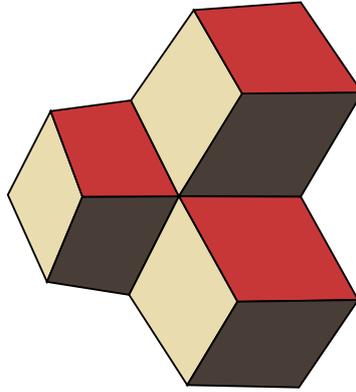


Lineare Algebra 1



Dr. D. Adams

Institut für Mathematik und Naturwissenschaften (IMN)

donat.adams@fhnw.ch

Büro: 5.1C01

Zürich, 27. August 2024

Inhaltsverzeichnis

I	Vektoren	2
1	Eliminationsverfahren I	3
2	Der Vektorraum	17
3	Darstellung der Gerade in \mathbb{R}^2	42
4	Trigonometrie	61
5	Skalarprodukt	100
6	Vektorprodukt	140
7	Ebenen in \mathbb{R}^3	159
II	Lineare Algebra	196
8	Lösungen von linearen Gleichungssystemen	197
9	Matrixalgebra	241
10	Lineare Abbildung	279
11	Python	302
12	Determinanten	309
13	Umkehrabbildung und inverse Matrix	351
14	RCL-Netzwerke mit Wechselstrom	390
A	Witz zu den Naturwissenschaften und zur Mathematik	412

Teil I

Vektoren

Eliminationsverfahren I

1.1	Eliminationsverfahren von Gauss I	3
1.2	Gleichungen lösen mit dem Gauss-Verfahren	9
1.3	Übungen zu linear abhängigen Vektoren	12
1.4	Übungen Gleichungssysteme lösen	14

Lernziele Begriffe Vektoren

- Die Studierenden können die lineare Abhängigkeit von Vektoren in Komponentenform mit dem Gauss-Verfahren bestimmen.
- Sie kennen die Begriffe, 'kollinear', 'komplanar' und 'linear abhängig' und können sie miteinander in Beziehung bringen.
- Sie können ein lineares Gleichungssystem mit dem Gauss-Verfahren in Zeilenstufen-Form bringen.
- Sie können in einem linearen Gleichungssystem in Zeilenstufen-Form durch Einsetzen die Lösung bestimmen.

1.1 Eliminationsverfahren von Gauss I**Definition Linearkombination**

Eine **Linearkombination** der Objekte $\{\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_N\}$ ist die Summe

$$x_1 \vec{a}_1 + x_2 \vec{a}_2 + \dots + x_N \vec{a}_N$$

mit $x_i \in \mathbb{R}$

— Die Linearkombination lässt sich auch mit dem Summenzeichen schreiben. Für N Vektoren schreiben wir

$$\sum_{i=1}^N x_i \vec{a}_i .$$

Definition Lineare Abhängigkeit

Die Menge von Vektoren $\{\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_N\}$ heisst **linear abhängig** genau dann, wenn die Gleichung

$$x_1 \vec{a}_1 + x_2 \vec{a}_2 + \dots + x_N \vec{a}_N = \vec{0}, \quad x_i \in \mathbb{R}$$

eine Lösung besitzt mit $x_i \neq 0$ für mindestens einen der Koeffizienten.

[?, Bd. 1 II 2.4] [?, 3.3.2, p.429]

Beispiel 1.1 Gauss-Eliminationsverfahren

893982

Bestimme Sie, ob die Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} linear abhängig sind.

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \vec{c} = \begin{pmatrix} 4 \\ 30 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Falls ja: Geben Sie an, welche Linearkombination den Nullvektor ergibt.

Lösung:

Wir schreiben die Komponenten der Vektoren in eine Matrix, Zeile für Zeile:

$$\begin{array}{rcc} & x & y & z \\ \hline \vec{a} & = & (1 & 5 & 1) \\ \vec{b} & = & (2 & 8 & 3) \\ \vec{c} & = & (4 & 30 & -1) \end{array}$$

Die x -, y - und z -Komponenten stehen jetzt jeweils in einer Spalte untereinander. Indem wir nun die x -Komponente bei allen Vektoren eliminieren, entstehen zwei Vektoren, die schon keine x -Komponente haben (und deshalb etwas mehr dem gewünschten Endresultat $\vec{0}$ gleichen):

$$\begin{array}{rcl} \vec{a} & = & (1 \quad 5 \quad 1) \\ \vec{b}' = \vec{b} - 2\vec{a} & = & (0 \quad -2 \quad 1) \\ \vec{c}' = \vec{c} - 4\vec{a} & = & (0 \quad 10 \quad -5) \end{array}$$

Mit den neuen Vektoren, führen wir das selbe Verfahren durch, um einen Vektor ohne y -Komponente zu erhalten:

$$\begin{array}{rcl} \vec{a} & = & (1 \quad 5 \quad 1) \\ \vec{b}' & = & (0 \quad -2 \quad 1) \\ \vec{c}'' = \vec{c}' + 5\vec{b}' & = & (0 \quad 0 \quad 0) \end{array}$$

D.h. es ist also gelungen $\vec{0}$ als Linearkombination von \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} darzustellen. Die Vektoren sind also linear abhängig.
Die Linearkombination ist

$$\vec{c}' = \vec{c} + 5\vec{b}' = (\vec{c} - 4\vec{a}) + 5(\vec{b} - 2\vec{a}) = -14\vec{a} + 5\vec{b} + \vec{c} = \vec{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Beachte, dass beim ersten Schritt, die erste Zeile nicht verändert wird. Beim zweiten Schritt wird die zweite Zeile nicht verändert.

Infobox Vorgehen beim Gaussverfahren

Bei jedem Schritt gilt: Die Zeile, die benutzt wird um in anderen Zeilen zu eliminieren, darf nicht verändert werden.

Beispiel 1.2 Gauss-Eliminationsverfahren

782891

Bestimme Sie, ob die Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} linear abhängig sind.

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 14 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Falls ja: Geben Sie an, welche Linearkombination den Nullvektor ergibt.

Beispiel 1.3 Gauss-Eliminationsverfahren

854654

Bestimme Sie, ob die Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} linear abhängig sind.

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 3 \\ 16 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} -1 \\ -7 \\ 9 \end{pmatrix}$$

Falls ja: Geben Sie an, welche Linearkombination den Nullvektor ergibt.

Kollineare und komplanare Vektoren

Definition Kollinear

Zwei Vektoren \vec{a} und \vec{b} sind **kollinear**, wenn es eine Zahl $\lambda \in \mathbb{R}$ gibt, so dass $\vec{a} = \lambda \vec{b}$.

Sind zwei Vektoren kollinear so gilt auch

$$\vec{a} - \lambda \vec{b} = \vec{0}$$

Der Begriff kollinear fasst also die Begriffe **parallel**

$$\vec{a} = \lambda \vec{b}$$

und **antiparallel**

$$\vec{a} = -\lambda \vec{b}$$

mit $\lambda > 0$ zusammen.

Beispiel 1.4 Spezielle Lage von zwei Vektoren

014841

Untersuche, ob die Paare von Vektoren kollinear sind durch Addition von Vielfachen der Vektoren.

a) $\vec{c} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{d} = \begin{pmatrix} -12 \\ -12 \end{pmatrix}$

c) $\vec{g} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -4 \end{pmatrix}, \vec{h} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$

b) $\vec{e} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{f} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$

d) $\vec{k} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -4 \end{pmatrix}, \vec{l} = \begin{pmatrix} 18 \\ 18 \\ -36 \end{pmatrix}$

Nehmen wir die Gleichung $\vec{c} + \frac{1}{6} \cdot \vec{d} = \vec{0}$, dann gilt z.B. auch $7 \cdot \vec{c} + 7 \cdot \frac{1}{6} \cdot \vec{d} = \vec{0}$ oder allgemein

$$x_1 \cdot \vec{c} + x_2 \cdot \vec{d} = \vec{0}$$

d.h. wir können *beide* Vektoren mit einer Vorzahl multiplizieren. Erhalten wir so den Null-Vektor, dann sind sie kollinear.

Beispiel 1.5 Spezielle Lage von zwei Vektoren

429102

Untersuche ob die Paare von Vektoren kollinear sind (durch Addition von Vielfachen der Vektoren).

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ 9 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 12 \end{pmatrix}$

c) $\vec{e} = \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{f} = \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ -5 \end{pmatrix}$

b) $\vec{c} = \begin{pmatrix} 5 \\ -15 \end{pmatrix}, \vec{d} = \begin{pmatrix} 3 \\ -9 \end{pmatrix}$

d) $\vec{g} = \begin{pmatrix} 4 \\ -12 \\ 8 \end{pmatrix}, \vec{h} = \begin{pmatrix} -3 \\ 9 \\ -6 \end{pmatrix}$

Wir betrachten nun die spezielle Lage von drei Vektoren. Wie Fig. 1.1 zeigt, gilt für drei Vektoren, die in einer Ebene liegen

$$x_1 \vec{a} + x_2 \vec{b} + x_3 \vec{c} = \vec{0}.$$

Beachte, dass in Fig. 1.1a) die Linearkombination

$$1\vec{a} + (-1)\vec{b} + 1\vec{c} = \vec{0}.$$

lautet. D.h. zufällig haben die Vektoren die richtige Länge, und wir müssen sie nur addieren und subtrahieren, damit wir wieder zur Ursprung gelangen.

Sind nun drei Vektoren ganz beliebig in einer Ebene, dann gehen wir so vor:

i) Wir verschieben \vec{a} und \vec{c} in den Endpunkt von \vec{b} (Fig. 1.1 c).

ii) Durch den Endpunkt von \vec{b} legen wir zwei Geraden (rot), die Parallel zu \vec{a} und \vec{c} liegen. Es entsteht ein Parallelogramm.

iii) Wir strecken \vec{a} und \vec{c} , so dass sie die Länge der Kanten des Parallelogramms haben Fig. 1.1 c).

$$\vec{a}' = \vec{a} \cdot x_1 \text{ und } \vec{c}' = \vec{c} \cdot x_3$$

iv) Wir haben $\vec{a}' - \vec{b} + \vec{c}' = \vec{0}$ Fig. 1.1 d).

Um also zu untersuchen, ob die Vektoren komplanar sind, wurden im Beispiel eine Linearkombinationen der Vektoren berechnet.

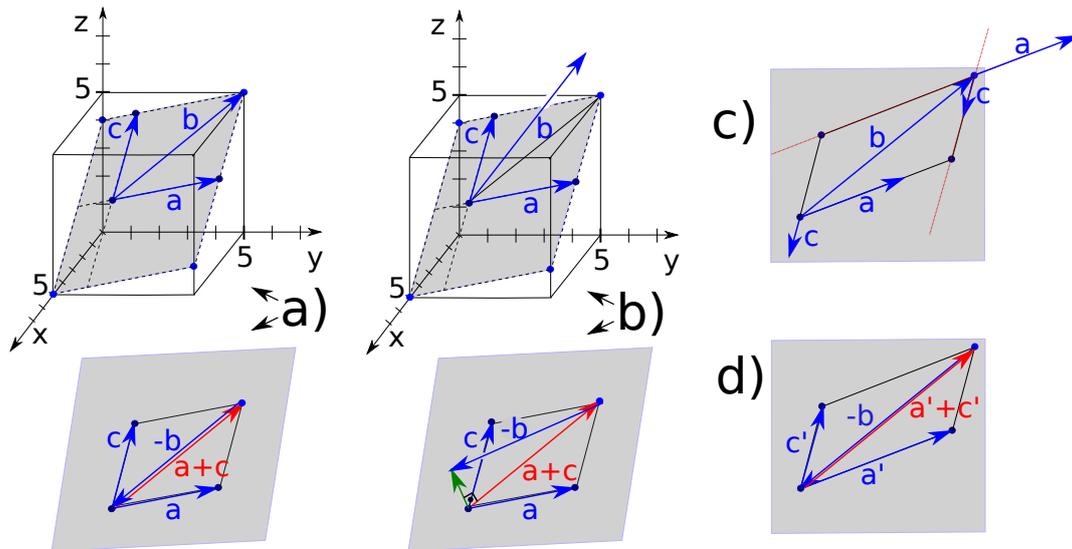


Abbildung 1.1: a) Drei Vektoren, die in einer Ebene liegen, lassen sich immer so addieren, dass der Nullvektor entsteht. b) Zwei Vektoren \vec{a} und \vec{c} definieren eine Ebene. Zeigt der Vektor \vec{b} aus dieser Ebene heraus, gibt es keine Linearkombination so dass $x_1\vec{a} + x_2\vec{b} + x_3\vec{c} = \vec{0}$ (abgesehen von der Lösung $x_1 = x_2 = x_3 = 0$).

Definition Komplanar

Drei oder mehr Vektoren in \mathbb{R}^3 sind komplanar, falls es eine Linearkombination

$$x_1\vec{a} + x_2\vec{b} + x_3\vec{c} = \vec{0}, \quad x_i \in \mathbb{R}$$

gibt mit $x_i \neq 0$ für mindestens einen der Koeffizienten.

Nebenbei: Liegen die Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} nicht in einer Ebene, dann ist die einzige Möglichkeit um aus der Summe der Vektoren den Nullvektor zu bekommen wie folgt

$$0 \cdot \vec{a}_1 + 0 \cdot \vec{a}_2 + 0 \cdot \vec{a}_3 = \vec{0}$$

Wir merken uns also folgendes:

- Lineare Abhängigkeit ist die Verallgemeinerung der Begriffe "kollinear" und "komplanar" für beliebig viele Vektoren und beliebig viele Dimensionen.

- Um herauszufinden, ob Vektoren komplanar sind, wenden wir das Gauss-Eliminationsverfahren an.
- Linear abhängige Vektoren haben eine spezielle Lage zueinander. Zwei kollineare Vektoren sind linear abhängig, drei komplanare Vektoren sind linear abhängig.
- Die spezielle Lage erlaubt, dass man wieder zum Ursprung zurück gelang indem man sich strikt nur entlang der Vektoren bewegt.
- In 2 Dimensionen sind *mehr* als 2 Vektoren *immer* linear abhängig. In 3 Dimensionen sind mehr als 3 Vektoren *immer* linear abhängig usw.
- Linear unabhängige Vektoren haben keine spezielle Lage zueinander. Zwei linear unabhängige Vektoren spannen eine Fläche auf, drei linear unabhängige Vektoren spannen ein Volumen auf, vier linear unabhängige Vektoren spannen ein Hyper-Volumen auf.

1.2 Gleichungen lösen mit dem Gauss-Verfahren

Definition Dreiecksform

Ein Gleichungssystem ist in Dreiecksform, falls die Koeffizienten unter der Diagonalen verschwinden (siehe Beispiele 1.6 und 1.7)

Beispiel 1.6 Einsetzen in die Dreiecksform

15951

Lösen Sie das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\left| \begin{array}{rcl} x & +2y & +3z = 8 \\ & 2y & +4z = 14 \\ & & 5z = 10 \end{array} \right|$$

Lösung:

- In der letzten Zeile erhalten wir $z = 2$.
- Eingesetzt in die zweite Zeile ergibt dies

$$2y + 4 \cdot 2 = 14 \Rightarrow 2y = 6 \Rightarrow y = 3$$

- Schliesslich berechnen wir x mit der ersten Zeile:

$$x + 2 \cdot 3 + 3 \cdot 2 = 8 \Rightarrow x = -4$$

Die Lösung ist also $\vec{u} = \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$.

Wir sehen, dass die Dreiecksform eines Gleichungssystems den Vorteil hat, dass man von unten nach oben einsetzen kann. Deshalb ist es nützlich, Gleichungssysteme in diese Form zu bringen. Dies geschieht mit dem Gauss-Verfahren.

Beispiel 1.7 Dreiecksform

712666

Bestimmen Sie für das vorliegende lineare Gleichungssystem die Dreiecksform mit dem Gaussverfahren. Lösen Sie dann das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\begin{array}{r} \left| \begin{array}{ccc|c} x & +2y & +3z & = & 8 \\ -3x & -2y & -z & = & 4 \\ 4x & +2y & +5z & = & 0 \end{array} \right. \end{array}$$

Beispiel 1.8 Einsetzen in die Dreiecksform

25951

Lösen Sie das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\left| \begin{array}{ccc|c} 2x & -3y & +5z & = & 12 \\ & 5y & -z & = & 6 \\ & & 7z & = & 28 \end{array} \right|$$

Beispiel 1.9 Dreiecksform**601555**

Bestimmen Sie für das vorliegende lineare Gleichungssystem die Dreiecksform mit dem Gaussverfahren.

