

Was bisher geschah:

- Vektorräume, Untervektorräume
- Span, lineare Unabhängigkeit
- Basis (aufspannend, linear unabhängig)
 - In endlich erzeugten Vektorräumen V haben alle Basen die gleiche (endliche) Mächtigkeit.
 - \Rightarrow Diese Mächtigkeit nennt man Dimension von V .

Komponenten schreibenweise bzgl Basis:

Sei $B = (b_1, \dots, b_n)$ Basis von V

jedes $v \in V$ ist darstellbar als $\sum_{i=1}^n \lambda_i b_i = v$

die $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ in dieser Darstellung, sind eindeutig und werden als Koordinaten von v bzgl B bez.

$$v = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}_B$$

Insbesondere: $b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}_B$, $b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}_B$, ..., $b_n = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_B$

Typisches Problem: Umrechnung von
einer Basis in die Andere

Sei $B = (b_1 \dots b_n)$ Basis von V
und $B' = (v_1 \dots v_n)$ Basis von V

Die v_i sind durch ihre Koordinaten bzgl. B festgelegt (gegeben).

Frage: Welche Koordinaten hat

$\begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}_B$ bezüglich B' ?

Strategie:

- Stellen zunächst Vektoren aus B bzgl der Basis B' dar.

$$b_i = \sum_{j=1}^n \lambda_{j,i} v_j$$

Berechnung der λ_{ij} als „Preprocessing“

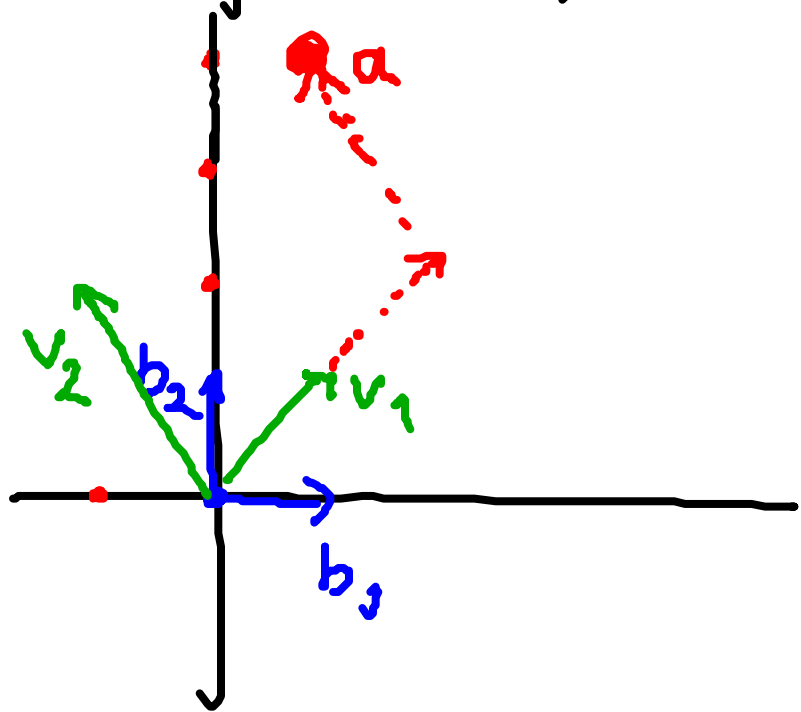
- Beliebiger Vektor

$$a = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}_B = \sum_{i=1}^n a_i b_i = \sum_{i=1}^n a_i \left(\sum_{j=1}^n \lambda_{j,i} v_j \right)$$

$$= \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^n a_i \lambda_{j,i} \right) v_j = \sum_{j=1}^n \mu_j v_j$$

← Koeffizienten bzgl B'

