



BEUTH HOCHSCHULE FÜR TECHNIK BERLIN  
University of Applied Sciences

# Gleitkommazahlen und Einführung in die Lineare Algebra

Bachelor Medieninformatik  
Wintersemester 2019/20

Prof. Dr.-Ing. Kristian Hildebrand  
[khildebrand@beuth-hochschule.de](mailto:khildebrand@beuth-hochschule.de)

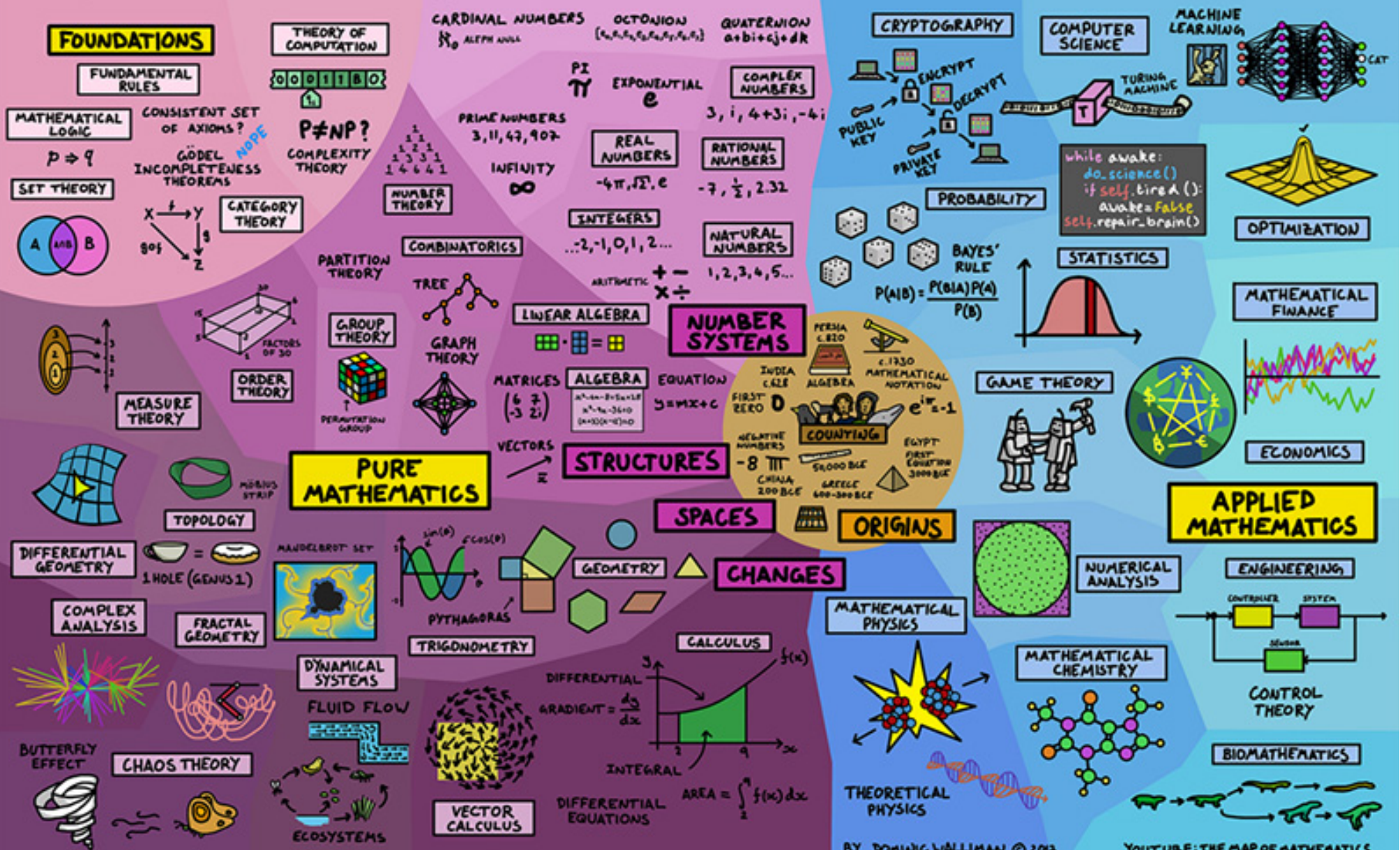
# Lernziele

- Einführung in Lineare Algebra
  - Vektoren / Matrizen
  - Operationen
  - etc.
- Wie funktionieren Gleitkommazahlen?
  - Definition
  - Probleme
  - Beispiele