Löse dann das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\begin{array}{r} |2x \quad -3y \quad +5z \quad = \quad 12| \\ |4x \quad -y \quad +9z \quad = \quad 30| \\ |8x \quad -2y \quad +25z \quad = \quad 88| \end{array}$$

1.3 Übungen zu linear abhängigen Vektoren

Beispiel 1.10 Kollinear**588716**

Bestimmen Sie x, y und z , so dass \vec{a} und \vec{b} kollinear sind.

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 8 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} x \\ -4 \\ z \end{pmatrix}$

c) $\vec{a} = \begin{pmatrix} x \\ 7 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -2 \\ y \\ 8 \end{pmatrix}$

b) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -4 \\ y \\ z \end{pmatrix}$

d) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ y \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} x \\ -9 \\ 1 \end{pmatrix}$

Beispiel 1.11 Kollinear/Parallel

745674

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -4 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \end{pmatrix}$$

- a) Bestimme x , so dass $\vec{d} = 2\vec{a} - \vec{b} + \frac{1}{2}\vec{c}$ und $\vec{e} = \begin{pmatrix} x \\ -2 \end{pmatrix}$ kollinear sind.
- b) Bestimme y , so dass $\vec{f} = 3\vec{a} + 4\vec{b} - 2\vec{c}$ und $\vec{e} = \begin{pmatrix} -4 \\ y \end{pmatrix}$ kollinear sind.

Beispiel 1.12 Kollinear

036721

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 8 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} 3 \\ -5 \\ -3 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{w} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ 2.5 \end{pmatrix}$$

Die Vektoren $\vec{v} = \vec{a} - 2\vec{b} + 3\vec{c}$ und \vec{w} sollen kollinear sein. Bestimme x und y .

Überprüfe, ob die Vektoren \vec{a} und \vec{b} kollinear sind.

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -12 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}$

c) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 8 \\ -16 \\ 28 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -18 \\ 36 \\ -63 \end{pmatrix}$

b) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 5 \\ 7 \\ -2 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -2.5 \\ -3.5 \\ 1 \end{pmatrix}$

d) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ -0.1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -2.25 \\ 0.75 \\ 0 \end{pmatrix}$

1.4 Übungen Gleichungssysteme lösen

Beispiel 1.14 Lösen von LGS, Reihenfolge Gleichungen vertauschen FZJIRV

Bestimmen Sie für das vorliegende lineare Gleichungssystem die Dreiecksform mit dem Gaussverfahren. Lösen Sie dann das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\begin{bmatrix} L_1 : & -6x & 8y & 2z & = & 40 \\ L_2 : & 12x & -16y & 2z & = & -32 \\ L_3 : & 24x & -33y & -3z & = & -120 \end{bmatrix}$$

Beispiel 1.15 Gauss-Elimination, Vertauschen von Gleichungen

F1NB3C

Bestimmen Sie für das vorliegende lineare Gleichungssystem die Dreiecksform mit dem Gaussverfahren. Lösen Sie dann das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\begin{bmatrix} L_1: & -19x & 38y & -3z & = & 114 \\ L_2: & 15x & -22y & 7z & = & -82 \\ L_3: & x & -2y & 2z & = & -6 \end{bmatrix}$$

Beispiel 1.16 Gauss-Elimination, Vertauschen/Skalieren von Gleichungen
H7XS9Z

Bestimmen Sie für das vorliegende lineare Gleichungssystem die Dreiecksform mit dem Gaussverfahren. Lösen Sie dann das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\begin{bmatrix} L_1: & 42x & +9y & +35z & = & 205 \\ L_2: & 3x & & -6z & = & -3 \\ L_3: & 14x & +6y & +22z & = & 92 \end{bmatrix}$$

Beispiel 1.17 Konzepte

TZ8EV9

a) $\vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$. Wir finden $5\vec{v} - 2\vec{w} = \vec{0}$. Wählen Sie die richtigen Antworten aus:

- i) \vec{v} und \vec{w} sind parallel
- ii) \vec{v} und \vec{w} sind antiparallel
- iii) \vec{v} und \vec{w} sind komplanar
- iv) \vec{v} und \vec{w} sind linear abhängig

b) $\vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$. Wir finden $3\vec{v} + 2\vec{w} = \vec{0}$. Wählen Sie die richtigen Antworten aus:

- i) \vec{v} und \vec{w} sind parallel
- ii) \vec{v} und \vec{w} sind antiparallel
- iii) \vec{v} und \vec{w} sind komplanar
- iv) \vec{v} und \vec{w} sind linear abhängig

c) $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$. Wir eliminieren die Komponenten mit dem Gaussverfahren, können aber die z -Komponente nicht eliminieren. Also sind die Vektoren

- i) linear abhängig
- ii) linear unabhängig

Lernziele Begriffe Vektoren

- Die Studierenden kennen die komponentenweise Schreibweise von Vektoren sowie das Vorgehen bei der komponentenweise Addition. Sie können Gegenvektoren bestimmen und Vektoren mit einem Skalar multiplizieren.
- Sie können Ortsvektoren von allgemeinen Vektoren unterscheiden.
- Sie können die Norm (Länge) eines Vektors berechnen und einen Vektor normieren.
- Sie kennen die Definition eines Vektorraums. Sie kennen neben den Vektoren in der Geometrie mindestens zwei weitere Vektorräume.

2.1 Vektoren in der Geometrie**Definition Ortsvektor**

Als Ortsvektor eines Punktes bezeichnet man einen Vektor, der vom Ursprung zu diesem Punkt zeigt.

$$\vec{OA}$$

Für Berechnungen in der Geometrie ist es praktisch die Notation abzukürzen. Wir stellen fest: Die Koordinaten eines Punktes $A(2/4)$ entsprechen den Komponenten des Ortsvektors

$$\vec{OA} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

in dieser Basis. Wir unterscheiden deshalb nicht zwischen Koordinaten eines Punktes A und Komponenten des Ortsvektors \vec{OA} dieses Punktes. Um die Komponenten des Ortsvektors eines Punktes anzugeben, führen wir noch folgende Kurzschreibweise ein:

Infobox Ortsvektoren

Wir kürzen den Ortsvektor des Punktes A wie folgt ab:

$$\overrightarrow{OA} =: \vec{A}$$

Wir fassen zusammen: Wir bezeichnen Ortsvektoren mit Grossbuchstaben, z.B. $\vec{A}, \vec{B}, \vec{C}, \dots$ und allgemeine Vektoren mit Kleinbuchstaben z.B. $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}, \dots$. Ortsvektoren sind an den Ursprung gebunden, deshalb können wir sie nicht verschieben. Allgemeine Vektoren hingegen können verschoben werden.

Infobox Verbindungsvektor

In dieser Notation können wir für den Verbindungsvektor von \vec{A} zu \vec{B} schreiben:

$$\overrightarrow{AB} = \vec{B} - \vec{A}$$

Die Norm eines Vektors schreiben wir immer mit

$$\|\vec{a}\|$$

und seltener als a .

Infobox Gesetze für die Norm

- Die Norm $\|\vec{a}\|$ eines Vektors $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ \dots \\ a_N \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^N$ ist (in einer Orthogonalbasis)

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{(a_1)^2 + \dots + (a_N)^2}$$

- Die Norm eines Vektor wird in der Geometrie auch 'Länge' oder 'Betrag' genannt. Wir ziehen aber den Ausdruck 'Norm' vor.
- Für die Norm eines Vektor gilt immer

$$\|\lambda \cdot \vec{a}\| = |\lambda| \cdot \|\vec{a}\|$$

- Beachte, dass im Ausdruck oben die Striche bei $|\lambda|$ eine andere Bedeutung haben als bei $\|\vec{a}\|$. Stehen die Striche links und rechts von einer *Zahl*, wird der Betrag berechnet z.B. $|-2| = 2$, stehen aber Doppelstrich links und rechts von einem Vektor, wird dessen Länge (Norm) berechnet z.B.

$$\left\| \begin{pmatrix} 5 \\ -12 \end{pmatrix} \right\| \neq \begin{pmatrix} 5 \\ 12 \end{pmatrix} \text{ sondern } \left\| \begin{pmatrix} 5 \\ -12 \end{pmatrix} \right\| = 13.$$

Beispiel 2.1 Mittelpunkt

I9QK6H

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 9 \\ -3 \end{pmatrix}$$

- Bestimmen Sie die Länge der Strecke \overline{PQ}
- Erstellen Sie eine Skizze und berechnen Sie die Koordinaten des Mittelpunktes \vec{M} der Strecke \overline{PQ}

Beispiel 2.2 Schwerpunkt eines Dreiecks

6JL1WJ

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 14 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Wir betrachten das Dreieck ABC.

- Berechnen Sie den Mittelpunkt \vec{M} der Kante c.
- Berechnen Sie den Verbindungsvektor \overrightarrow{CM} . Was sind die Koordinaten des Schwerpunktes?
- Geben den Schwerpunkt eines allgemeinen Dreiecks ABC an mit Hilfe der Koordinaten der Eckpunkte \vec{A} , \vec{B} , \vec{C} (d.h. ohne Koordinaten rechnen).
- Überprüfen Sie Ihren Ausdruck, indem Sie in den allgemeinen Ausdruck die Koordinaten von oben einsetzen und mit dem Resultat aus Teilaufgabe c) vergleichen.

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 8 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{D} = \begin{pmatrix} 6 \\ -2 \end{pmatrix}$$

- a) Bestimmen Sie die Länge der Seiten.
- b) Bestimmen Sie die Mittelpunkte der Seiten.
- c) Bestimmen Sie den Mittelpunkt des Quadrats.

2.2 Komponentenweise Notation Hintergrund

Wie wir später sehen werden, benutzt man in den Anwendungen meist eine komponentenweise Notation, d.h. man betreibt Mathematik mit den Komponenten. Bei dieser Notation sind folgende Regeln wichtig:

Infobox Gesetze für die komponentenweise Notation von Vektoren

Betrachte $\vec{v} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix}$ und $\vec{w} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$:

- Die Vektoren werden addiert, indem man die Komponenten addiert.

$$\vec{v} + \vec{w} = \begin{pmatrix} -3 + 2 \\ 1 + 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

- Die Addition ist kommutativ: $\vec{v} + \vec{w} = \vec{w} + \vec{v}$
- Das neutrale Element der Addition ist

$$\vec{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

Wir nennen diesen Vektor den Nullvektor. Es erfüllt die Eigenschaft $\vec{v} + \vec{0} = \vec{v}$

- Komponentenweise Multiplikation mit einer Zahl:

$$\lambda \cdot \vec{a} = \begin{pmatrix} \lambda \cdot a_1 \\ \vdots \\ \lambda \cdot a_N \end{pmatrix} \quad \text{z.B. } 3\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \cdot (-3) \\ 3 \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -9 \\ 3 \end{pmatrix}$$

- Der Gegenvektor zu \vec{w} ist $-\vec{w}$. Wir berechnen ihn, indem wir alle Komponenten mit (-1) multiplizieren:

$$-\vec{w} = (-1) \cdot \vec{w} = \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \end{pmatrix}$$

- Wir benutzen für Vektor die Spaltenform

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$

und seltener die Zeilenform $\vec{a} = (a_1, a_2)$

[?, 11.1,p.204]

- Vektoren sind gleich, wenn sie in allen Komponenten übereinstimmen. In \mathbb{R}^2 :

$$\vec{a} = \vec{b} \quad \text{oder} \quad \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$$

Das Gleichheitszeichen gilt nur, falls $a_1 = b_1$ und $a_2 = b_2$.

[?, 11.1,p.204]

Traditionell werden in der analytischen Geometrie folgende Begriffe auseinander gehalten:

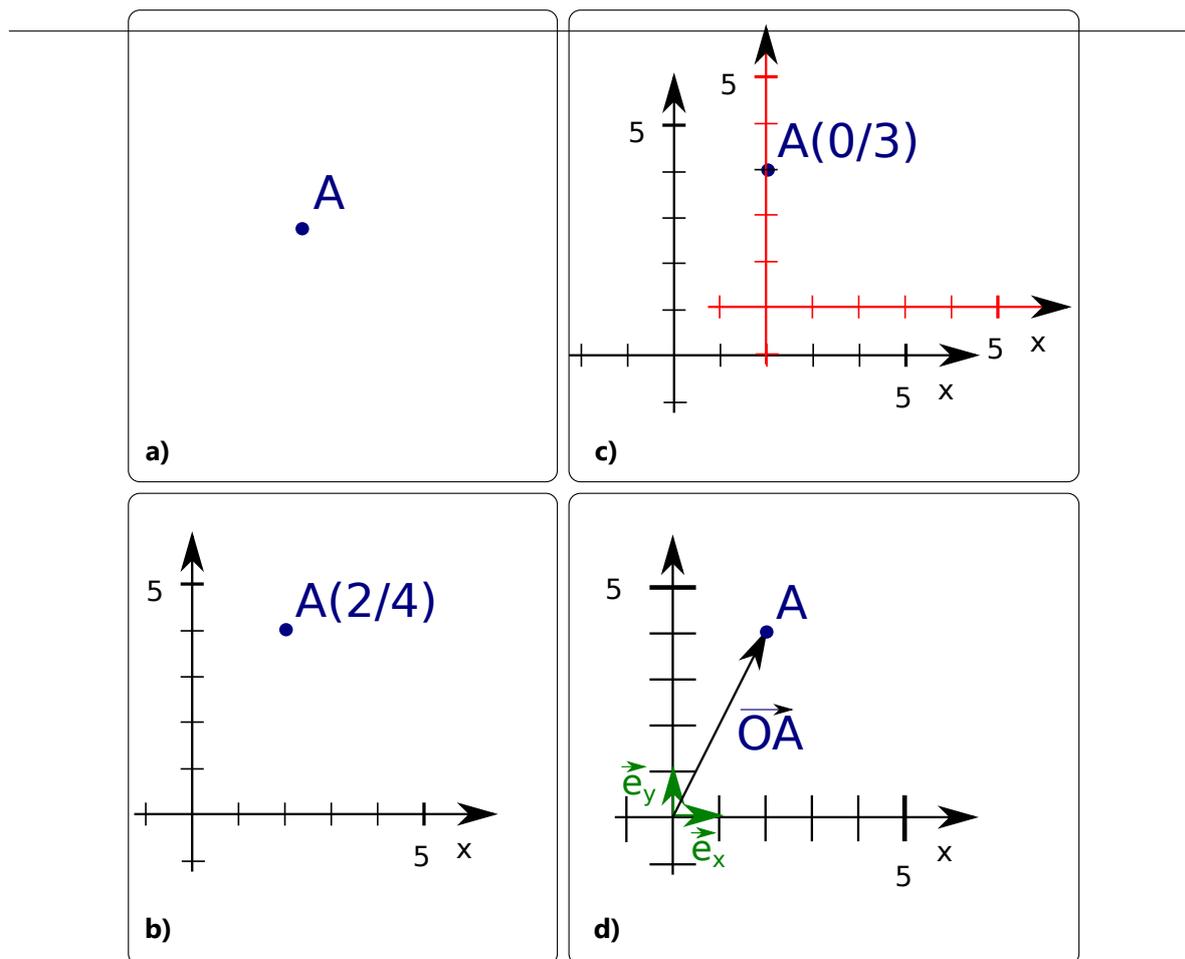


Abbildung 2.1: Traditionelle Darstellung eines Punktes (a) und der Koordinaten des Punktes (b). (c) Die Koordinaten eines Punktes sind nicht eindeutig. Sie hängen von der Wahl des Koordinatensystems ab. (d) Der Ortsvektor ist ein Vektor der vom Ursprung zum Punkt A geht.

- **Punkt**, A .¹ In Abbildung 2.1 a) wird der Punkt mit einer kleinen Scheibe dargestellt, der einen Durchmesser hat, wenn auch einen kleinen. D.h. jede Darstellung eines Punktes (hier die Scheibe), ist selber kein Punkt. Ein Punkt kann nur gedacht werden. Würde man ihn zeichnen, wie er gedacht ist — nämlich unendlich klein — wäre er unsichtbar.
- **Koordinaten eines Punktes**, $A(2/4)$. In Abb. 2.1 b) wird gezeigt, dass wir ein Koordinatensystem einzeichnen können und dann die Koordinaten auslesen können.
Die Koordinaten eines Punktes sind aber nicht eindeutig. In Abb. 2.1 c) sehen wir, dass die Koordinaten entweder $A(2/4)$ lauten (schwarzes Koordinatensystem

¹Ein Punkt (als Raumpunkt) ist ein grundlegendes Element der Geometrie. Anschaulich stellt man sich darunter ein Objekt ohne jede Ausdehnung vor. Der griechische Mathematiker Euklid bezeichnet um 300 v. Chr. in seinem Werk 'Die Elemente' in der ersten Definition den Punkt als "etwas, das keine Teile hat" und verwendet die Bezeichnung semeion. Nach [https://de.wikipedia.org/wiki/Punkt_\(Geometrie\)](https://de.wikipedia.org/wiki/Punkt_(Geometrie)).

tem), oder $A(0/3)$ (rotes Koordinatensystem).

