

1. Methode:

$$D_\varphi \left(S_x \cdot \left(D_{-\varphi} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right) \right)$$

$$= \underbrace{\left(D_\varphi \cdot \left(S_x \cdot D_{-\varphi} \right) \right)}_M \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

2. Methode

Bilder der E Einheitsvektoren sind Spalten der Matrix

$$\begin{pmatrix} | & | \\ v_1 & v_2 \\ | & | \end{pmatrix}$$

Def für Matrizen mult:

$$A \cdot (B \cdot v) =: (A \cdot B) \cdot v$$

$$\forall v \in V$$

Hintereinander ausführung von 2×2 Matrizen

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

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

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} a \cdot a' + b c' & a b' + b d' \\ c a' + d c' & c b' + d d' \end{pmatrix}$$

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

Matrixenmultiplikation allgemein

$$\begin{matrix} \rightarrow \\ \downarrow \\ \vdots \end{matrix} \begin{pmatrix} \overset{i}{\dots} & \overset{n}{z_j} & \overset{j}{\dots} \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix} \begin{matrix} \overset{i}{\dots} \\ \vdots \\ \overset{k}{s_i} \\ \vdots \\ \overset{j}{\dots} \end{matrix} = \begin{matrix} \overset{i}{\dots} \\ \vdots \\ \overset{j}{\dots} \end{matrix} \begin{pmatrix} \overset{k}{\dots} & \overset{j}{\dots} \\ \vdots & \vdots \\ \overset{i}{a_{ji}} & \dots \\ \vdots & \vdots \\ \overset{k}{\dots} & \dots \end{pmatrix} \begin{matrix} \overset{i}{\dots} \\ \vdots \\ \overset{j}{\dots} \end{matrix}$$

$$M \cdot \begin{pmatrix} | & | & \dots & | \\ s_1 & \dots & s_k & | \\ | & | & | & | \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} | & | & \dots & | \\ M \cdot s_1 & \dots & M \cdot s_k & | \\ | & | & | & | \end{pmatrix}$$

$$z_j = (w_1 \dots w_n)$$

$$s_i = (v_1 \dots v_n)$$

$$a_{ji} = v_1 w_1 + v_2 w_2 + \dots + v_n w_n$$

$$f: K^k \rightarrow K^n$$

$$g: K^n \rightarrow K^r$$

$$(g \circ f): K^k \rightarrow K^r$$

5.1 Lineare Gleichungssysteme

Wichtige Tatsachen

I gilt: $a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = A$

II und $b_1 x_1 + \dots + b_n x_n = B$

III so gilt auch: $(\lambda a_1 + b_1) x_1 + \dots + (\lambda a_n + b_n) x_n = \lambda A + B$

Konkret: aus $3x + 4y - z = 8$

und $6x + 11y = 23$

folgt $0x + 3y + 2z = 7$

$|\lambda = -2$

I & II ist
gleichwertig zu
III & I

Beispiele ①

Dierckx
form

$$\begin{aligned}
 3x + 4y^{\color{red}{1}} - z^{\color{red}{2}} &= 8 \\
 3y + 2z^{\color{red}{2}} &= 7 \\
 2z &= 4
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 x &= 2 \\
 y &= 1 \\
 z &= 2
 \end{aligned}$$

Lösen durch
Rückwärts
einsetzen

②

$$\begin{aligned}
 3x + 4y - z &= 8 \\
 6x + 11y &= 23 \\
 3x + y - z &= 5
 \end{aligned}$$

Übersichtlicher

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 6 & 11 & 0 \\ 3 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 23 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & -3 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 23 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 23 \\ 5 \end{pmatrix}$$

N

Mehr Beispiele

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ -3 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 7 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ -3 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 7 \\ 7 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ -3 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 7 \\ 7 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 7 \\ 15 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ -3 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 7 \\ 8 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Unendlich viele Lösungen

$$z = \text{beliebig}$$

$$3y = 7 - 2z$$

$$3x = 8 - 4y + z$$

$0x + 0y + 0z = 8$
Keine Lösungen

Unendlich viele Lösungen

$$z = \text{beliebig}$$

$$3y = 7 - 2z$$

$$3x = -4y + z$$

Lös = Kern(f_M)

Elementare Zeilen umformungen:

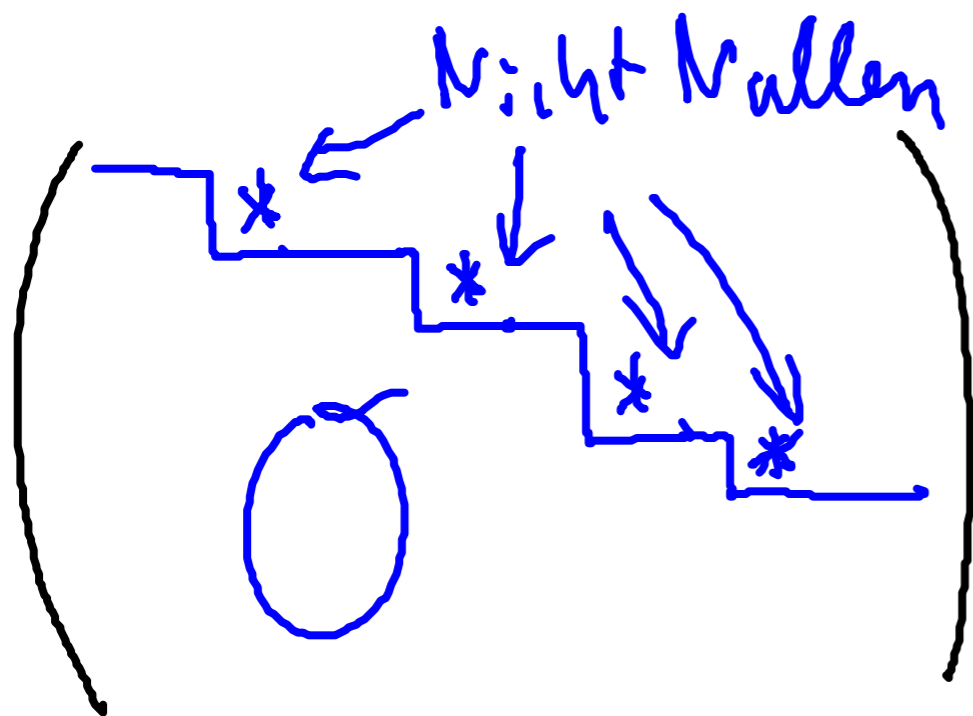
Satz Die folgenden Operationen ändern nichts an der Lösbarkeit und Lösungsgesamtheit eines linearen Gleichungssystems (LGS)

- (i) Vertauschen zweier Zeilen (Bew klar)
- (ii) Multiplikation einer Zeile mit $\lambda \neq 0$
- (iii) Addition des Vielfachen einer Zeile zu einer anderen Zeile.

Bew (ii): Sei $a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b$ die Originalzeile und sei $\lambda \neq 0$

$\lambda \cdot \begin{matrix} \nearrow \\ \searrow \end{matrix} \cdot \begin{matrix} a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b \\ a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = \lambda b \end{matrix}$

Durch sukzessives Hintereinanderausführen von Elementaren Zeilen umformungen vom Typ (i)-(iii) ~~und Spaltentausch~~ kann jedes LGS auf Zeilenstufenform gebracht werden.



Durch Rückwärtz einsetzen lösbar

jede Zeile hat mehr führende Nullen als die vorherige

Gaußalgorithmus

ACHTUNG

- Rundungsfehler sensitiv
- Anzahl der Operationen $O(n^3)$

5.2 Strukturuelles beim Lösen von LGS

$$\begin{pmatrix} | & & | \\ v_1 & \dots & v_n \\ | & & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

$A \cdot x = b$

gesucht

$$\{x \in K^n \mid A \cdot x = b\}$$
$$= \{x \in K^n \mid f_A(x) = b\}$$

$$= x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_n v_n = b$$

lineare Funktion
 $f: K^n \rightarrow K^m$

Homogene LGS

$$f: K^n \rightarrow K^m$$

$$\text{Lös}_f := \{x \in K^n \mid f(x) = 0\} = \text{Kern}(f)$$

⇒ Lösungsmenge eines homogenen LGS ist ein Vektorraum

- Insbesondere $0 \in \text{Lös}_f$
- Sind $a, b \in \text{Lös}_f \Rightarrow a + b \in \text{Lös}_f$
- Ist $a \in \text{Lös}_f \Rightarrow \lambda a \in \text{Lös}_f$
- Nichttriviale Lösungen existieren genau dann wenn Spalten der Matrix linear abhängig

Lös_f am besten durch Angabe einer Basis beschreiben