# Linear Algebra

<http://immersivemath.com/ila/>

# THE MAP OF MATHEMATICS



# Warum ist Lineare Algebra in der Medien-Informatik so wichtig?

- **Repräsentation**

- 3D Punkte im Raum mit denen wir rechnen können
- 2D Punkte im Bild, deren Zusammenhänge interessant sein können
- nD Datenpunkte für Datenauswertung oder Ähnliches

- **Transformationen**

- Geometrische Transformationen
- Kombination von 3D und 2D Punkte

- **Berechnung von Unbekannten**

- **Auswertung von Messwerten**

- Vieles kann in Matrizen dargestellt werden

# Skalare, Vektoren, Matrizen und Tensoren

- **Skalar:**

- Skalar ist einfach eine Zahl  $n \in \mathbb{R}$

- **Vektor:**

- Ein Vektor ist ein Array von Zahlen
- Die Zahlen sind in einer bestimmten Reihenfolge geordnet

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

- **Matrix:**

- Eine Matrix ist ein 2D Array von Zahlen

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} A_{0,0} & A_{0,1} \\ A_{1,0} & A_{1,1} \\ A_{2,0} & A_{2,1} \end{bmatrix}$$

- **Tensoren:**

- Array mit mal als 2-Achsen  $A_{i,j,k}$

**Demo**

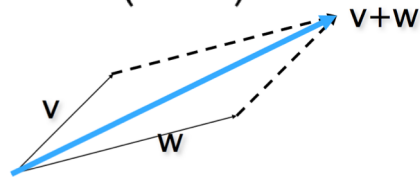
# 2D Vektoren

■ Definition  $\mathbf{v} = (x_1, x_2)$

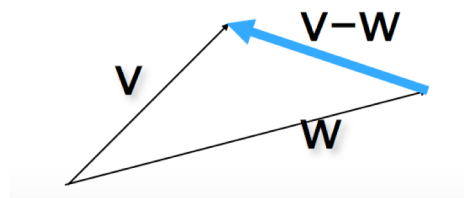
■ Länge  $\|\mathbf{v}\| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$