- **Ortsvektor eines Punktes**, $\vec{OA} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}$. In Abb. 2.1 d) wird gezeigt, dass damit der Vektor gemeint ist, der vom Ursprung zum Punkt A läuft.
- ein **allgemeiner Vektor** $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -5 \end{pmatrix}$.

Anders ausgedrückt: Wir setzen den Vektor mit seinen Komponenten gleich. Das ist sinnvoll, denn oft interessieren wir uns ausschliesslich für die Komponenten eines Vektors.

Alle Vektoren können zerlegt werden in Vektoren, die parallel zu den Basisvektoren des Koordinatensystems stehen \vec{e}_x , \vec{e}_y . Oft wird folgende Kurzschreibweise benutzt: Da die Basis oft klar ist und sich nicht ändert, wird sie 'dazugedacht'. D.h. statt $\vec{a} = 3 \cdot \vec{e}_x - 5 \cdot \vec{e}_y$ schreiben wird

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -5 \end{pmatrix}$$

oder

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} \text{ für } \vec{A} = 2 \cdot \vec{e}_x + 4 \cdot \vec{e}_y .$$

2.3 Der Vektorraum oder: Was ist überhaupt ein Vektor?

Definition Vektorraum

Ein Vektorraum über \mathbb{R} ist eine Menge V mit einer Addition $+: V \times V \mapsto V$ und einer skalaren Multiplikation $\cdot: \mathbb{R} \times V \mapsto V$. Seien \vec{v}, \vec{w} beliebige Elemente aus V und $a, b \in \mathbb{R}$, dann muss gelten:

- i) $\vec{v} + \vec{w}$ und $a \cdot \vec{v}$ liegen ebenfalls in V (Abgeschlossenheit).
- ii) Es gibt ein Element $\vec{0}$ (das **neutrale Element der Addition**), das folgendes erfüllt:

$$\vec{v} + \vec{0} = \vec{v}$$

- iii) Zu jedem \vec{v} gibt es einen **Gegenvektor**^a $-\vec{v}$, so dass

$$\vec{v} + (-\vec{v}) = \vec{0}$$

- iv) Die Addition ist kommutativ: $\vec{v} + \vec{w} = \vec{w} + \vec{v}$
- v) Die skalare Multiplikation ist assoziativ: $a \cdot (b \cdot \vec{v}) = (a \cdot b) \cdot \vec{v}$
- vi) Die skalare Multiplikation ist distributiv: $a \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = a \cdot \vec{v} + a \cdot \vec{w}$ und $(a+b) \cdot \vec{v} = a \cdot \vec{v} + b \cdot \vec{v}$
- vii) Das neutrale Element (1) der Multiplikation in \mathbb{R} ist auch in V ein neutrales Element $1 \cdot \vec{v} = \vec{v}$.

^aman spricht auch vom Inversen von \vec{v}

Infobox Vektorraum Gegenbeweis

- Eine Menge, die $\vec{0}$ nicht enthält, ist kein Vektorraum.
- Wenn wir vermuten, dass V kein Vektorraum ist, suchen wir ein Beispiel wo $\lambda \cdot \vec{v} \notin V$ oder $\vec{v} + \vec{w} \notin V$.

Beispiel 2.4 Die Gerade in \mathbb{R}^2

ACDB18

Zeige, dass die Punkte auf der Geraden g , ($s \in \mathbb{R}$):

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot s$$

einen Vektorraum bildet. Betrachte nur die Abgeschlossenheit mit der Addition und der Multiplikation.

Lösung:

Abgeschlossenheit mit der Addition:

$$\begin{pmatrix} 2s \\ -1s \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2t \\ -1t \end{pmatrix} = (s+t) \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Wir erhalten einen Koeffizienten $s+t \in \mathbb{R}$ und eine Richtung $(2, -1)$. Deshalb liegt auch jede Summe von zwei Punkten in der Grundmenge, d.h. auf der Geraden. Abgeschlossenheit mit der Multiplikation :

$$\lambda \begin{pmatrix} 2s \\ -1s \end{pmatrix} = (\lambda \cdot s) \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Wir erhalten einen Koeffizienten $\lambda \cdot s \in \mathbb{R}$ eine Richtung $(2, -1)$. Deshalb liegt auch jedes Vielfache eines Punktes in der Grundmenge, d.h. auf der Geraden. Deshalb ist gegebene Menge ein Vektorraum.

Beispiel 2.5 Ein Punkt in \mathbb{R}^2

234208

Zeige, dass der Punkt :

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

keinen Vektorraum bildet. Betrachte nur die Abgeschlossenheit mit der Addition und der Multiplikation.

Lösung:

Abgeschlossenheit mit der Addition:

$$\vec{P} + \vec{P} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$$

oder mit der Multiplikation

$$0 \cdot \vec{P} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \neq \vec{P}$$

Das sind keine Elemente der Grundmenge. Deshalb ist die gegebene Menge kein Vektorraum. Übrigens: Für den Beweis, dass die Menge nicht abgeschlossen ist genügt eine der beiden Zeilen.

Definition Unterraum

Eine Teilmenge $U \subseteq V$ eines Vektorraums nennt man Unterraum, falls für alle $\vec{u} \in U$ und $\vec{u}' \in U$

$$\begin{aligned} \vec{u} + \vec{u}' &\in U \\ a \cdot \vec{u} &\in U \end{aligned}$$

Dabei ist $a \in \mathbb{R}$ eine reelle Zahl.

Infobox Unterräume in \mathbb{R}^N

Typische Unterräume in \mathbb{R}^N sind Geraden und Ebenen, die $\vec{0}$ beinhalten. Sie gehen durch den Ursprung.

$$\text{Anna: } \vec{A} = \begin{pmatrix} 120 \\ 150 \end{pmatrix}, \text{ Bea: } \vec{B} = \begin{pmatrix} 130 \\ 170 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{Flug} \\ \text{Hotel} \end{array}$$

Anna und Beat machen Urlaub. Ihre Ausgaben erfassen sie in einer Liste. Diese Liste ist ein Vektor aus \mathbb{R}^2 . Die erste Koordinaten gibt die Ausgaben (in CHF) für den Flug an, die zweite die Ausgaben für das Hotel. Berechnen Sie den Vektor der angibt

- a) wie viel beide zusammen für Flug und Hotel ausgegeben haben.
- b) um wie viel Beat für Flug bzw. Hotel mehr ausgegeben hat als Anna.

2.4 Übungen: Komponentenweise Notation

Ordnen Sie die Namen den Gesetzen zu: Gesetz vom inversen Element, Gesetz vom neutralen Element, Kommutativgesetz der Addition, Assoziativgesetz der Addition.

- a) $\vec{A} + \vec{B} = \vec{B} + \vec{A}$
- b) $(\vec{A} + \vec{B}) + \vec{C} = \vec{A} + (\vec{B} + \vec{C})$
- c) $\vec{A} + \vec{0} = \vec{A}$
- d) $\vec{A} + (-\vec{A}) = \vec{0}$

Beispiel 2.8 Gesetze für die Multiplikation

60FTCS

Ordnen Sie die Namen den Gesetzen zu: Gesetz vom neutralen Element, Distributivgesetz, Assoziativgesetz.

a) $r \cdot (\vec{A} + \vec{B}) = r \cdot \vec{A} + r \cdot \vec{B}$

b) $(r + s) \cdot \vec{A} = r \cdot \vec{A} + s \cdot \vec{A}$

c) $(r \cdot s) \cdot \vec{A} = r \cdot (s \cdot \vec{A})$

d) $1 \cdot \vec{A} = \vec{A}$

Beispiel 2.9 Rechnen mit Vektoren I

GD49VQ

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 6 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{D} = \begin{pmatrix} -2 \\ -5 \end{pmatrix}$$

Berechne die Komponenten der folgenden Vektoren:

a) $\vec{A} + \vec{B}$

e) $2 \cdot \vec{A}$

b) $\vec{C} - \vec{B}$

f) $(-1) \cdot \vec{B}$

c) $\vec{A} - \vec{B} + \vec{C}$

g) $7 \cdot \vec{A} - 2 \cdot \vec{B} + 2 \cdot \vec{C}$

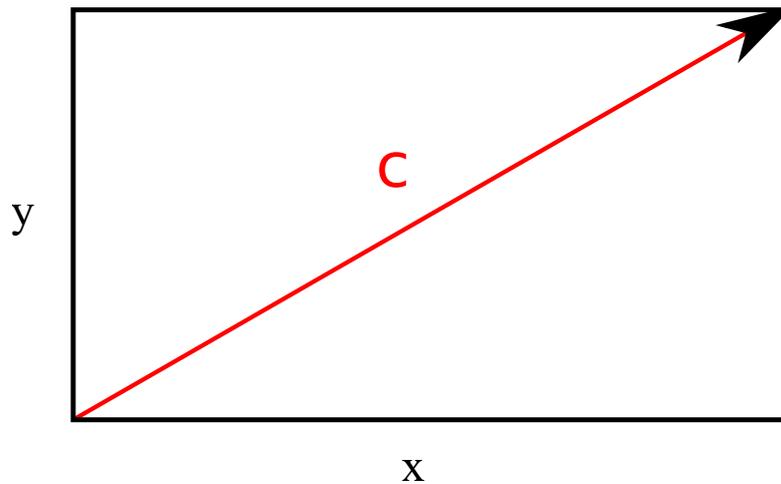
d) $\vec{A} + \vec{B} - \vec{C} - \vec{D}$

h) $\frac{7}{2} \cdot \vec{A} + \frac{1}{3} \cdot \vec{D}$

Beispiel 2.10 Diagonalen in Rechteck

YWC8BB

- Berechnen Sie die Länge der Diagonalen (Seitenlängen $x = 8$ cm und $y = 15$ cm).
- Berechnen Sie die Länge des Pfeils \vec{c} .
- Wir betrachten nun ein Rechteck mit Seitenlängen $x = 5 \cdot 8$ cm und $y = 5 \cdot 15$ cm. Wie lange ist die Diagonale?
- Wie lange ist die Diagonale in einem Rechteck Seitenlänge x Zentimeter und y Zentimeter?
- Wie lange ist die Diagonale in einem Rechteck der Seitenlänge $\lambda \cdot x$ Zentimeter und $\lambda \cdot y$ Zentimeter?



Beispiel 2.11 Gesetze bei der komponentenweise Notation von Vektoren
490953

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{w} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Bestimme für die angegebenen Vektoren die Komponenten. Benutze wann immer möglich die oben angegebenen Gesetze.

- | | |
|--|--------------------------|
| a) Gib den Nullvektor in \mathbb{R}^5 an. | d) $-\vec{v}$ |
| b) $\vec{v} + \vec{w}$ | e) $\ \vec{v}\ $ |
| c) $5\vec{v}$, $5\vec{w}$ und $5 \cdot (\vec{v} + \vec{w})$ | f) $\ \vec{v} \cdot 5\ $ |

Beispiel 2.12 Parallelogramm

DDBD9S

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 2.25 \\ -1.3 \end{pmatrix}, \vec{D} = \begin{pmatrix} 0.25 \\ 2.7 \end{pmatrix}$$

Sind die Punkte die aufeinanderfolgenden Ecken eines Parallelogramms ABCD?

- Lösen Sie die Aufgabe, indem Sie Verbindungsvektoren der Punkte berechnen.
- Lösen Sie die Aufgabe, indem Sie Seitenlängen berechnen.

Beispiel 2.13 Parallelogramm II

LJY3HS

Überprüfen Sie, ob das Viereck ABCD ein Parallelogramm ist.

a)

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 9 \\ 6 \end{pmatrix}, \vec{D} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

b)

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 11 \\ 7 \end{pmatrix}, \vec{D} = \begin{pmatrix} 9 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Beispiel 2.14 Parallelogramm III

NI9G3B

Ergänzen Sie die Punkte zu einem Parallelogramm ABCD.

a)

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 21 \\ -11 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 3 \\ 7 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$

b)

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} -75 \\ 199 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 35 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Beispiel 2.15 Gleichschenklige Dreiecke

5CE2XT

Handelt es sich bei ABC um gleichschenklige Dreiecke. Wenn ja, berechnen Sie den Flächeninhalt des Dreiecks.

a)

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 1 \\ -5 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} -8 \\ 2 \end{pmatrix}$$

b)

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 7 \\ 11 \end{pmatrix}$$

c)

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 6 \\ 2.75 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 7 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 2.16 Rechnen mit Vektoren II

KG5VVR

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}, \vec{D} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \end{pmatrix}$$

\vec{E} und $\vec{F} \in \mathbb{R}^2$ sind allgemeine Vektoren.

a) Gegenvektor zu \vec{A} ?b) Gegenvektor zu \vec{B} ?c) Gegenvektor zu $\vec{E} - 2 \cdot \vec{F}$?d) Gegenvektor zu $-(\vec{E} - 5 \cdot \vec{F})$?

e) $\vec{A} + \vec{X} = \vec{B}$, $\vec{X} = ?$

f) $\vec{B} + \vec{X} = \vec{0}$, $\vec{X} = ?$

g) $7 \cdot (\vec{A} - 2 \cdot \vec{B}) + \vec{X} = \vec{C}$, $\vec{X} = ?$

h) $\frac{1}{2} \cdot \vec{X} + \frac{1}{3} \cdot \vec{A} + \vec{D} = \vec{X}$, $\vec{X} = ?$

2.5 Übungen: Vektorraum

Beispiel 2.17 Die Ebene \mathbb{R}^2

14841

Zeige, dass die Tupel in der Menge $V = \{(x, y) \mid x, y \in \mathbb{R}\}$ einen Vektorraum bilden. Betrachte nur die Abgeschlossenheit mit der Addition und der Multiplikation

$$\begin{aligned}(x, y) + (p, k) &= (x + p, y + k) \\ (x, y) \cdot \lambda &= (x \cdot \lambda, y \cdot \lambda)\end{aligned}$$

mit $\lambda \in \mathbb{R}$.

Beispiel 2.18 Die Gerade in \mathbb{R}^2

234208

Zeige, dass die Tupel $V = \{a \cdot (1, 3) \mid a \in \mathbb{R}\}$ einen Vektorraum bilden. Betrachte nur die Abgeschlossenheit mit der Addition und der Multiplikation.

Beispiel 2.19 Die Gerade in \mathbb{R}^2 **234208**

Prüfe, ob die Tupel $V = \{(a + 1, 3a) \mid a \in \mathbb{R}\}$ einen Vektorraum bilden. Betrachte nur die Abgeschlossenheit mit der Addition und der Multiplikation.

Beispiel 2.20 Die Ebene \mathbb{R}^3 **826816**

Wie wir später sehen werden, liegen die Punkte, die man bilden kann mit dem Gesetz

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a + b \\ a - b \\ a + b \end{pmatrix}$$

und $a, b \in \mathbb{R}$ in einer Ebene. Zeige, dass die Tripel in $V = \left\{ \begin{pmatrix} a + b \\ a - b \\ a + b \end{pmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\}$ einen Vektorraum bilden. Betrachte nur die Abgeschlossenheit mit der Addition und der Multiplikation.

Beispiel 2.21 Ein A4-Blatt

A1D84A

$$V = \{(x, y) \mid 0 < x < 210 \wedge 0 < y < 297\}$$

$$\begin{aligned}(x, y) + (p, k) &= (x + p, y + k) \\ (x, y) \cdot \lambda &= (x \cdot \lambda, y \cdot \lambda)\end{aligned}$$

mit $\lambda \in \mathbb{R}$. Bilden die Tupel in V einen Vektorraum? Betrachte nur die Abgeschlossenheit mit der Addition und der Multiplikation

Beispiel 2.22 Ausgabenvektor für die Ferien

IY13LE

Seit Anna im Urlaub war, ist ein Jahr vergangen. Damals waren ihr Ausgaben

$$\begin{array}{l} \text{Flug} \\ \text{Hotel} \end{array} : \begin{pmatrix} 120 \\ 150 \end{pmatrix}$$

Inzwischen ist alles um 10% teurer geworden: wie sieht der Ausgaben-Vektor von Anna dieses Jahr aus?

Beispiel 2.23 Verdienst

JHUQUG

Herr Meyer arbeitet für zwei Arbeitsgebern. $\vec{M} \in \mathbb{R}^2$ gibt die Monatsgehälter bei beiden Arbeitsgebern, $\vec{J} \in \mathbb{R}^2$ seine Jahresgehälter an.

a) Drücke \vec{J} mit \vec{M} aus.

b) Herr Meyer erhält zweimal im Jahr das doppelte Gehalt. Drücke jetzt \vec{J} mit \vec{M} aus.

