

3. Lineare Algebra und Analytische Geometrie

3.1 Matrizen, LGS & Gaußalgorithmus

H. Wuschke

26. November 2021

Ziele der Sitzung

- Matrizen schreiben können
- Erweiterte Koeffizientenmatrix aufstellen
- Lineare Gleichungssysteme mit Gaußalgorithmus lösen
- Lösung von Gleichungssystemen angeben

Matrix

Seien $m, n \in \mathbb{N}$

- (a) Eine $m \times n$ Matrix \mathbb{A} über \mathbb{R} ist eine Anordnung von $m \cdot n$ reellen Zahlen in ein rechteckiges Schema aus m Zeilen und n Spalten:

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{n1} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} a_{ij} \in \mathbb{R}, \\ i = 1, \dots, m \\ j = 1, \dots, n \end{array}$$

Andere Notation: $\mathbb{A} = (a_{ij})_{\substack{i=1, \dots, m \\ j=1, \dots, n}}$

Die Menge aller $m \times n$ Matrizen über \mathbb{R} wird mit $\mathbb{R}^{m \times n}$ bezeichnet.

Transponierte Matrix

Seien $m, n \in \mathbb{N}$

(b) Ist $\mathbb{A} = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{m \times n}$ und ist $a_{ij}^T := a_{ji}$, so heißt die Matrix

$$\mathbb{A}^T = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{m2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times m}$$

heißt transponierte Matrix von \mathbb{A} .

Beispiel

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 8 \\ 3 & 15 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 2}, \quad \mathbb{A}^T = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 8 & 15 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3}$$

Aufgaben A1

- ① Gegeben sind folgende Matrizen:

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 5 & 3 \\ 11 & 32 \end{pmatrix}, \mathbb{B} = \begin{pmatrix} 9 & 0,3 & -2 \\ 12 & 4,8 & -4 \\ 0 & 1 & 16 \end{pmatrix},$$

$$\mathbb{C} = \begin{pmatrix} 7 & 8 & 4 & 1 & 2 \\ -2 & -3 & -1 & 0 & -10 \\ 0,9 & 4,8 & 3,2 & 1,2 & 5 \end{pmatrix}$$

Geben Sie jeweils den euklidischen Vektorraum an, aus dem diese Matrizen kommen sowie die transponierten Matrizen $\mathbb{A}^T, \mathbb{B}^T, \mathbb{C}^T$.

- ② Geben Sie jeweils zwei Matrizen aus den folgenden euklidischen Vektorräumen an:

- ① $\mathbb{R}^{2 \times 4}$
- ② $\mathbb{R}^{5 \times 3}$
- ③ $\mathbb{R}^{3 \times 1}$

Addition und skalare Multiplikation

Auf $\mathbb{R}^{m \times n}$ definiert man eine Addition durch

$$+ : \mathbb{R}^{m \times n} \times \mathbb{R}^{m \times n} \rightarrow \mathbb{R}^{m \times n}, \quad (a_{ij}) + (b_{ij}) := (a_{ij} + b_{ij})$$

und eine Skalarmultiplikation durch

$$\cdot : \mathbb{R} \times \mathbb{R}^{m \times n} \rightarrow \mathbb{R}^{m \times n}, \quad \lambda \cdot (a_{ij}) := (\lambda \cdot a_{ij})$$

Beispiel

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 1 & -4 \\ 2 & 2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbb{B} = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & 3 \\ 4 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\mathbb{A} + \mathbb{B} = \begin{pmatrix} -1 & -4 \\ 2 & 5 \\ 5 & 1 \end{pmatrix}, \quad -3 \cdot \mathbb{A} = \begin{pmatrix} -3 & 12 \\ -6 & -6 \\ -3 & 0 \end{pmatrix}$$

Matrizenmultiplikation

Wir multiplizieren Matrizen durch das Prinzip „Zeile · Spalte“

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} 1 \cdot 3 + 2 \cdot 0 & 1 \cdot (-1) + 2 \cdot 2 \\ 3 \cdot 3 + 2 \cdot 0 & 3 \cdot (-1) + 2 \cdot 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 9 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 4 \\ 6 & 4 \end{pmatrix}$$

Matrizenmultiplikation ist nicht kommutativ !

Matrizenmultiplikation

Matrizen müssen für die Multiplikation „verkettet“ sein.

$$\underbrace{\mathbf{A}}_{\in \mathbb{R}^{m \times n}} \cdot \underbrace{\mathbf{B}}_{\in \mathbb{R}^{n \times p}} = \underbrace{\mathbf{AB}}_{\in \mathbb{R}^{m \times p}}$$

Beispiel

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -1 & 4 & 4 \end{pmatrix}}_{\in \mathbb{R}^{2 \times 3}} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}}_{\in \mathbb{R}^{3 \times 2}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 11 & 16 \\ 11 & 19 \end{pmatrix}}_{\in \mathbb{R}^{2 \times 2}}$$

Hinführung zu Gleichungssystemen

Multiplizieren wir eine Matrix

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & + & a_{12} & + & \cdots & + & a_{1n} \\ a_{21} & + & a_{22} & + & \cdots & + & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots & & & & \vdots \\ a_{m1} & + & a_{m2} & + & \cdots & + & a_{mn} \end{pmatrix} \quad \text{mit } x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix},$$

so erhält man eine Koeffizientenmatrix.