Beispiel im \mathbb{R}^2



$$b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

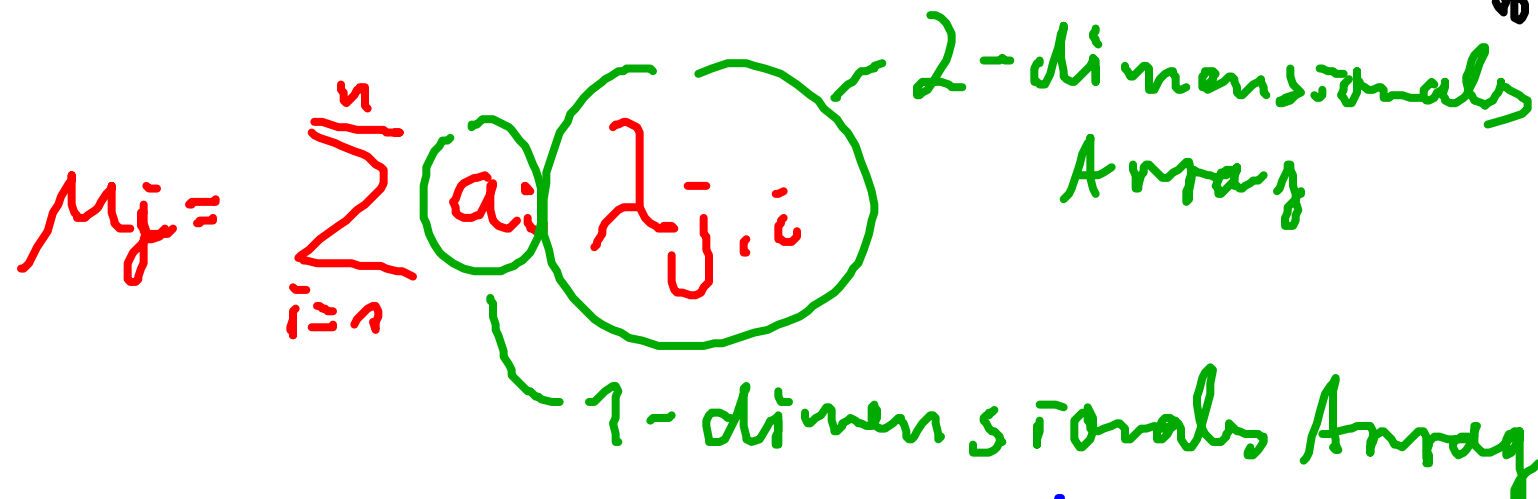
$$b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{2}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} a = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix} &= 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 4 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= 1 \cdot \left(\frac{2}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right) + 4 \cdot \left(\frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right) \\ &= \left(\frac{2}{3} + \frac{4}{3} \right) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \left(-\frac{1}{3} + \frac{4}{3} \right) \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

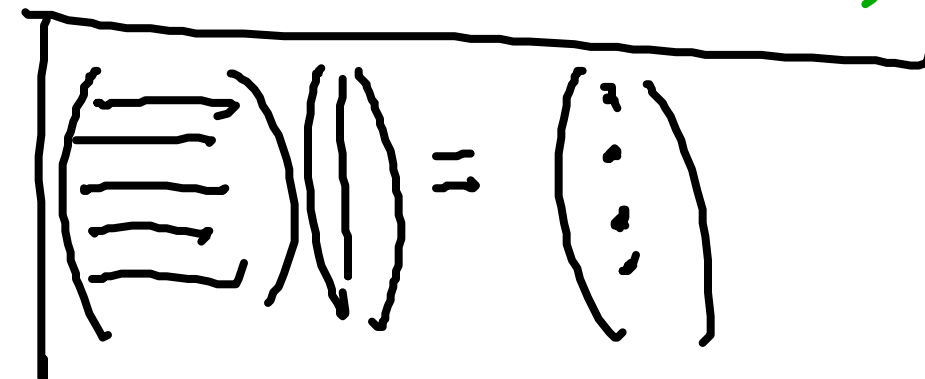
Matrixenschreibweise

Vorfaktoren in neuer Basis $(a)_B = \sum_{j=1}^n \left[\sum_{i=1}^n a_i \lambda_{j,i} \right] v_j$



$$\begin{pmatrix} \lambda_{11} & \lambda_{12} & \dots & \lambda_{1n} \\ \lambda_{21} & \lambda_{22} & \dots & \lambda_{2n} \\ \vdots & & & \vdots \\ \lambda_{n1} & \dots & \dots & \lambda_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum a_i \lambda_{1i} \\ \sum a_i \lambda_{2i} \\ \vdots \\ \sum a_i \lambda_{ni} \end{pmatrix}$$