Beispiel 2.24 Polynome bis Grad 3

1A73ZA

$$p(x) = 120 - 15x + 5x^2 - 4x^3, \quad q(x) = 7 + 42x - 6x^2 - 2x^3$$

Wir schreiben die Buchhaltung für die Koeffizienten der beiden Polynome in Listen auf

$$\vec{p} = \begin{pmatrix} 120 \\ -15 \\ 5 \\ -4 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{q} = \begin{pmatrix} 7 \\ 42 \\ -6 \\ -2 \end{pmatrix}$$

a) Berechne $a(x) = p(x) + q(x)$

b) Berechne $b(x) = -3p(x) + 2q(x)$

Beispiel 2.25 Trigonometrische Funktionen**847116**

$$p(x) = 15 \cos(x) - 4 \sin(x), \quad q(x) = -2 \cos(x) + 6 \sin(x)$$

Wir schreiben die Buchhaltung für die Koeffizienten in Listen auf

$$\vec{p} = \begin{pmatrix} 15 \\ -4 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{q} = \begin{pmatrix} -2 \\ 6 \end{pmatrix}$$

a) Berechne $a(x) = 2p(x) + 15q(x)$

b) Berechne $b(x) = 6p(x) + 4q(x)$

Beispiel 2.26 Polynome bis Grad 4**625994**

Zeige, dass die Polynome

$$p(t) = a_0 + a_1 \cdot t + a_2 \cdot t^2 + a_3 \cdot t^3 + a_4 \cdot t^4 \quad \text{mit } a_i \in \mathbb{R}$$

(Polynom 4. Grades) einen fünfdimensionalen Vektorraum V bilden.



Darstellung der Gerade in \mathbb{R}^2 **Lernziele Darstellung der Gerade**

- Die Studierenden kennen die Geradengleichung in Parameterform.
- Die Studierenden können aus der Koordinatengleichung einer Geraden die Parameterform bestimmen und umgekehrt.
- Die Studierenden können einen Vektor normieren.
- Die Studierenden können überprüfen, ob zwei Vektoren senkrecht zueinander stehen.
- In \mathbb{R}^2 können die Studierenden zu einem gegebenen Vektor \vec{v} einen zweiten Vektor \vec{n} bestimmen, der senkrecht auf \vec{v} steht.

Eine Gerade kann auf folgende Arten dargestellt werden:

Definition Funktionsgleichung einer Geraden in \mathbb{R}^2

Der Ausdruck

$$y = m \cdot x + d$$

beschreibt eine Gerade in \mathbb{R}^2 . Dabei ist m die Steigung und d der y -Achsen-Abschnitt

Definition Koordinatenform der Geraden in \mathbb{R}^2

Alle Punkte, die auf einer Geraden liegen und die Koordinaten $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ haben, erfüllen die Bedingung

$$n_x \cdot x + n_y \cdot y + d = 0$$

Dabei ist $n \in \mathbb{R}$ und $\vec{n} = \begin{pmatrix} n_x \\ n_y \end{pmatrix}$ der Normalenvektor der Geraden.

Definition Parameterform der Geraden in \mathbb{R}^2

Die Punkte

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{A} + s \cdot \vec{v}$$

beschreiben eine Gerade. Dabei sind

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \vec{A} \text{ und } \vec{v} \in \mathbb{R}^2; s \in \mathbb{R}$$

Wir nennen

- \vec{A} den **Aufpunkt**.
- \vec{v} den **Richtungsvektor**.

[?, Bd. 1 II 4.1] In \mathbb{R}^3 gilt analog

$$g : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \vec{A} + s \cdot \vec{u}$$

mit

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, \vec{A} \text{ und } \vec{v} \in \mathbb{R}^3; s \in \mathbb{R}$$

Infobox Darstellung von Geraden in \mathbb{R}^n

- In \mathbb{R}^2 : Für Geraden, die parallel zu y -Achse verlaufen, gibt es eine Koordinatengleichung (z.B. $x = 3$) aber keine Funktionsgleichung.
- In \mathbb{R}^n werden Geraden durch die Parameterform dargestellt. Für die Gerade gibt es in \mathbb{R}^n ($n \geq 3$) keine Funktionsgleichung und keine Koordinatenform.

Grundfertigkeiten beim Wechsel der Darstellung von Geradengleichungen

Beispiel 3.1 Parameterform der Geraden

EEZWBD

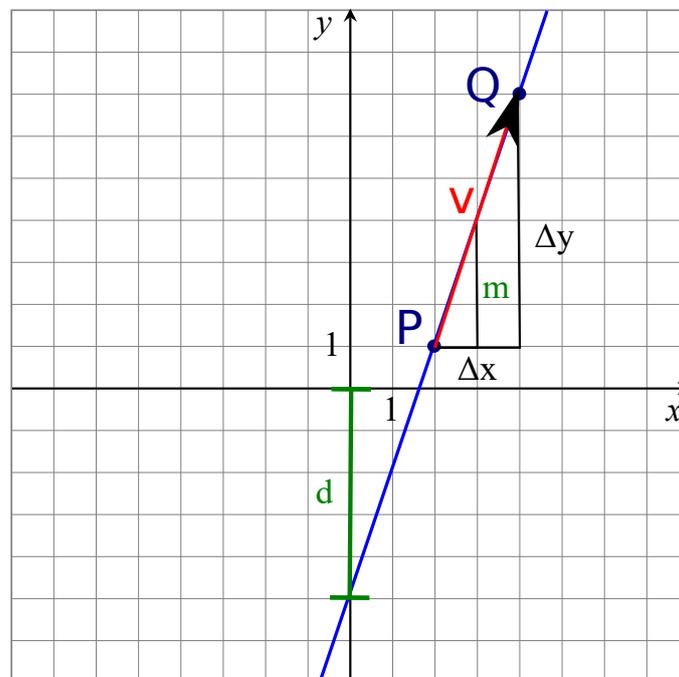
$$\vec{P} = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 9 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Wir kennen den Mittelpunkt der Strecke $\vec{M} = \vec{P} + \frac{1}{2} \cdot \underbrace{\vec{PQ}}_{=\vec{v}} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 6 \\ -1 \end{pmatrix}$.

- Geben Sie 4 weitere Punkte auf der Geraden durch \vec{P} und \vec{Q} an.
- Wie können wir *alle* Punkte auf der Geraden darstellen?

Beispiel 3.2 Grundfertigkeiten 1

EPMOVQ



Wir betrachten die Gerade g durch die Punkte

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \end{pmatrix}$$

Bestimmen Sie die Darstellung der Geraden

a) als Funktionsgleichung

b) in Parameterform.

Lösung:

a) Wir bestimmen die Steigung

$$m = \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{7 - 1}{4 - 2} = 3.$$

Der y -Achsenabschnitt muss nun die Gleichung (beim Punkt \vec{P}) erfüllen:

$$1 = 3 \cdot 2 + d.$$

also $d = -5$. Die Funktionsgleichung lautet also

$$y(x) = -5 + 3x$$

b) Wir berechnen den Verbindungsvektor

$$\vec{v} = \vec{Q} - \vec{P} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Die Parameterform lautet also ($s \in \mathbb{R}$):

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{P} + s \cdot \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}, \quad s \in \mathbb{R}$$

Beispiel 3.3 Grundfertigkeiten 2

ZOAP3T

Wir betrachten die Gerade f durch die Punkte

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 6 \\ -11 \end{pmatrix}$$

Bestimmen Sie die Darstellung der Geraden

a) in Parameterform.

b) als Funktionsgleichung.

c) in Koordinatenform

- d) zwei weitere Punkte auf der Geraden anhand der Parameterform
- e) zwei weitere Punkte auf der Geraden Koordinatengleichung

Beispiel 3.4 Grundfertigkeiten 3

F1CD8V

Wir betrachten die Gerade h gegeben durch

$$3 \cdot x + 2 \cdot y + 6 = 0$$

Bestimmen Sie

- a) zwei weitere Punkte auf der Geraden.
- b) die Parameterform der Geraden h

Wieso funktioniert das?**Beispiel 3.5 Bestimme die Punkte auf der Geraden durch \vec{A} und \vec{B} 814251**

Gegeben seien die Punkte

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 5 \\ -5 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

Berechne zunächst zwei weitere Punkte auf der Geraden durch \vec{A} und \vec{B} . Überlege dann, wie man alle Punkte auf der Geraden berechnen kann.

Beispiel 3.6 Punkte einer Geraden

702095

Die Gerade ist gegeben durch

$$g: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Liegen die Punkte auf der Geraden g ?

$$\vec{C} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 6 \\ 20 \\ 10 \end{pmatrix}, \vec{R} = \begin{pmatrix} -8 \\ 8 \\ -6 \end{pmatrix}, \vec{S} = \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Beispiel 3.7 Parameterform einer Geraden

THGS9F

Bestimmen Sie die Parameterform der Geraden durch die Punkte

a) $\vec{A} = \begin{pmatrix} 0 \\ -9 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} -8 \\ -10 \end{pmatrix}$

b) $\vec{C} = \begin{pmatrix} -7 \\ 9 \end{pmatrix}, \vec{D} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

Beispiel 3.8 Senkrechte Vektoren

HGV4AA

Zeichnen Sie folgende Vektoren in ein Koordinatensystem ein und bestimmen Sie einen Vektor, der senkrecht dazu steht.

Berechnen Sie anschliessend für die beiden Vektoren den Term

$$v_x \cdot w_x + v_y \cdot w_y$$

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

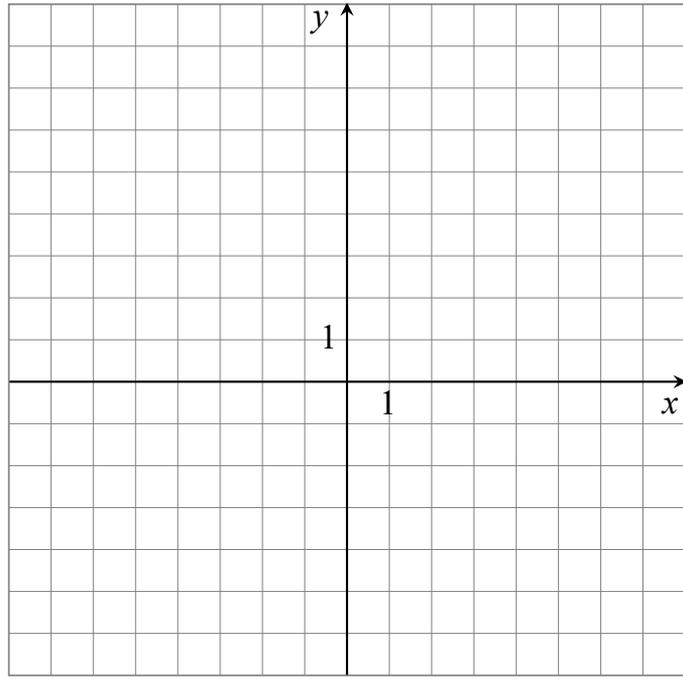
d) $\vec{d} = \begin{pmatrix} 3.2 \\ u \end{pmatrix}$

b) $\vec{b} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix}$

e) $\vec{e} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

c) $\vec{c} = 2 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$

f) $\vec{f} = 4 \cdot \begin{pmatrix} \cos(\varphi) \\ \sin(\varphi) \end{pmatrix}$



Infobox Senkrechte Vektoren

Wir betrachten die Vektoren

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix} \text{ und } \vec{w} = \begin{pmatrix} w_x \\ w_y \end{pmatrix}$$

- Die beiden Vektoren stehen senkrecht aufeinander, falls gilt

$$v_x \cdot w_x + v_y \cdot w_y = 0$$

- Die Summe oben notieren wir auch mit dem Skalarprodukt

$$\vec{v} \odot \vec{w} = v_x \cdot w_x + v_y \cdot w_y$$

- Der Vektor $\vec{n} = \begin{pmatrix} -v_y \\ v_x \end{pmatrix}$ steht senkrecht auf \vec{v} .
- Diese Technik erlaubt es, aus dem Richtungsvektor einer Geraden \vec{v} einen Vektor \vec{n} zu bestimmen, der senkrecht auf der Geraden steht. Wir nennen dann \vec{n} den **Normalenvektor**.

Beweis, dass \vec{v} senkrecht steht auf \vec{n} :

$$\vec{v} \odot \vec{n} = v_x \cdot (-v_y) + v_y \cdot v_x = 0$$

Beispiel 3.9 Koordinatenform der Geraden in \mathbb{R}^2

9TQ8VC

Wir betrachten die Gerade g . Sie lässt sich darstellen in Parameterform

$$g: \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 4 \\ 16 \end{pmatrix}}_{=\vec{A}} + s \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}}_{=\vec{v}}$$

Wir bestimmen den Normalenvektor $\vec{n} = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \end{pmatrix}$ und daraus in Koordinatenform

$$5x - y = 4$$

Untersuchen sie die geometrische Lage von \vec{v} und \vec{n} .

Beispiel 3.10 Koordinatenform der Geraden in \mathbb{R}^2

8SR7RB

$$g : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 2 \\ 8 \end{pmatrix}}_{=\vec{A}} + s \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}}_{=\vec{v}}$$

- a) Bestimmen Sie einen Vektor \vec{n} , der senkrecht auf dem Richtungsvektor \vec{v} steht.
- b) Wir berechnen einen zweiten Punkt auf der Geraden

$$\vec{B} = \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 12 \end{pmatrix}$$

Welchen Winkel schliessen $\vec{w} = \overrightarrow{AB}$ und \vec{n} ein? Wie untersuchen Sie das mathematisch?

- c) Wir berechnen einen weiteren Punkt, der nicht auf der Geraden liegt

$$\vec{D} = \begin{pmatrix} 3 \\ 8 \end{pmatrix}$$

Welchen Winkel schliessen $\vec{l} = \overrightarrow{AD}$ und \vec{n} ein?

- d) Wir betrachten einen weiteren Punkt $\vec{C} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ auf der Geraden g . Drücken Sie mathematisch aus, dass \overrightarrow{AC} senkrecht zu \vec{n} steht.
- e) Multiplizieren Sie den letzten Ausdruck aus und vereinfachen Sie.

Beispiel 3.11 Von der Koordinatenform zur Parameterform der Geraden
V1YY0V

$$g : 5x + 8y - 16 = 0$$

- a) Bestimmen Sie den Normalenvektor \vec{n} der Geraden.
- b) Bestimmen Sie den Richtungsvektor \vec{v} .
- c) Bestimmen Sie einen Punkt \vec{A} auf der Geraden.
- d) Geben Sie die Parameterform der Geraden an.

Beispiel 3.12 Konstante bestimmen**OJNWFS**

$$h : \left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \underbrace{\begin{pmatrix} -5 \\ 3 \end{pmatrix}}_{=\vec{A}} \right) \odot \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \end{pmatrix} = 0$$

- a) Geben Sie den Normalenvektor an.
- b) Bestimmen Sie n_x und n_y in der Koordinatenform

$$n_x \cdot x + n_y \cdot y + d = 0$$

- c) Der Punkt \vec{A} liegt auf der Geraden. Wie lässt sich mit dieser Überlegung d bestimmen?
- d) Geben Sie h in der Koordinatenform an.

Infobox Umwandeln der Darstellungen der Geraden

- 2 Punkte zu Parameterform: Einen Punkt als Aufpunkt wählen, $\vec{v} = \vec{B} - \vec{A}$ ist der Richtungsvektor.
- Parameterform zu Koordinatenform: Aus \vec{v} den Normalenvektor \vec{n} berechnen. Dann Pkt. einsetzen und Konstante bestimmen.
- Parameterform zu Funktionsgleichung: Mit \vec{v} die Steigung berechnen und den Aufpunkt $\vec{P} = \begin{pmatrix} A_x \\ A_y \end{pmatrix}$ einsetzen in

$$y = m \cdot (x - A_x) + A_y$$

- Koordinatenform zu Parameterform: Normalenvektor \vec{n} auslesen. Der Vektor senkrecht zu \vec{n} ergibt den Richtungsvektor. Ein Punkt (z.B. $\begin{pmatrix} 0 \\ y \end{pmatrix}$) ist der Aufpunkt.