Lineares Gleichungssystem

Das lineare Gleichungssystem

$$\begin{array}{cccccc} a_{11}x_1 & + & a_{12}x_2 & + & \cdots & + & a_{1n}x_n & = & b_1 \\ a_{21}x_1 & + & a_{22}x_2 & + & \cdots & + & a_{2n}x_n & = & b_2 \\ \vdots & & \vdots & & & & \vdots & & \vdots \\ a_{m1}x_1 & + & a_{m2}x_2 & + & \cdots & + & a_{mn}x_n & = & b_m \end{array}$$

besteht aus m Gleichungen, n Unbekannten und den Koeffizienten a_{ij} ($i = 1, \dots, m; j = 1, \dots, n$).

Es heißt **homogen**, wenn $b_i = 0$, sonst heißt es inhomogen.

Ein geordnetes n -Tupel (y_1, \dots, y_n) reeller Zahlen ist ein Element der Lösungsmenge, wenn es gleichzeitig die m Gleichungen löst.

Es gibt eine **eindeutige Lösung**, **unendlich Lösungen** (Lösungsschar mit Parametern) **oder keine Lösung**.

Erweiterte Koeffizientenmatrix

Jedes LGS kann auch als erweiterte Koeffizientenmatrix dargestellt werden:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & b_m \end{array} \right)$$

Äquivalente Umformungen bei LGS

Beim Vereinfachen des LGS, dürfen folgende Schritte gemacht werden:

- 1 Eine Gleichung mit einem reellen Faktor (außer 0) multiplizieren.
- 2 Zwei Gleichungen miteinander vertauschen.
- 3 Eine Gleichung zu einer anderen aufaddieren.

Aufgaben A2

- 1 Geben Sie zu dem gegebenen Gleichungssystemen die erweiterte Koeffizientenmatrix an.

$$\begin{array}{r} -2x + y + 2z = -1 \\ \text{a) } 4x - 5y - 2z = 3 \\ 6x + y - 5z = 9 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} -2x + 2z = -1 \\ \text{b) } 4x - 5z - 2y = 3 \\ 6y + z - 5x = 9 \end{array}$$

- 2 Geben Sie zu der gegebenen erweiterten Koeffizientenmatrix jeweils das Gleichungssystem an.

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \quad \left(\begin{array}{cc|c} -3 & 12 & 4 \\ -6 & -6 & 2 \end{array} \right) \quad \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 1 & 0 & 5 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 2 & 2 & 7 \\ 0 & 0 & 8 & 15 & 3 \end{array} \right)$$

Gaußalgorithmus

Ziel des Gaußalgorithmus: Ein zum Ausgangssystem äquivalentes „gestrafftes“ System zu konstruieren.

Dreiecksgestalt (eindeutige Lösung)

$$\begin{array}{rccccrcr} x & + & y & + & z & = & 3 \\ & & y & + & z & = & 2 \\ & & & & z & = & 1 \end{array}$$

Trapezgestalt (unendlich viele Lösungen)

$$\begin{array}{rccccrcr} x & - & y & + & z & = & 3 \\ & & y & + & z & = & 2 \end{array}$$

andere Gestalt (keine Lösung)

$$\begin{array}{rccccrcr} x & + & y & + & z & = & 3 \\ & & y & + & z & = & 5 \\ & & & & 0 & = & 4 \end{array}$$

Carl Friedrich Gauß (1777–1855)



Abbildung: CC0

- Verfahren schon vorher bekannt, z.B. *Logistica* (1559) von J. Buteo (frz. Math.; 1492–1572)
- vielseitig begabt in verschiedenen Bereichen der Mathematik, aber auch in Physik, Astronomie oder Geographie
- Gauß systematisiert und überträgt das Verfahren auf Matrizen
- 1801 *Disquisitiones arithmeticae*

Beispiel 1 – eindeutige Lösung

$$x + y + z = 3$$

$$2x + 4y + 4z = 10$$

$$x + 2z + 3y = 6$$

$$\rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 2 & 4 & 4 & 10 \\ 1 & 3 & 2 & 6 \end{array} \right) \xrightarrow{II-2I} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 2 & 6 \end{array} \right)$$

$$\xrightarrow{III-I} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & 2 & 4 \\ 0 & 2 & 1 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{III-II} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{array} \right)$$

$$\rightarrow \begin{array}{rcl} x + y + z & = & 3 \\ & & \rightarrow x = 1 \\ & 2y + 2z & = 4 \rightarrow y = 1 \\ & -z & = -1 \end{array}$$

$$\Rightarrow \mathcal{L} = \left\{ \left(\begin{array}{c} 1 \\ 1 \\ 1 \end{array} \right) \right\}$$

Aufgaben A3

Berechnen Sie die Lösungsmenge folgender LGS:

$$\begin{array}{r} \textcircled{1} \\ -2x + y + 2z = -1 \\ 4x - 5y - 2z = 3 \quad (\text{eindeutig}) \\ 6x + y - 5z = 9 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} \textcircled{2} \\ x - y + z = 5 \\ 2x + 3y - z = 10 \quad (\text{keine Lösung}) \\ -x - 4y + 2z = -4 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} \textcircled{3} \\ x - y + z = 5 \\ 2x + 3y - z = 10 \quad (\text{ein Parameter}) \\ -x - 4y + 2z = -5 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} \textcircled{4} \\ w + 2x + 3y + 4z = 5 \\ 2w + 3x + 4y + 5z = 6 \\ 3w + 4x + 5y + 6z = 7 \quad (\text{zwei Parameter}) \\ \quad x + 2y + 3z = 4 \end{array}$$