$M \cdot a = \mu$



Letztes Mal: Lineare Abbildungen

V, W zwei Vektorräume

$f: V \rightarrow W$ heißt linear wenn

(i) $f(x+y) = f(x) + f(y)$
(ii) $f(\lambda x) = \lambda f(x)$

} für alle
 $x, y \in V$
 $\lambda \in K$

Wichtige Eigenschaften:

(i) $f(x-y) = f(x) - f(y)$

(ii) $f(0_V) = 0_W$

(iii) $f(\sum (\lambda_i v_i)) = \sum (\lambda_i f(v_i))$

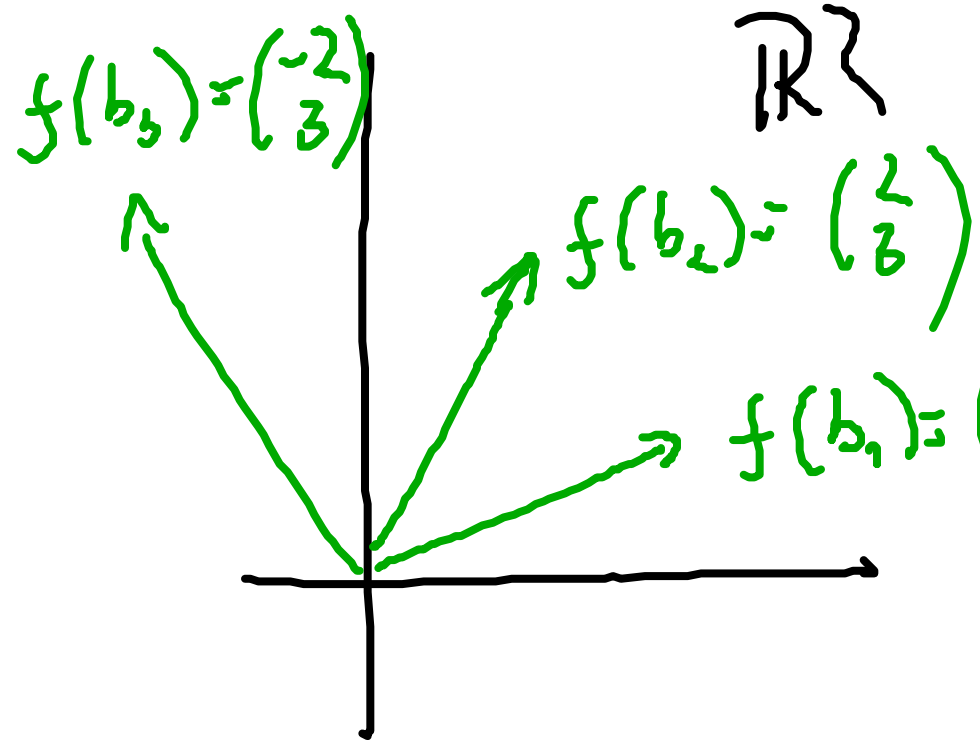
Aus (iii) folgt: f ist durch die Bilder von Basisvektoren eindeutig festgelegt.