3.1 Übungen: Geradengleichung

Beispiel 3.13 Gerade als Gleichung: Geradengleichung

48726

Durch die Gleichung $x_2 = mx_1 + c$ wird eine Gerade im x_1x_2 -Koordinatensystem beschrieben. Dabei ist m die Steigung und d der y -Achsenabschnitt. Gib die Parameterdarstellung der Geraden an für

a) $m = 3, d = 3$

d) $2x_1 + x_2 = 5$

b) $m = 0, d = 2$

c) $x_1 + x_2 = 3$

e) $x_1 = 5$

Beispiel 3.14 Von der Parameterform zur Geradengleichung

94899

Bestimme die Gleichung $x_2 = m \cdot x_1 + c$ der Geraden g :

a) $g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$

b) $g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix}$

Beispiel 3.15 Schnittpunkt von zwei Geraden

339474

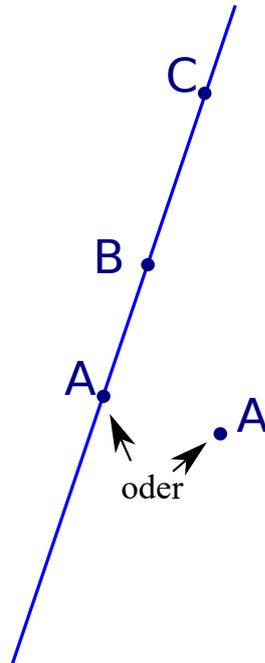
Berechne die Koordinaten des Schnittpunktes \vec{S} der Geraden g und h :

a) $g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, h : \vec{x} = \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 9 \end{pmatrix}$

b) $g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, h : \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$

c) $g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, h : \vec{x} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$

d) $g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 7 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}, h : \vec{x} = \begin{pmatrix} 3 \\ -13 \\ 9 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$



Liegt der Punkt \vec{A} auf der Geraden durch die Punkte \vec{B} und \vec{C} ?

- a) $\vec{A} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 10 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{C} = \begin{pmatrix} -8 \\ 8 \\ -6 \end{pmatrix}$
- b) $\vec{A} = \begin{pmatrix} 8 \\ -8 \\ 8 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 2 \\ 7 \\ -5 \end{pmatrix}$, $\vec{C} = \begin{pmatrix} -4 \\ 22 \\ -18 \end{pmatrix}$

4.1	Das Bogenmass	61
4.2	Der Einheitskreis	64
4.3	Transformationen von Funktionen	71
4.4	Die allgemeine Sinusfunktion; Phase und Amplitude	82
4.5	Additionstheoreme für trigonometrische Funktionen	86
4.6	Arkus-Funktionen	89
4.7	Zerlegung und Überlagerungen von Schwingungen	91
4.8	Übungen	97

Lernziele Trigonometrie, Periodische Schwingungen

- Die Studierenden können Winkel zwischen Bogenmass und Winkelgrad umrechnen.
- Sie kennen die Definitionen der trigonometrischen Funktionen am Einheitskreis die Eigenschaften, die sich daraus ergeben (Symmetrie und Periodizität).
- Sie kennen die Graphen der trigonometrischen Funktionen $\cos(t)$ und $\sin(t)$.
- Sie können Funktionen transformieren, d.h. verschieben und strecken entlang der x - und y -Achse. Sie können Funktionen an den Koordinatenachsen spiegeln.
- Sie kennen die allgemeine Sinusfunktion und deren charakteristische Größen, Null, Periode und Amplitude.
- Sie kennen die Additionstheoreme für trigonometrische Funktionen.

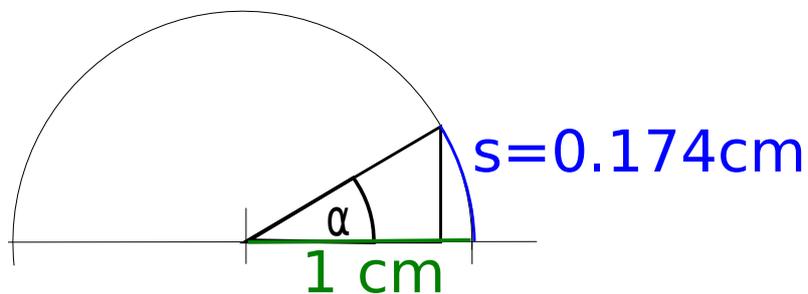
- Sie können mit den Arkus-Funktionen aus gegebenen den Komponenten von Vektoren und Dreiecken Winkel berechnen.
- Sie können gleichfrequente Schwingungen zu *einer* Sinusschwingung addieren.
- Sie können eine Sinusschwingung mit Phasenwinkel zerlegen in reine sin- und cos-Schwingungen ohne Nullphasenwinkel

4.1 Das Bogenmass

Beispiel 4.1 Kreisbogen

EMSJBG

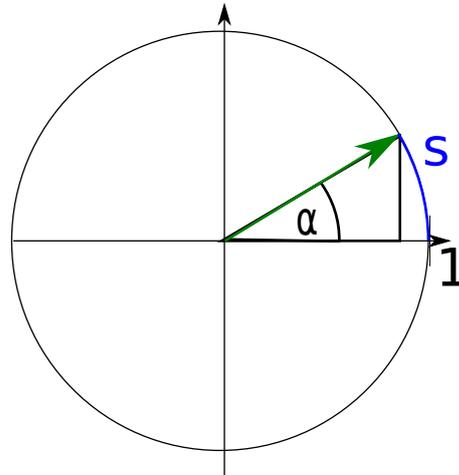
Wir messen auf einem Kreisbogen (Radius 1) einen Kreisbogen vom 0.174533. Wie gross ist der darunterliegende Winkel.



Definition Bogenmass

Unter dem Bogenmass s eines Winkels α (in Grad) verstehen wir die Länge des Bogens auf dem Einheitskreis.

$$\frac{x}{2\pi} = \frac{\alpha}{360^\circ}$$



Beispiel 4.2 Rechne die Masseinheit um

245307

Berechne die Winkel $s = \frac{\pi}{7}$ und $\varphi = 12^\circ$ in beiden Masseinheiten.

Lösung:

Wir beginnen mit der Feststellung, dass ein voller Kreis in den beiden Masseinheiten 2π oder 360° entspricht:

Bogenmass	Winkelgrad
2π	360°
$\frac{\pi}{7}$	

Danach berechnen wir den Quotienten der dritten und zweiten Zeile ist in allen Winkel-Einheiten gleich, also

$$f = \frac{\frac{\pi}{7}}{2\pi} = \frac{\alpha}{360^\circ} .$$

Also

$$\alpha = \frac{360^\circ}{14} = 25.71^\circ .$$

Gleich verfahren wir bei der Umrechnung von Winkelgrad ins Bogenmass:

Bogenmass	Winkelgrad
2π	360°
	12°

Der Quotient der dritten und zweiten Zeile ist

$$f = \frac{12^\circ}{360^\circ} = \frac{x}{2\pi} .$$

Also

$$x = \frac{2\pi}{30} = 0.209.$$

Beispiel 4.3 Bogenmass

TC2EE3

Berechne die fehlenden Einträge im Bogenmass x oder im Winkelmass α .

α	111°		120°		-15°
x		$\frac{\pi}{2}$		$\frac{3\pi}{2}$	

Beispiel 4.4 Bogenmass

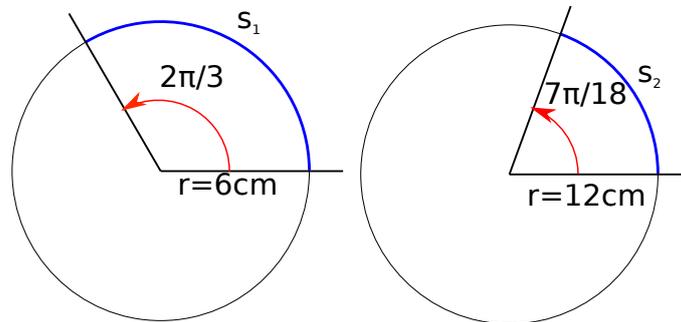
978833

Berechne die fehlenden Einträge im Bogenmass x oder im Winkelmass α .

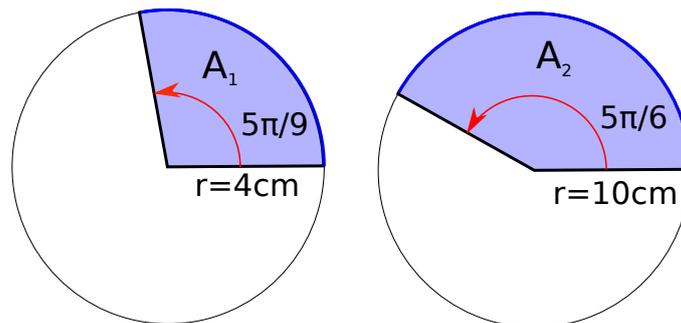
α	18°				50°
x		$\frac{5\pi}{3}$	$-\frac{7\pi}{2}$	$\frac{8\pi}{3}$	

Beispiel 4.5 Bogenmass

335331

Berechne die Bogenlänge s .**Beispiel 4.6 Bogenmass**

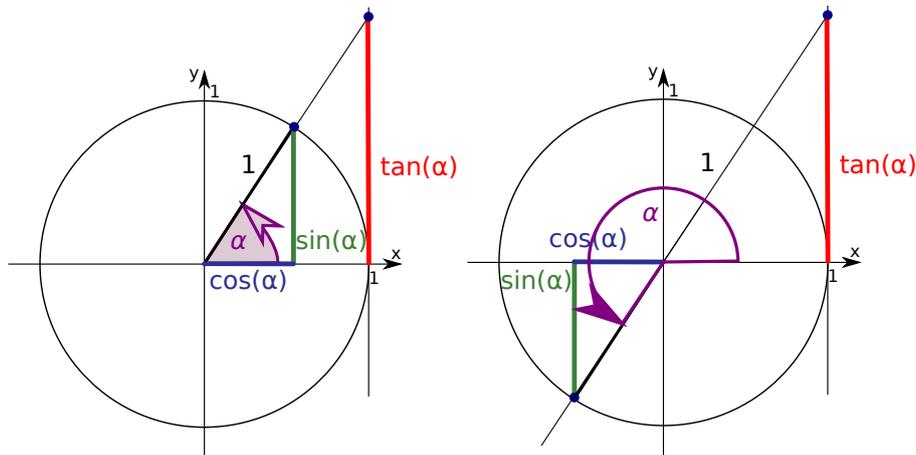
845541

Berechne die Fläche des Kreissektors A .

4.2 Der Einheitskreis

Wir definieren die trigonometrischen Funktionen als Stücke am Einheitskreis.

Definition Winkelfunktionen



Beachten Sie, dass die trigonometrischen Funktionen auch die Richtungen der Pfeile angeben und durch ihr Vorzeichen. Es gilt

- Für $0 < \alpha < \frac{\pi}{2}$: $\sin(\alpha) > 0$ und $\cos(\alpha) > 0$
- Für $\pi < \alpha < \frac{3\pi}{2}$: $\sin(\alpha) < 0$ und $\cos(\alpha) < 0$

Infobox Winkel haben eine Richtung

In der Mathematik und in der Physik werden Winkel im Gegenuhrzeigersinn gemessen, d.h. 10° ist im Gegenuhrzeigersinn und -10° ist im Uhrzeigersinn.

Für rechtwinklige Dreiecke gelten auch folgende Relationen. Wir werden die Relationen selten gebrauchen, weil wir uns mehr für die Beschreibung von periodischen Schwingungen interessieren.

Infobox Relationen am rechtwinkligen Dreieck

$$\sin(\alpha) = \frac{G}{H}; \quad \cos(\alpha) = \frac{A}{H}$$

$$\tan(\alpha) = \frac{G}{A}$$

Mit den Abkürzungen A für Ankathete, G für Gegenkathete und H für Hypotenuse.

[?, Bd. 1 III 9.1]

Beispiel 4.7 Vorzeichen der trigonometrischen Funktionen

K4PJLD

Welche Vorzeichen haben $\sin(\alpha)$ und $\cos(\alpha)$ für die folgenden Winkel? Geben Sie den Quadranten an.

a) $\frac{\pi}{2} < \alpha < \pi$

b) $\frac{3\pi}{2} < \alpha < 2\pi$

Wir strecken den Einheitskreis um den Faktor r . Dadurch erhalten wir einen Kreis mit Radius r .

Satz Polarkoordinaten

Wir betrachten $r > 0$ und $0 \leq \varphi < 360^\circ$. Der Vektor

$$\vec{w} = r \cdot \begin{pmatrix} \cos(\varphi) \\ \sin(\varphi) \end{pmatrix}$$

hat die Länge r und schliesst mit der x -Achse den Winkel φ ein.

Wir nennen (r, φ) die Polarkoordinaten von \vec{w} .

Beispiel 4.8 Polarkoordinaten

7SXS1J

Addiere die Vektoren \vec{a} und \vec{b} .

Ihre Polar-Koordinaten sind $(r = 6.5, \varphi = 30^\circ)$ und $(r = 10, \varphi = 50^\circ)$.

Lösung:

Wir berechnen zuerst die Karthesischen Koordinaten

$$\vec{a} = 6.5 \cdot \begin{pmatrix} \cos(30^\circ) \\ \sin(30^\circ) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5.62917 \\ 3.25 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{b} = 10 \cdot \begin{pmatrix} \cos(50^\circ) \\ \sin(50^\circ) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6.42788 \\ 7.66044 \end{pmatrix}$$

Die Summe ist also

$$\vec{a} + \vec{b} = \begin{pmatrix} 12.057 \\ 10.91 \end{pmatrix}$$

Beispiel 4.9 Polarkoodinaten

UCWJYR

Geben Sie die Vektoren in Karthesischen Koordinaten an.

a) \vec{a} : $\|\vec{a}\| = 1, \varphi = 45^\circ$

e) \vec{e} : $\|\vec{e}\| = \sqrt{2}, \varphi = -\frac{\pi}{4}$

b) \vec{b} : $\|\vec{b}\| = 2, \varphi = -225^\circ$

f) \vec{f} : $\|\vec{f}\| = 7, \varphi = 35^\circ$

c) \vec{c} : $\|\vec{c}\| = 5, \varphi = \frac{5\pi}{36}$

d) \vec{d} : $\|\vec{d}\| = 2, \varphi = 60^\circ$

g) $\vec{g} = \vec{a} + \vec{b}$

Beispiel 4.10 Polarkoordinaten zu kartesischen Koordinaten

NNHCXF

Geben Sie die kartesischen Koordinaten der Vektoren an. Verwenden Sie auf dem Taschenrechner den Grad modus (deg), falls Winkel in Grad angegeben sind und den Radian-Modus (rad), falls die Winkel im Bogenmass angegeben sind.

a) $r = 5, \varphi = 216.9^\circ$

d) $r = 85, \varphi = 25^\circ$

b) $r = 13, \varphi = -0.4$

e) $r = 145, \varphi = 4.55$

c) $r = 37, \varphi = 1.24$

f) $r = 197, \varphi = 98.2^\circ$

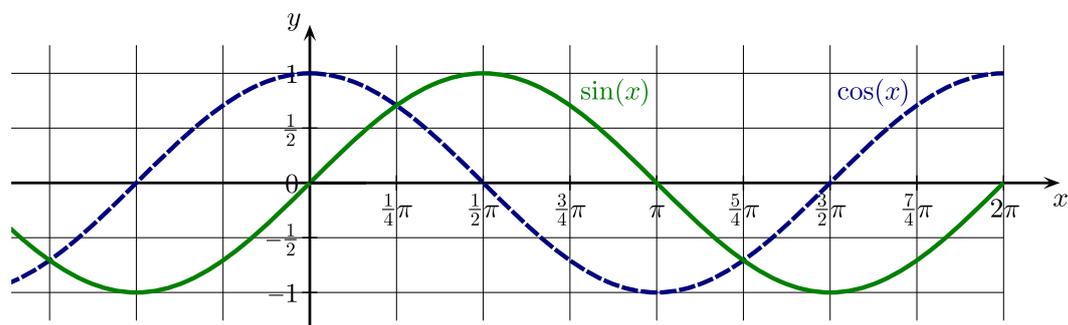
Beispiel 4.11 Kompass und Winkel

IJ5I6F

- a) Nicolas läuft 3 m von Punkt O weg. Dabei schliesst er mit der positiven x -Achse einen Winkel von 30° ein. Beschreibe seinen Weg mit einem Pfeil in der Zeichnung und danach mit Zahlen.
- b) Wo landet er, wenn er 7 m läuft und mit der positiven x -Achse einen Winkel von 55° einschliesst?
- c) Wo landet er, wenn er beide Wege nacheinander läuft?

4.2.1 Graphen der trigonometrischen Funktionen**Infobox Funktionen**

- Die Zuordnung $x \mapsto y = f(x)$ heisst $f(x)$ Funktion. Dabei ist x die freie Variable (Input) und y die abhängige Variable (Output).
- Wir nennen x das **Argument** von f und y den **Funktionswert**.



Definition Eigenschaften von Funktionen

Eine Funktion $f(t)$ heisst

- periodisch mit **Periode** T , falls $f(t + T) = f(t)$
- **symmetrisch**, falls $f(-t) = f(t)$
- **antisymmetrisch**, falls $f(-t) = -f(t)$

Beispiel 4.12 Symmetrie von Monomen

NUDTZW

Bestimme die Symmetrie der Funktionen

a) $f(x) = x^2$

b) $f(x) = x^3$

Lösung:

a) $f(-x) = (-x)^2 = (-1)^2 \cdot x^2 = x^2$. Also

$$f(-x) = f(x)$$

Die Funktion ist also symmetrisch.

b) $f(-x) = (-x)^3 = (-1)^3 \cdot x^3 = -x^3$. Also

$$f(-x) = -f(x)$$

Die Funktion ist also antisymmetrisch.

