{x} \quad \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \\ \mu_3 \end{pmatrix} = B^{-1} \vec{y} \quad \begin{pmatrix} \rho_1 \\ \rho_2 \\ \rho_3 \end{pmatrix} = B^{-1} \vec{z},$$

wobei B^{-1} die zu B inverse Matrix ist. Bestimmen wir also die zu B inverse Matrix:

$$(B \mid E_3) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \longrightarrow (selbst) \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (E_3 \mid B^{-1})$$

Wie eben beschrieben, erhalten wir hieraus: $\vec{x} = \frac{1}{2}\vec{u} + \frac{1}{2}\vec{v}$, und $\vec{y} = \frac{1}{2}\vec{u} - \frac{1}{2}\vec{v}$, und $\vec{z} = \frac{1}{2}\vec{u} - \frac{3}{2}\vec{v} + \vec{w}$.