Bew: Sei $v \in V, v_1, \dots, v_n$ Basis von V $v = \sum \lambda_i v_i \Rightarrow$
 $f(v) = f(\sum \lambda_i v_i) = \sum \lambda_i f(v_i)$

Konkretes Beispiel: Abb von $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$
 Standardbasen in beiden VR

$$\mathbb{R}^3 = \text{span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \quad \mathbb{R}^3 = \text{span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$$

$b_1 \quad b_2 \quad b_3$



Abbildungsmatrix

$$M = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 1 & 3 & 3 \end{pmatrix} = M$$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} M_1 \\ M_2 \\ M_3 \end{pmatrix}$$

Die Spalten der Matrix sind die Bilder der Einheitsvektoren

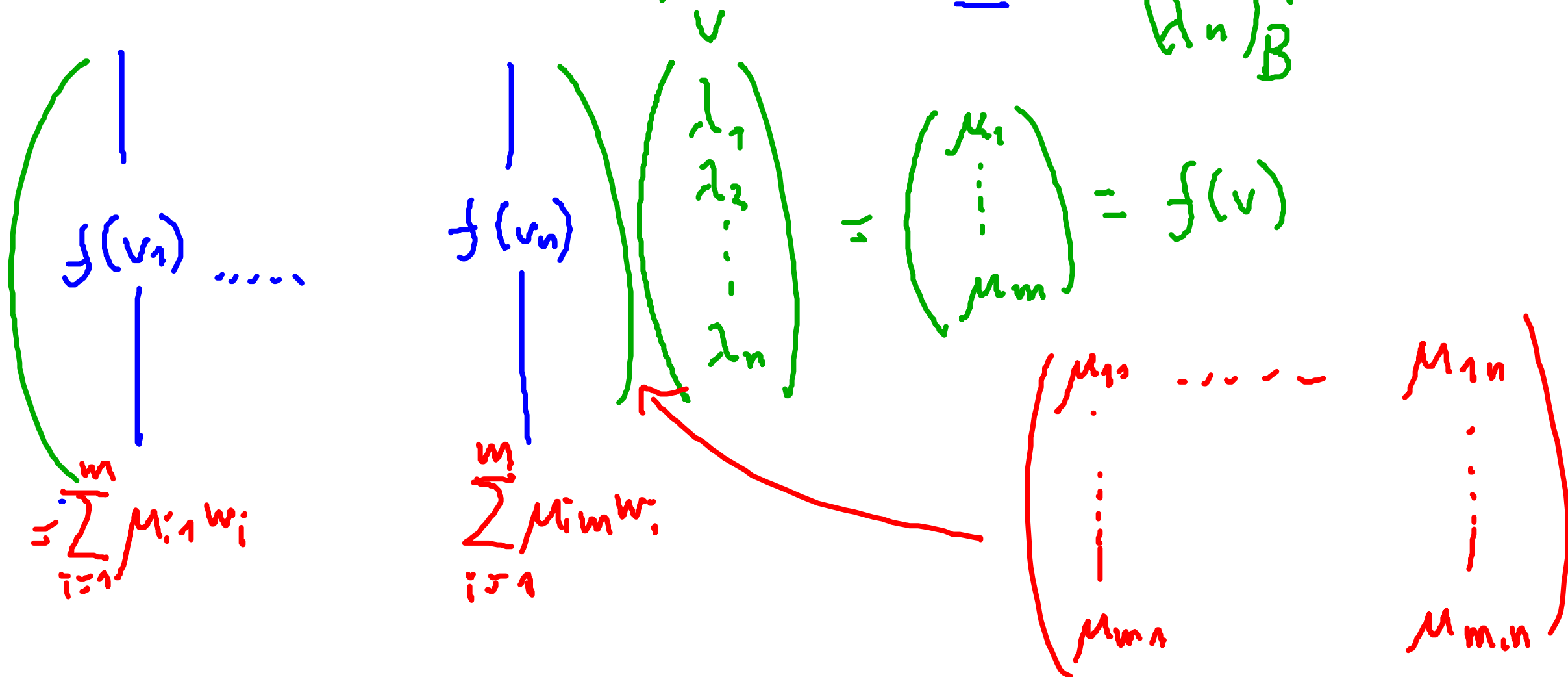
$$M \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad M \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad M \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Lineare Abbildung in Matrixschreibweise:

Seien V, W endl. erz. Vektorräume

Basen: v_1, \dots, v_n sei Basis B von V
 w_1, \dots, w_m sei Basis B' von W

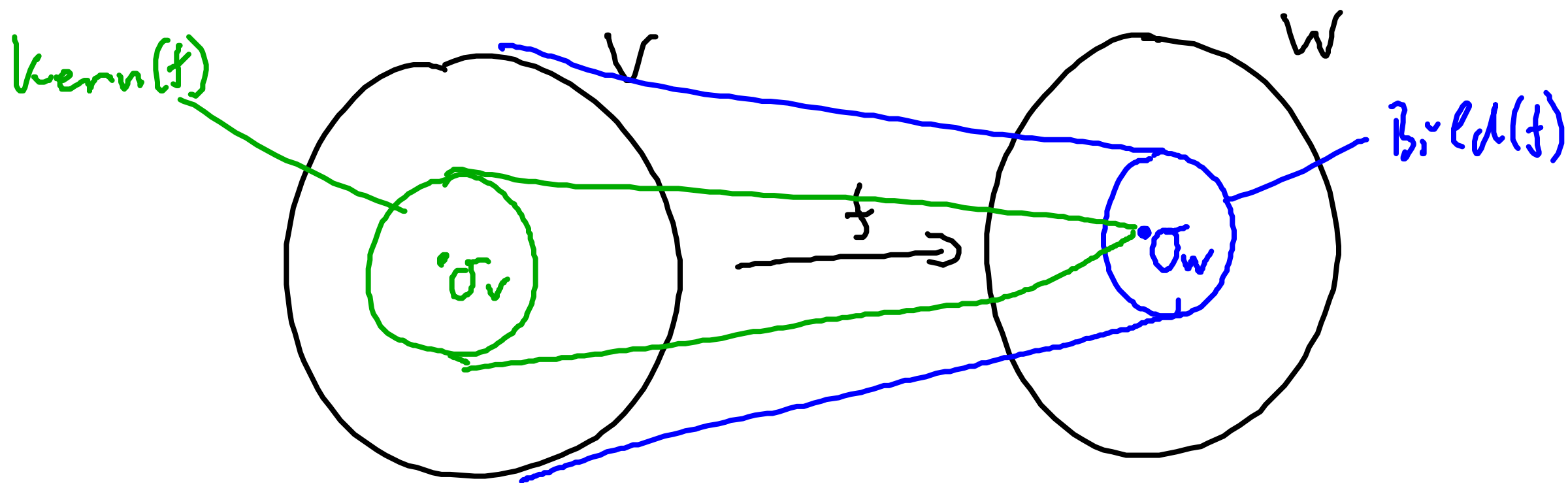
Komponentendarstellung: $v = \sum \lambda_i v_i = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}_B$, $w = \sum \mu_i w_i = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_m \end{pmatrix}_{B'}$



Kern, Bild von linearen Abbildungen:

$$\text{Bild}(f) = \{ f(v) \mid v \in V \} \subseteq W$$

$$\text{Kern}(f) = \{ v \in V \mid f(v) = 0 \} \subseteq V$$



Satz Sei $f: V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung

(i) $\text{Kern}(f)$ ist Untervektorraum von V

(ii) $\text{Bild}(f)$ ist Untervektorraum von W

Bew (i) Sei $v_1, v_2 \in \text{Kern}(f)$, $\lambda \in K$

$$f(v_1 + v_2) = f(v_1) + f(v_2) = 0 + 0 = 0 \Rightarrow v_1 + v_2 \in \text{Kern}(f)$$

$$f(\lambda v_1) = \lambda f(v_1) = \lambda \cdot 0 = 0 \Rightarrow \lambda v_1 \in \text{Kern}(f)$$

(ii) $w_1, w_2 \in \text{Bild}(f)$, $\lambda \in K$ mit $w_1 = f(v_1)$, $w_2 = f(v_2)$

$$w_1 + w_2 = f(v_1) + f(v_2) = f(\underbrace{v_1 + v_2}_{\in V}) \in \text{Bild}(f)$$

$$\lambda w_1 = \lambda f(v_1) = f(\underbrace{\lambda v_1}_{\in V}) \in \text{Bild}(f)$$