Beispiel 4.13 Symmetrie von Monomen

MVESAV

Bestimme die Symmetrie der Funktionen

a) $f(x) = 1 + x^2$

c) $f(x) = x + x^2$

b) $f(x) = x - x^3$

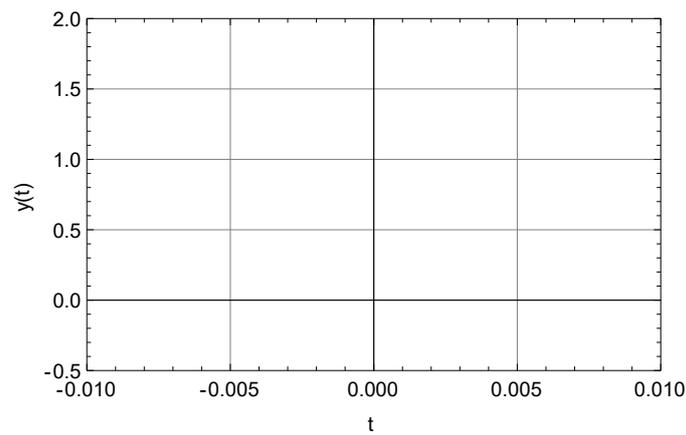
d) $f(x) = x^3 + x^4$

Beispiel 4.14 Symmetrie der trigonometrischen Funktionen

U4POS2

Benutze den Einheitskreis:

- Sind die trigonometrischen Funktionen periodisch. Warum? Was ist ihre Periode?
- Haben die trigonometrischen Funktionen Symmetrien. Welche? Warum? Betrachten (zeichnen) Sie dafür $\sin(\alpha)$ und $\cos(\alpha)$ in der Umgebung von $\alpha = 0$.

**Beispiel 4.15 Symmetrien**

MZ2D7Y

Bestimme die Symmetrien der folgenden Funktionen

a) $f(x) = \sin(x^2)$

b) $f(x) = (\sin(x))^2$

c) $f(x) = \sin(\cos(x))$

d) $f(x) = \cos(x - 6\pi)$

e) $f(x) = \sin(-x)$

f) $f(x) = \cos(-x)$

4.3 Transformationen von Funktionen

Satz Transformationen

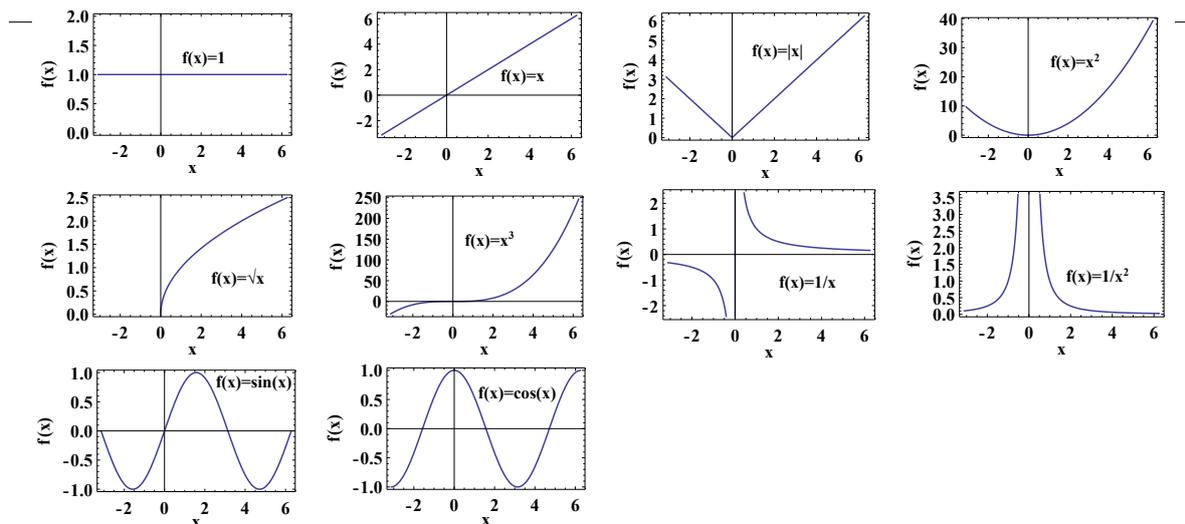
Die Funktion $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ kann wie folgt transformiert werden:

- $-f(x)$ Spiegelung an der x -Achse
- $f(-x)$ Spiegelung an der y -Achse
- $f(x) + c$ Verschiebung in Richtung der y -Achse ($c > 0$)
- $f(x - c)$ Verschiebung in Richtung der **positiven** x -Achse ($c > 0$)
- $f(a \cdot x)$ Stauchung in Richtung der x -Achse ($a > 1$).
- $a \cdot f(x)$ Streckung in Richtung der y -Achse ($a > 1$).

Die Transformationen entlang der y -Achse sind intuitiv, die entlang der x -Achse gehen oft gegen unsere Intuition.

Infobox Folgerungen Transformationen

- $f(x) - c$ Verschiebung der y -Achse entgegengesetzt ($c > 0$)
- $f(x + c)$ Verschiebung der x -Achse entgegengesetzt ($c > 0$)
- $f(a \cdot x)$ Streckung in Richtung der x -Achse ($0 < a < 1$).
- $a \cdot f(x)$ Stauchung in Richtung der y -Achse ($0 < a < 1$).

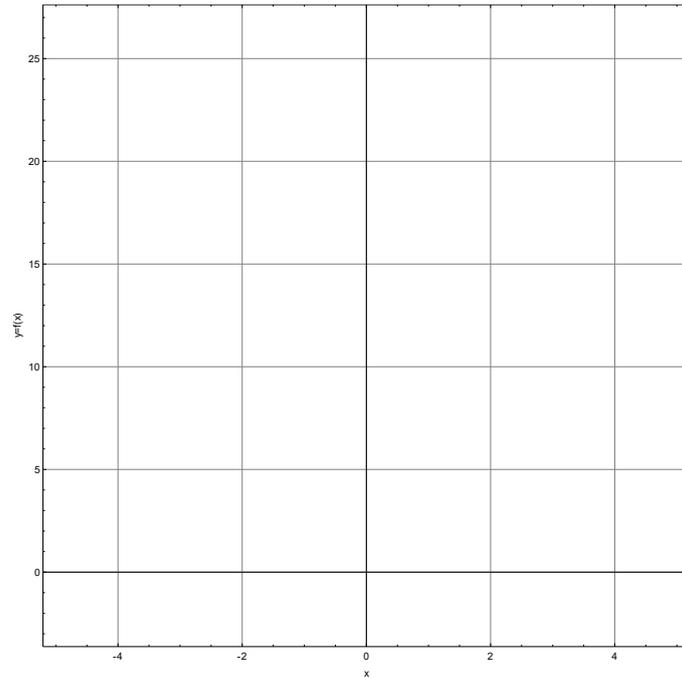


Die zehn Graphen oben zeigen die häufigsten Funktionen in der Algebra. Sie sollten schon mit den Charakteristiken dieser Graphen vertraut sein. Das wird Ihnen helfen, die Graphen der etwas komplizierteren Funktionen, die aus den einfachen Funktionen durch Transformation hervorgehen, besser zu verstehen.

Beispiel 4.16 Vertikale Verschiebung

AEU6T

- Ergänzen Sie die Tabelle und skizzieren Sie die Graphen.
- Was ändert sich zwischen $f(x)$, $g(x)$ und $h(x)$? Die Form? Die Position? Beschreiben Sie Ihre Beobachtungen.
- Was ist der vertikale Abstand der Graphen?
- Wie verschiebt sich also der Graph der Funktion $f(x)$, wenn wir die Transformation $y = f(x) + k$ oder $y = f(x) - k$ mit $k > 0$ anwenden?



Beispiel 4.17 Horizontale Verschiebung: Parabel

2RSKP9

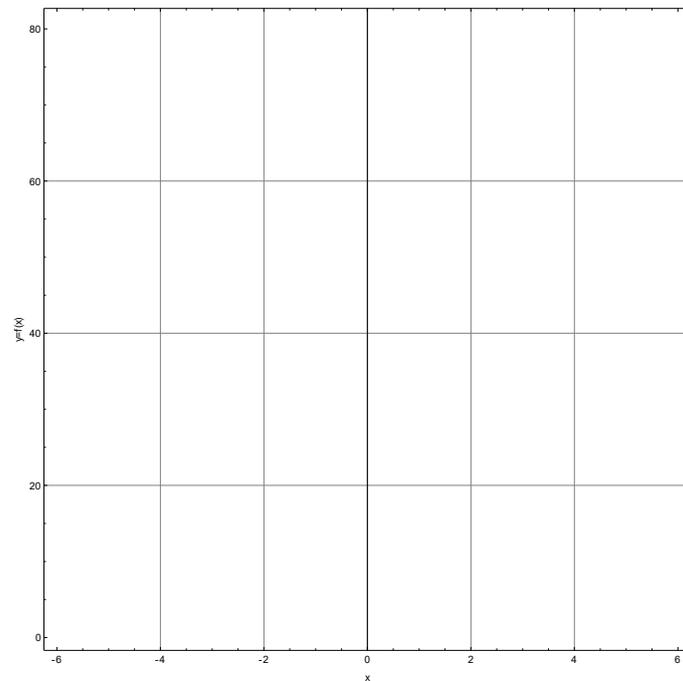
Wir betrachten die Parabel $f(x) = x^2$. Sie hat bei $(x, y) = (0, 0)$ einen Scheitelpunkt.

- a) Ergänzen Sie die Tabelle.
- b) Skizzieren Sie unten die Graphen.
- c) Wo befindet sich der Scheitelpunkt bei der Funktionen $g(x)$ und $h(x)$?
- d) Versuchen Sie anhand der vorherigen Teilaufgaben zu verallgemeinern: Wo hat die Funktion $f(x) = (x - c)^2$ ihren Scheitelpunkt? Benutzen Sie dazu auch die Ausdrücke 'Verschiebung in Richtung ...'.

e) Ergänzen Sie folgende Sätze:

- “Wenn ich bei $g(x) = f(x + 3)$ für x den Wert -3 einsetze, dann ist es genauso, wie wenn ich bei $f(x)$ für x den Wert ... einsetze.”
- “Also ist die verschobene Funktion $g(x) = f(x + 3)$ jetzt bei -3 so, wie ursprüngliche Funktion bei ... war.”

x	$f(x) = x^2$	$g(x) = f(x + 3) = (x + 3)^2$	$h(x) = f(x - 2) = (x - 2)^2$
-4	16	1	
-3	9	0	
-2	4	1	
-1	1	4	
0	0	9	
1	1	16	
2	4	25	
3	9	36	
4	16	49	

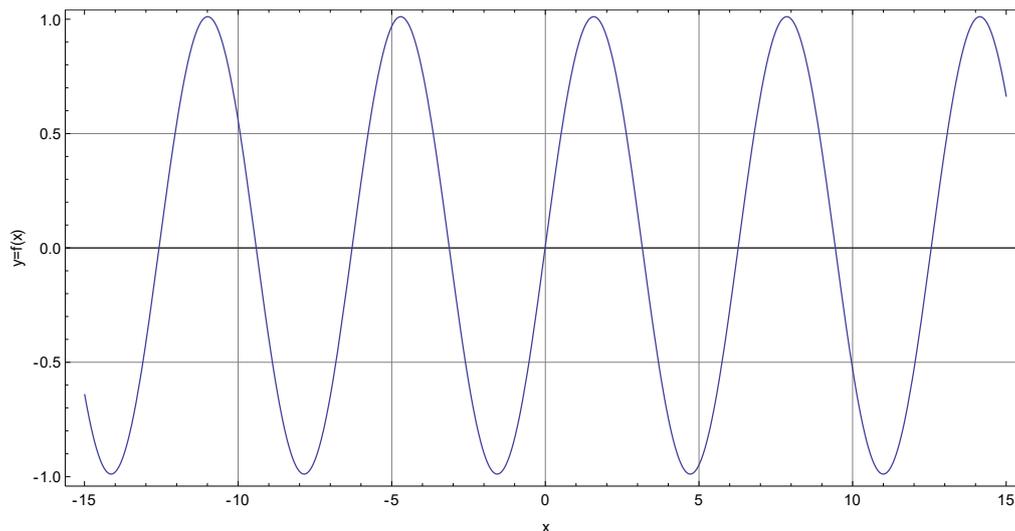


Beispiel 4.18 Streckung und Stauchung**ZC38E4**

Wir betrachten die Funktion $f(x) = \sin(x)$. Sie hat bei $x = \pi \cdot k$ ($k \in \mathbb{Z}$) Nullstellen, bei $x = 2k\pi - \frac{\pi}{2}$ Tiefpunkte und bei $x = 2k\pi + \frac{\pi}{2}$ Hochpunkte.

- Ergänzen Sie die Tabelle (maximal 3 Stellen). Nutzen Sie auch Symmetrien der Funktionen aus.
- Die Funktion $f(x) = \sin(x)$ hat ihre charakteristische Nullstelle bei $x = \pi$. Welches Kriterium muss der Ausdruck im Argument der Sinusfunktion von $g(x) = \sin(2x)$ erfüllen, damit $g(x) = 0$?
- Bestimmen Sie die erste Nullstelle $x > 0$ der Funktionen $h(x)$ und $p(x)$. Vergleichen Sie die gefundenen Nullstellen mit der ursprünglichen Funktion $f(x) = \sin(x)$.
- Wurden die Funktionen $g(x)$, $h(x)$ und $p(x)$ entlang der x -Achse zusammengestaucht oder gestreckt? Argumentieren Sie mit Hilfe der ersten Nullstelle und der Tabelle.
- Skizzieren Sie nun die Graphen der Funktion $h(x)$, $g(x)$ und $p(x)$.
- Versuchen Sie anhand der vorherigen Teilaufgaben zu verallgemeinern: Wo hat die Funktion $f(x) = \sin(x\omega)$ ihre erste Nullstelle $x > 0$? Benutzen Sie dazu auch die Ausdrücke 'Streckung des Graphen in Richtung ...'.

x	$f(x) = \sin(x)$	$g(x) = \sin(2x)$	$h(x) = \sin(\frac{1}{4}x)$	$p(x) = \sin(\frac{2\pi}{5} \cdot x)$
-4π	0	0		
-10	0.544	-0.913		
-2π	0	0		
-5	0.959	0.544		
$-\pi$	0	0		
0	0	0	0	0
π	0	0	0.707107	-0.722
5	-0.959	-0.544		
2π	0	0		0.999
10	-0.544	0.913		
4π	0	0		



4.3.1 Weitere Aufgaben

Beispiel 4.19 Translationen

DG6A5Y

Wir betrachten die Wurzelfunktion $f(x) = \sqrt{x}$. Sie ist definiert, falls das Argument (hier x) im Intervall $[0; \infty[$ liegt.

- a) In der Funktion $r(x) = f(x - 3) = \sqrt{x - 3}$ können wir $x = 3$ einsetzen und erhalten

$$r(3) = f(3 - 3) = \sqrt{3 - 3} = \sqrt{0} = 0$$

Also ist $x = 3$ die Stelle, die den Definitionsbereich nach unten begrenzt. Geben Sie die untere Grenze des Definitionsbereichs der folgenden Funktionen an:

$$g(x) = f(x - 5) = \sqrt{x - 5}, \quad h(x) = f(x + 14) = \sqrt{x + 14}$$

$$k(x) = f(x - 10) + 2 = \sqrt{x - 10} + 2, \quad p(x) = f\left(x + \frac{1}{4}\right) - 3 = \sqrt{x + \frac{1}{4}} - 3$$

b) Ergänzen Sie folgende Sätze:

- “Wenn ich bei $g(x) = f(x - 5)$ für x den Wert 5 einsetze, dann ist es genauso, wie wenn ich bei $f(x)$ für x den Wert ... einsetze.”
- “Also ist die verschobene Funktion $g(x) = f(x - 5)$ jetzt bei 5 so, wie ursprüngliche Funktion bei ... war.”

Schreiben Sie die obigen Sätze auch allgemein für die Funktion $f(x - c)$ mit $c \in \mathbb{R}$ auf.

- c) Zeichnen Sie die Graphen von $f(x)$, $g(x)$, $h(x)$, $k(x)$ und $p(x)$ in ein gemeinsames Koordinatensystem ein. Zeichnen Sie ebenfalls den Vektor ein um den die Funktion $f(x)$ jeweils verschoben wurde, um $g(x)$, $h(x)$, $k(x)$ oder $p(x)$ zu erhalten.
- d) Ergänzen Sie nun folgenden Satz: “Die Transformation $f(x - c) + d$ verschiebt die Funktion $f(x)$...”