■ Winkel  $\theta = \tan^{-1}\left(\frac{x_2}{x_1}\right)$

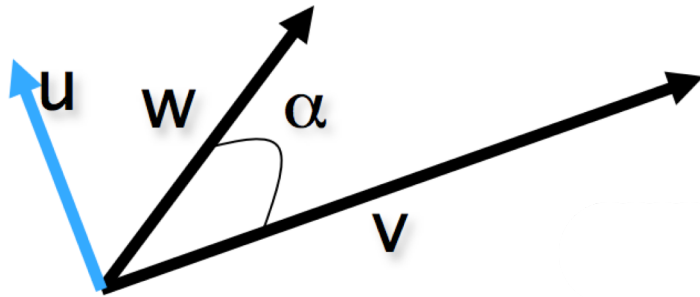
■ Vektoraddition



■ Vektorsubtraktion



# Kreuzprodukt



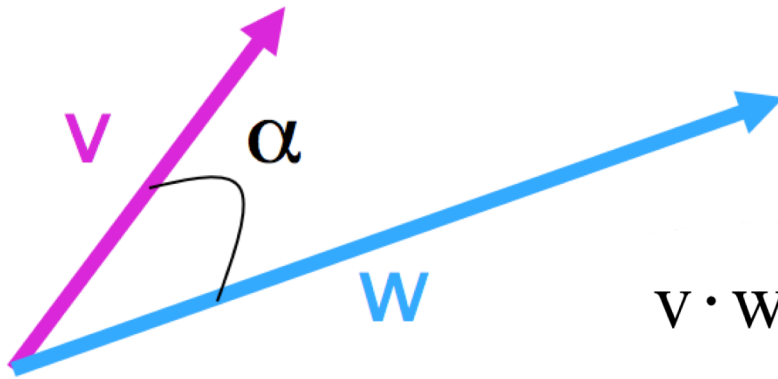
$$u = v \times w$$

$$u \perp v \Rightarrow u \cdot v = (v \times w) \cdot v = 0$$

$$u \perp w \Rightarrow u \cdot w = (v \times w) \cdot w = 0$$



# Skalarprodukt



$$v \cdot w = (x_1, x_2) \cdot (y_1, y_2) = x_1 y_1 + x_2 y_2$$

$$v \cdot w = (x_1, x_2) \cdot (y_1, y_2) = \|v\| \cdot \|w\| \cos \alpha$$

$$\text{if } v \perp w, \quad v \cdot w = 0$$

# Vektorlänge / Normen

- Messung der Länge eines Vektors oder auch zwischen Vektoren

$$||x||_p = \left( \sum_i |x_i|^p \right)^{1/p} \quad p \geq 1$$

- $p = 2$ : Euklidische Distanz/Länge
  - Werte steigen zu Beginn sehr wenig
- $p = 1$ : Manhattan Distanz

# Operationen auf Matrizen

- Addition  $C_{i,j} = A_{i,j} + B_{i,j}$

- Multiplikation  $C_{i,j} = \sum A_{i,k} B_{k,j}$   
<http://matrixmultiplication.xyz/>

- Transponierte  $(AB)^T = B^T A^T$

- Division / Multiplikation mit der Inversen:

$$A^{-1} A = I$$

Demo

# Gleichungssysteme

- lineare Gleichungssysteme lassen sich folgendermaßen formal aufschreiben:

$$Ax = b$$

$$A^{-1}Ax = A^{-1}b$$

$$Ix = A^{-1}b$$

$$x = A^{-1}b$$

- **A** ist eine bekannte Matrix
- **b** ist ein bekannter Vektor
- **x** ein Vektor mit unbekannten Variablen

Demo

# Lineare Abhängigkeit

- LGS kann eine, keine oder unendlich viele Lösungen haben
- Es existiert eine Lösung nur dann, wenn **A** eine Inverse hat
- Linearkombination

$$Ax = \sum_i x_i A_{i,:}$$

← geometrische Interpretation

- Lösung des LGS nur wenn **b** in linearer Hülle liegt
  - Bsp. 3x2 Matrix mit 2D x
  - Bsp. 2x2 Matrix mit identischen Spalten (lineare Abhängigkeit)
- **A** muss eigentlich quadratisch sein  $m=n$  linear unabhängige Spalten haben
  - wenn nicht, dann singulär und Determinante 0
  - Lösung immer noch möglich aber nicht mehr über Inverse

Gleitkommazahlen

# Gleitkommazahlen

- Was sind Gleitkommazahlen?
- Warum sind Gleitkommazahlen gefährlich?
- Warum ist nicht jeder numerische Algorithmus gut?
  - Genauigkeit
  - Performance

# Darstellung einer Gleitkommazahl

- Gleitkommazahl besteht aus 3 Teilen:
  - **Basis  $b$** : Die Basis bestimmt bezüglich welcher Basis die Zahlen dargestellt werden
  - **Mantisse  $m$** : Die Mantisse enthält die Ziffern der Gleitkommazahl. Je mehr Ziffern man abspeichert, umso genau ist die Darstellung.
  - **Exponent  $e$** : Der Exponent speichert die Position des Kommas und damit der Größenordnung der Zahl.

$$m \cdot b^e$$

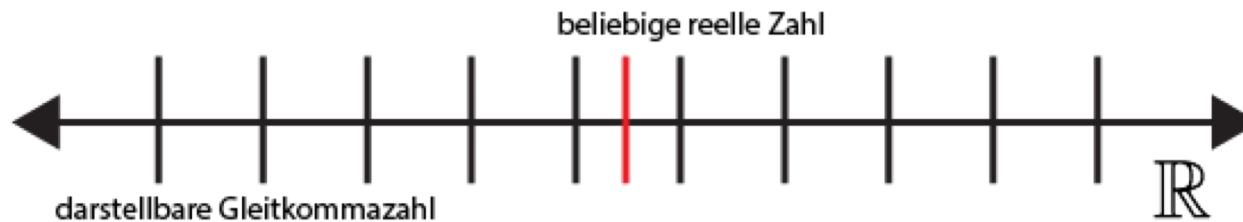
$$123,45678 = 1,2345678 \times 10^2$$

Demo



# Gleitkommazahlen

- Basis  $b = 2$  wird im Computer verwendet
- IEEE 64-Bit Gleitkommazahl
  - 1 Bit für das Vorzeichen
  - 11-Bit für den Exponenten
  - 52-Bit für die Mantisse
- Probleme:
  - manche reelle Zahlen sind nicht darstellbar
  - Auslöschung



Demo