Beispiel 4.20 Spiegelung

829579

Wir betrachten die Funktionen $f(x) = \sqrt{x}$, $g(x) = \sqrt{x - 2}$ und $h(x) = \sqrt{-x - 2}$.

- a) Ergänzen Sie die Tabelle
- b) Geben Sie für alle Funktionen die Stelle an, wo der Ausdruck unter der Wurzel 0 ist. In welche Richtung auf der x -Achse dürfen Sie sich von dieser Stelle aus bewegen, damit der Ausdruck unter der Wurzel positiv wird?
- c) Geben Sie den Definitionsbereich der Funktionen an.
- d) Beschreiben Sie die Zeilen 3 und 5 in Worten: Was sind ihre Ähnlichkeiten? Worin unterscheiden Sie sich?
- e) Erklären Sie nun die Ähnlichkeiten und Unterschiede (Zeilen 3 und 5) aufgrund der Werte in den Zeilen 2 und 4.

- f) Plotten Sie nun die Graphen der Funktion $f(x) = \sqrt{x}$, $g(x) = \sqrt{x-2}$ und $h(x) = \sqrt{-x-2}$ mit Matlab oder GeoGebra.
- g) Wie verändern sich die Graphen der Funktion $f(x) = \sqrt{x}$, $g(x) = \sqrt{x-2}$ und $h(x) = \sqrt{-x-2}$, falls Sie anstatt $f(x)$ die Funktion $-f(x)$ etc. plotten?
- h) Vervollständigen Sie nun folgende Sätze: "Der Graph der Funktion $y = f(-x)$ ergibt sich durch ... des Graphen $f(x)$."
 "Der Graph der Funktion $y = -f(x)$ ergibt sich durch ... des Graphen $f(x)$."

x	-18	-11	-6	-3	-2	2	3	6	11	18
$x - 2$	-20	-13	-8	-5	-4	0	1	4	9	16
$g(x) = \sqrt{x - 2}$										
$-x - 2$	16	9	4	1	0	-4	-5	-8	-13	-20
$h(x) = \sqrt{-x - 2}$										

Beispiel 4.21 Spiegelung

879G1J

Wir betrachten die Funktion $g(x) = 1 - 2x + x^2 + x^3$. Bestimmen Sie

- die Funktion $h(x)$, die eine Spiegelung der Funktion $g(x)$ an der x-Achse ist.
- die Funktion $p(x)$, die eine Spiegelung der Funktion $g(x)$ an der y-Achse ist.
- Überprüfen Sie Ihr Resultat indem Sie alle drei Funktionen in Matlab oder GeoGebra im Bereich $x \in [-2.2; 2.2]$ plotten.

4.4 Die allgemeine Sinusfunktion; Phase und Amplitude

Infobox Eigenschaften der allgemeinen Sinusfunktion

Die Funktion

$$f(t) = A \cdot \sin(\omega \cdot (t + c))$$

hat

- A die Amplitude,
- die Periode $T = \frac{2\pi}{\omega}$,
- die charakteristische Nullstelle bei $-c$

Der Nullphasenwinkel ist $\varphi = c \cdot \omega$.

Die Funktion

$$f(t) = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi)$$

hat

- die Amplitude A ,
- die Periode $T = \frac{2\pi}{\omega}$,
- und den Nullphasenwinkel φ

Die charakteristische Nullstelle liegt bei $-\frac{\varphi}{\omega}$.

Beispiel 4.22 Charakteristische Grössen einer harmonischen Schwingung IMSGR1

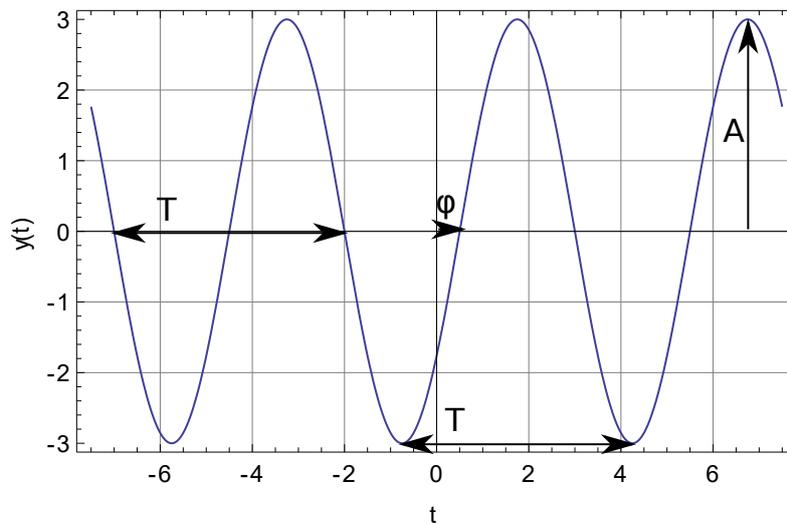
$$f(t) = 3 \sin\left(\frac{2\pi}{5}\left(t - \frac{1}{2}\right)\right) = 3 \sin\left(\frac{2\pi t}{5} - \frac{\pi}{5}\right)$$

- Geben Sie für $f(t)$ den Nullphasenwinkel φ , die Amplitude A und die Periode T an.
- Zeichnen Sie ohne elektronische Hilfsmittel den Graphen der Funktionen.
- Wo erscheinen die Charakteristischen Grössen im Graphen?

Lösung:

- die Amplitude $A = 3$,
- $\omega = \frac{2\pi}{5}$ und die Periode $T = \frac{2\pi}{\omega} = 5$,
- die charakteristische Nullstelle bei $\frac{1}{2}$,

- und den Nullphasenwinkel $-\frac{\pi}{5}$).



Beispiel 4.23 Charakteristische Grössen einer harmonischen Schwingung
IMSGR1

$$f(t) = 5 \cos\left(\frac{\pi t}{3} - \frac{4\pi}{15}\right)$$

- Geben Sie für $f(t)$ den Nullphasenwinkel φ , die Amplitude A und die Periode T an.
- Zeichnen Sie ohne elektronische Hilfsmittel den Graphen der Funktionen.
- Wo erscheinen die Charakteristischen Grössen im Graphen?

Beispiel 4.24 Trigonometrische Funktionen zeichnen

4HG9L9

Zeichnen Sie ohne elektronische Hilfsmittel den Graphen der folgenden Funk-

tionen. Zeichnen Sie für jeden Graph den Nullphasenwinkel φ , Amplitude A und Periode T ein.

a) $f(x) = 2 \sin(x)$

b) $f(x) = \frac{\cos(x)}{2}$

c) $f(x) = \sin\left(\frac{x}{2}\right)$

d) $f(x) = \cos\left(2x - \frac{\pi}{4}\right)$

e) $f(x) = \cos(-x) - 2$

f) $f(x) = \sin(x - \pi/2)$

g) $f(x) = \sin\left(\frac{2\pi x}{3}\right)$

h) $f(x) = \cos\left(\frac{2\pi x}{4}\right)$

i) $f(x) = \sin\left(\frac{x}{2} - \frac{3\pi}{4}\right)$

j) $f(x) = 5 \cos\left(\frac{\pi x}{2} - 2\right)$

k) $f(x) = \cos\left(\frac{2\pi x}{5} + 3\right) - 2$

l) $f(x) = \frac{3}{4} \cdot \sin\left(\frac{\pi x}{3} - 1\right)$

Beispiel 4.25 Additonstheoreme Vorbereitung

ECQ2MU

a) Wie hängen $\cos\left(\alpha + \frac{\pi}{2}\right)$ und $\sin(\alpha)$ zusammen?

b) Wie hängen $\sin\left(\alpha + \frac{\pi}{2}\right)$ und $\cos(\alpha)$ zusammen?

4.5 Additionstheoreme für trigonometrische Funktionen

Satz Additionstheoreme für trigonometrische Funktionen

$$\begin{aligned}\cos(\alpha \pm \beta) &= \cos(\alpha) \cdot \cos(\beta) \mp \sin(\alpha) \cdot \sin(\beta) \\ \sin(\alpha \pm \beta) &= \sin(\alpha) \cdot \cos(\beta) \pm \cos(\alpha) \cdot \sin(\beta)\end{aligned}$$

Es ist eine Kurzschreibweise, wenn wir \pm verwenden. Gemeint ist, dass \pm entweder alle oberen Zeichen ausgetauscht werden, oder nur die unteren.

Beispiel 4.26 Additionstheoreme Vorbereitung

EBP1NU

Argumentieren Sie anhand eines Zeigers am Einheitskreis

a) Berechnen Sie für $\alpha = \frac{\pi}{18}$ die Werte

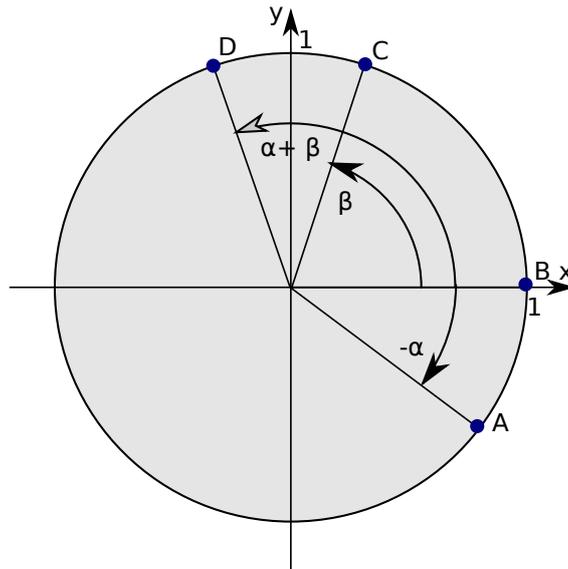
$$\sin(\alpha), \cos(\alpha), \sin\left(\alpha + \frac{\pi}{2}\right), \cos\left(\alpha + \frac{\pi}{2}\right), \sin(-\alpha), \cos(-\alpha)$$

Welche Zusammenhänge erkennen Sie?

- b) Wie lässt sich aus $\sin(-\alpha)$ das Vorzeichen aus dem trigonometrischen Ausdruck beseitigen?
- c) Wie lässt sich aus $\cos(-\alpha)$ das Vorzeichen aus dem trigonometrischen Ausdruck beseitigen?
- d) Vereinfachen Sie $\cos^2(\alpha) + \sin^2(\alpha)$

Beispiel 4.27 Herleitung Additionstheorem

IJ65F9



- Geben Sie die kartesischen Koordinaten der Punkte \vec{A} , \dots , \vec{D} an.
- Verbinden Sie die Punkte in Gedanken miteinander. Zwei der Verbindungen haben die selbe Länge. Welche?
- Wir benennen die Verbindungen, die die selbe Länge mit \vec{v} und \vec{w} . Berechnen Sie kartesischen Koordinaten dieser Vektoren.
- Benutzen Sie die Symmetrie der Trigonometrischen Funktionen um negative Winkel in trigonometrischen Funktionen zu beseitigen.
- Geben Sie nun den folgenden Ausdruck an

$$|\vec{v}|^2 = |\vec{w}|^2$$

- Wir notieren $(\sin(x))^2 = \sin^2(x)$. Multiplizieren Sie den Term oben aus.
- Benutzen Sie $\cos^2(x) + \sin^2(x) = 1$ (3 mal anwenden) um den Ausdruck weiter zu vereinfachen.
- Lösen Sie nach $\cos(\alpha + \beta)$ auf.

Beispiel 4.28 Ausdruck für $\cos(\alpha - \beta)$

KNUQTG

$$\cos(\alpha + \gamma) = \cos(\gamma) \cdot \cos(\alpha) - \sin(\gamma) \cdot \sin(\alpha)$$

- Setzen Sie in den Ausdruck den Winkel $\gamma = -\beta$ ein.
- Benutzen Sie die Symmetrien-Eigenschaften um die negativen Winkel in den einfachen trigonometrischen Funktionen zu beseitigen.

Beispiel 4.29 Additionstheorem $\sin(\alpha + \gamma)$

8FY7QU

$$\cos(\alpha + \gamma) = \cos(\gamma) \cdot \cos(\alpha) - \sin(\gamma) \cdot \sin(\alpha)$$

- a) Setzen Sie in den Ausdruck den Winkel $\gamma = \beta + \frac{\pi}{2}$ ein.
- b) Benutzen Sie $\cos(x + \frac{\pi}{2}) = -\sin(x)$ und $\sin(x + \frac{\pi}{2}) = \cos(x)$ um die Summen von Winkeln in den einfachen trigonometrischen Funktionen zu beseitigen.
- c) Beseitigen Sie Summen von Winkeln in den einfachen trigonometrischen Funktionen.
- d) Ersetzen Sie im letzten Ausdruck $\alpha + \beta$ durch $\alpha - \beta$ und beseitigen sie negative Winkel in den einfachen trigonometrischen Ausdrücken.

Beispiel 4.30 Darstellung $\cos^2(\alpha)$

AT9S8M

Zeigen Sie, dass gilt

$$\cos^2(\alpha) = \frac{1}{2} [\cos(2\alpha) + 1]$$

Werten Sie dazu

$$\cos(\alpha + \beta) = \cos(\alpha) \cdot \cos(\beta) - \sin(\alpha) \cdot \sin(\beta)$$

für $\beta = \alpha$ aus.

4.6 Arkus-Funktionen

Definition Arkustangens-Funktion

Die Arkustangens-Funktion ordnet den Komponenten x und y den Winkel φ zu.

$$\varphi = \arctan\left(\frac{y}{x}\right) + \begin{cases} 0 & x > 0 \\ 180^\circ & x < 0 \end{cases}$$

Dabei sind $x, y \in \mathbb{R}$

Wir nennen die Komponenten $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix}$ auch **Kartesische Koordinaten**. Für jeden Vektor können wir daraus Betrag und φ (den Winkel, den \vec{v} mit der x-Achse einschliesst) berechnen. Das Paar v und φ bestimmt einen Vektor eindeutig. Wir nennen dieses Zahlenpaar die **Polar-Koordinaten** des Vektors \vec{v} .

Beispiel 4.31 Kartesische- \rightarrow Polar-Koordinaten

R3601V

Berechnen Sie die Polarkoordinaten

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 7.96956 \\ -0.697246 \end{pmatrix}$

d) $\vec{d} = \begin{pmatrix} -5 \\ 5\sqrt{3} \end{pmatrix}$

b) $\vec{b} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{3} \end{pmatrix}$

e) $\vec{e} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 + \sqrt{3} \\ -1 + \sqrt{3} \end{pmatrix}$

c) $\vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{3} \end{pmatrix}$

f) $\vec{f} = \begin{pmatrix} 0 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix}$

Infobox Inverse trigonometrische Funktionen

- Der Zwischenwinkel zwischen zwei Vektoren \vec{v} und \vec{w} wird berechnet über

$$\varphi = \arccos\left(\frac{\vec{v} \odot \vec{w}}{|\vec{v}| \cdot |\vec{w}|}\right)$$

Dabei erhalten wir korrekterweise einen Winkel $0 \leq \varphi < 180^\circ$ zwischen den Vektoren, und es wird korrekterweise kein Drehsinn berücksichtigt.

Beispiel 4.32 Neigungswinkel

084725

Berechne den Neigungswinkel für ein Gelände mit 5%, 50%, 100% und 200% Neigung.

4.7 Zerlegung und Überlagerungen von Schwingungen

Kosinus

Satz Zerlegung der Kosinus-Schwingungen

Die Funktion

$$f(t) = A \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi)$$

kann geschrieben werden als

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t) .$$

mit

- $a = A \cdot \cos(\varphi)$
- $b = -A \cdot \sin(\varphi)$.

Beispiel 4.33 Zerlegung der Cosinus-Schwingungen

NFCHGJ

Gegeben $f(t) = \sqrt{41} \cdot \cos(1 \cdot t - 0.674741)$ Zerlegen Sie das Signal in gleichfrequente cos / sin Schwingungen der Form

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t) .$$

Beispiel 4.34 Zerlegung der Sinus-Schwingungen

DR61E5

Zerlegen Sie die Schwingung in gleichfrequente cos / sin Schwingungen der Form

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t) .$$

a) $f(t) = \sqrt{5} \cdot \cos(4t + 1.10715)$

c) $f(t) = \sqrt{74} \cdot \cos(2t + 0.950547)$

b) $f(t) = 5 \cdot \cos(5t + \frac{\pi}{2})$

Satz Überlagerung gleichfrequenter cos / sin Schwingungen zu cos

Für die Überlagerung

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t)$$

gilt

$$f(t) = A \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi)$$

mit

- Frequenz $\nu = \frac{\omega}{2\pi}$ oder gleichbedeutend, Periodendauer $T = \frac{2\pi}{\omega}$.
- Amplitude $A = \sqrt{a^2 + b^2}$
- Nullphasenwinkel $\varphi = -\arctan\left(\frac{b}{a}\right) + \begin{cases} \pi & (a < 0) \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$

Beispiel 4.35 Überlagerung gleichfrequenter cos / sin Schwingungen IYPB5L

Geben Sie die Superposition in der Form

$$f(t) = A \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi)$$

an.

$$f(t) = \frac{5 \cdot \sqrt{3}}{2} \cdot \cos(t) + \frac{5}{2} \cdot \sin(t)$$

Lösung:

Wir lesen aus $\omega = 1$ ($f = \frac{1}{2\pi}$) und erhalten $A = \sqrt{\frac{75+25}{4}} = 5$ und $\varphi = -\arctan\left(\frac{5}{5\sqrt{3}}\right) = -\frac{\pi}{6}$. Also

$$f(t) = \underbrace{5}_{=A} \cdot \cos\left(\underbrace{1}_{\omega} \cdot t - \underbrace{\frac{\pi}{6}}_{=\varphi}\right)$$

Bestimmen Sie Kreisfrequenz, Nullphasenwinkel und Amplitude der Superposition.

Beispiel 4.36 Überlagerung gleichfrequenter cos / sin Schwingungen AÜ8VZS

Geben Sie die Superposition in der Form

$$f(t) = A \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi)$$

an.

a) $f(t) = 1.76336 \cdot \cos(18t) + 2.42705 \sin(18t)$

b) $f(t) = \cos(10t) + \sqrt{3} \cdot \sin(10t)$

c) $f(t) = 3.36588 \cdot \cos(7t) + 2.16121 \cdot \sin(7t)$

Sinus

Satz Zerlegung der Sinus-Schwingungen

Die Funktion

$$f(t) = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi)$$

kann geschrieben werden als

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t) .$$

mit

- $a = A \cdot \sin(\varphi)$
- $b = A \cdot \cos(\varphi)$.

Beispiel 4.37 Zerlegung der Sinus-Schwingungen

Gegeben $f(t) = \sqrt{41} \cdot \sin(1 \cdot t - 0.674741)$ Zerlegen Sie die Schwingung in gleichfrequente \cos / \sin Schwingungen der Form

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t) .$$

Beispiel 4.38 Zerlegung der Sinus-Schwingungen

Z4DX95

Zerlegen Sie die Schwingung in gleichfrequente \cos / \sin Schwingungen der Form

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t) .$$

a) $f(t) = \sqrt{5} \cdot \sin(4t + 1.10715)$

c) $f(t) = \sqrt{74} \cdot \sin(2t + 0.950547)$

b) $f(t) = 5 \cdot \sin(5t + \frac{\pi}{2})$

Satz Überlagerung gleichfrequenter \cos / \sin Schwingungen

Für die Überlagerung

$$f(t) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t)$$

gilt

$$f(t) = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi)$$

mit

- Frequenz $\nu = \frac{\omega}{2\pi}$ oder gleichbedeutend, Periodendauer $T = \frac{2\pi}{\omega}$.
- Amplitude $A = \sqrt{a^2 + b^2}$
- Nullphasenwinkel $\varphi = \arctan\left(\frac{a}{b}\right) + \begin{cases} \pi & (b < 0) \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$

Beispiel 4.39 Überlagerung gleichfrequenter \cos / \sin Schwingungen

Geben Sie die Superposition in der Form

$$f(t) = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi)$$

an.

$$f(t) = \frac{5 \cdot \sqrt{3}}{2} \cdot \cos(t) + \frac{5}{2} \cdot \sin(t)$$

Lösung:

Wir lesen aus $\omega = 1$ ($f = \frac{1}{2\pi}$) und erhalten $A = \sqrt{\frac{75+25}{4}} = 5$ und $\varphi = \arctan\left(\frac{5 \cdot \sqrt{3}}{5}\right) = \frac{\pi}{3}$. Also

$$f(t) = \underbrace{5}_A \cdot \sin\left(\underbrace{1}_\omega \cdot t + \underbrace{\frac{\pi}{3}}_\varphi\right)$$

Beispiel 4.40 Überlagerung gleichfrequenter cos / sin Schwingungen SXWHB9

Geben Sie die Superposition in der Form

$$f(t) = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi)$$

an.

a) $f(t) = 1.76336 \cdot \cos(18t) + 2.42705 \sin(18t)$

b) $f(t) = \cos(10t) + \sqrt{3} \cdot \sin(10t)$

c) $f(t) = 3.36588 \cdot \cos(7t) + 2.16121 \cdot \sin(7t)$

4.8 Übungen

Beispiel 4.41 Phasenwinkel beim Sinus

QSB28F

Allgemein gilt

$$A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi) = a \cdot \cos(\omega \cdot t) + b \cdot \sin(\omega \cdot t)$$

- a) Für $A = 10$ und $\varphi = 2$ berechne a und b
- b) Berechne nun allgemein für A und φ die entsprechenden Amplituden a und b .

Beispiel 4.42 Phasenwinkel beim Cosinus und beim Sinus

R2KFYJ

Schreiben Sie folgende Ausdrücke in der Form $A \cos(\omega t + \varphi)$

- a) $1.36079 \cos(t\omega) - 2.67362 \sin(t\omega)$ c) $-9.36457 \cos(t\omega) + 3.50783 \sin(t\omega)$
- b) $-1.13601 \cos(t\omega) - 4.86924 \sin(t\omega)$

Schreiben Sie folgende Ausdrücke in der Form $A \sin(\omega t + \varphi)$

- d) $0.850987 \sin(t\omega) - 2.87677 \cos(t\omega)$ f) $30.0068 \cos(t\omega) - 13.7328 \sin(t\omega)$
- e) $-8.49737 \sin(t\omega) - 9.83843 \cos(t\omega)$

Beispiel 4.43 Phasenwinkel beim Cosinus und beim Sinus**TEA3WI**

Schreiben Sie folgende Ausdrücke in der Form $a \cos(t\omega) + b \sin(t\omega)$

a) $8.544 \cos(\omega t - 1.21203)$

e) $10.6301 \sin(\omega t + 5.56436)$

b) $5.83095 \cos(\omega t + 5.25281)$

f) $2.82843 \sin(\omega t - 0.785398)$

c) $2.82843 \cos(\omega t + 5.49779)$

g) $9.21954 \sin(\omega t - 0.86217)$

d) $12.0416 \cos(\omega t - 0.844154)$

h) $9.43398 \sin(\omega t + 5.27099)$

5.1	Berechnung des Skalarprodukt in einer Orthogonalbasis	100
5.2	Projektion	110
5.3	Spiegelung und Projektionen	113
5.4	Wieso funktioniert das?	121
5.5	Geometrische Deutung der Gesetze für das Skalarprodukt	128
5.6	Spezialfall $ a = 1$	130
5.7	Allgemeiner Fall	131
5.8	Komponenten-Schreibweise, Basis orthonormal	131
5.9	Skalarprodukt in nicht orthogonaler Basis*	133
5.10	Basiswechsel zwischen Orthogonalbasen	134

Lernziele Skalarprodukt, Projektion, Spiegelung, Basis

$\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^n$ Wenn nicht anders deklariert beziehen sich die Lernziele auf eine rechtshändige Orthogonalbasis.

- Die Studierenden können das Skalarprodukt von Vektoren in \mathbb{R}^n , $n \in \mathbb{N}$ berechnen.
- Sie wissen, dass das Skalarprodukts kommutativ, distributiv und assoziativ ist.
- Sie können Projektion und Lot von \vec{a} bezüglich \vec{b} berechnen.
- Sie können die Spiegelung von \vec{a} an der Geraden mit Richtungsvektor \vec{b} berechnen.
- Sie kennen die Begriffe ‘Basis’, ‘Komponente in einer Basis’, ‘Orthogonal-Basis’

- Sie können Komponenten eines Vektors in einer Orthogonalbasis berechnen (Basis transformation).

5.1 Berechnung des Skalarprodukt in einer Orthogonalbasis

Definition Skalarprodukt

Für \vec{a} und \vec{b} , die den Winkel φ einschliessen, ist das Skalarprodukt

$$\vec{a} \odot \vec{b} = \|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\| \cdot \cos(\varphi)$$

[?, Bd. 1 II 2.3]

Satz Skalarprodukt für Vektoren in Komponenten-Schreibweise einer Orthonormalbasis

Das Skalarprodukt in einer Orthonormalbasis in \mathbb{R}^N ist

$$\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_N \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_N \end{pmatrix} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots + a_N b_N = \sum_{i=1}^N a_i b_i$$

Wie Abschnitt 5.4 zeigen wird, handelt es sich hier nicht um eine Definition sondern bereits um das Resultat einer Herleitung.

Beispiel 5.1 In einer Orthonormalbasis

6PUK6M

Berechnen Sie die Skalarprodukte

$$\text{a) } \vec{a} \odot \vec{b} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 4 \\ 10 \\ 3 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 10 \\ 9 \\ 5 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \vec{c} \odot \vec{d} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 8 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$$

$$\text{c) } \vec{e} \odot \vec{f} = \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} -5 \\ -2 \end{pmatrix}$$

Lösung:

$$\text{a) } \vec{a} \odot \vec{b} = 16$$

$$\text{b) } \vec{c} \odot \vec{d} = -7$$

$$\text{c) } \vec{e} \odot \vec{f} = 0$$

Berechnen Sie die Skalarprodukte

$$\text{a) } \vec{a} \odot \vec{b} = \begin{pmatrix} 7 \\ 0 \\ 4 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} -3 \\ 9 \\ 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \vec{c} \odot \vec{d} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 6 \\ 5 \\ 8 \end{pmatrix}$$

$$\text{c) } \vec{e} \odot \vec{f} = \begin{pmatrix} 10 \\ 2 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Was können wir anhand dieser Resultate über den Winkel zwischen den Vektoren φ sagen?

Mit dem Satz 5.1 können wir Winkel zwischen Vektoren berechnen. Die Definition des Skalarprodukts aufgelöst nach dem Winkel gibt

$$\frac{\vec{a} \odot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\|} = \cos(\varphi)$$

oder sogar

$$\varphi = \arccos\left(\frac{\vec{a} \odot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\|}\right).$$

Andererseits wissen wir nun wie wir das Skalarprodukt und die Längen der Vektoren berechnen. Beachte, dass der Ausdruck $\frac{\vec{a} \odot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\|}$ gemäss der Schwarz'schen Ungleichung (Satz 5.4) im Bereich $[-1; 1]$ liegt und dass deshalb der Winkel stets eindeutig definiert ist.

Beispiel 5.3 Berechne das Skalarprodukt und den Zwischenwinkel 600065

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Lösung:

$$\vec{a} \odot \vec{b} = 1 \text{ und } \varphi = \frac{\pi}{4}, \text{ d.h. } \varphi = 45^\circ.$$

Infobox Cos/ArcCos

Bei der Berechnung des Zwischenwinkels mit Hilfe des Skalarprodukts und \arccos entstehen **keine** Probleme. Oder auch:

Wenn wir Zwischenwinkels mit Hilfe des Skalarprodukts und \arccos wird immer ein Winkel $\varphi < 180^\circ$ zwischen den Vektoren berechnet.

Beispiel 5.4 Berechne das Skalarprodukt und den Zwischenwinkel 599954

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Beispiel 5.5 Skalarprodukt, Orthogonalität

891584

Bestimme die Vektoren in der Liste, die zu \vec{v} *orthogonal* sind.

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{a} = \begin{pmatrix} 263 \\ -35 \\ -44 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} -121 \\ 15 \\ -48 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} 71 \\ 5 \\ -48 \end{pmatrix}$$

Beispiel 5.6 Winkel zwischen Vektoren

520784

Berechne den Winkel zwischen den Vektoren \vec{a} und \vec{b} .

a)

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

b)

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

c)

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 1351 \\ 362 \end{pmatrix}$$

d)

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

5.1.1 Norm**5.1.2 Normierung****Definition Normierter Vektor**

Der Vektor $\frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$ hat die Länge 1 und heisst deshalb **normiert**.
Achtung: Den Vektor mit $\|\vec{a}\| = 0$ kann man nicht normieren.

Beispiel 5.7 Normierung

503757

Normiere den Vektor. Zeige dann, dass der normierte Vektor die Länge 1 hat.

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} -9 \\ 40 \end{pmatrix}$$

Lösung:

$$\vec{a}' = \vec{a} \frac{1}{\|\vec{a}\|} = \begin{pmatrix} -9 \\ 40 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{41}$$

Das ist die Schreibweise mit der man im Kopf am schnellsten rechnen kann. Wir könnten auch schreiben (das wird aber später umständlicher zum Rechnen):

$$\vec{a}' = \frac{\begin{pmatrix} -9 \\ 40 \end{pmatrix}}{41} \text{ oder } \vec{a}' = \begin{pmatrix} -9/41 \\ 40/41 \end{pmatrix}$$

Die Länge ist 1:

$$\|\vec{a}'\| = \left\| \frac{1}{41} \vec{a} \right\| = \left| \frac{1}{41} \right| \cdot \|\vec{a}\| = \frac{1}{41} \cdot 41 = 1$$

Dabei wurde verwendet, dass $\|\lambda \cdot \vec{a}\| = |\lambda| \cdot \|\vec{a}\|$ gilt.

Beispiel 5.8 Normierung

492646

Normiere die Vektoren. Zeige dann, dass der normierte Vektor die Länge 1 hat.

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} -3 \\ 4 \end{pmatrix}$

d) $\vec{d} = \begin{pmatrix} -20 \\ 99 \\ 0 \end{pmatrix}$

b) $\vec{b} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 12 \end{pmatrix}$

e) $\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

c) $\vec{c} = \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \\ 8 \end{pmatrix}$

Die Norm oben heisst in der Fachsprache ‘karthesische Norm’. Es gibt aber andere Möglichkeiten eine Norm festzulegen — siehe Beispiel 5.10. Aus der Definition folgt ausserdem

$$\vec{a} \odot \vec{a} = \|\vec{a}\| \|\vec{a}\| \cdot \underbrace{\cos(0)}_{=1} = \|\vec{a}\|^2$$

oder also

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{\vec{a} \odot \vec{a}}$$

Alle Normen erfüllt folgende Eigenschaften.

Definition Definition und Eigenschaften der Norm

Die Norm ist für alle Elemente der Grundmenge definiert und es gilt:

- $\|\vec{0}\| = 0$
- $\|\lambda \cdot \vec{x}\| = |\lambda| \cdot \|\vec{x}\|$
- $\|\vec{x} + \vec{y}\| \leq \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|$

Beispiel 5.9 Eigenschaften der Norm

CESMGH

Wir wollen die Norm des Vektors $\vec{a} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ berechnen. Welches ist ein korrekter Ausdruck für $\|\vec{a}\|$? Mehrere Antworten möglich.

a) $\|\vec{a}\| = \frac{1}{5}$

d) $\|\vec{a}\| = \sqrt{5}$

b) $\|\vec{a}\| = \frac{\sqrt{5}}{5}$

e) $\|\vec{a}\| = \frac{1}{5} \cdot \left\| \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\|$

c) $\|\vec{a}\| = \sqrt{\left(\frac{-2}{5}\right)^2 + \left(\frac{1}{5}\right)^2}$

f) $\|\vec{a}\| = 5$

Beispiel 5.10 Eine Norm?

SROOVS

Überprüfen Sie, ob es sich bei den folgenden Funktionen um Normen handelt:

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$$

Hinweise:

Allgemeine Gesetze für den Betrag der Zahlen $a, b \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} |a \cdot b| &= |a| \cdot |b| \\ |a + b| &\leq |a| + |b| \end{aligned}$$

Ausserdem gilt

$$\max\{|\lambda \cdot x_1|, |\lambda \cdot x_2|\} = |\lambda| \cdot \max\{|x_1|, |x_2|\}$$

- | | |
|---|---|
| A) $\ \vec{x}\ = x_1 + x_2 $ | E) $\ \vec{x}\ = \sqrt{(x_1)^2 + (x_2)^2}$ |
| B) $\ \vec{x}\ = \max\{ x_1 , x_2 \}$ | F) $\ \vec{x}\ = \sqrt{(x_1)^2 - (x_2)^2}$ |
| C) $\ \vec{x}\ = x_1$ | G) $\ \vec{x}\ = \min\{ x_1 , x_2 \}$ |
| D) $\ \vec{x}\ = x_1 $ | |

Beispiel 5.11 Richtung und Länge

TVJ58M

Geben sie die kartesischen Koordinaten des folgenden Vektors an:

\vec{a} hat Länge 7 und zeigt in die Richtung $\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}$

Lösung:

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{4^2+(-3)^2}} \cdot 7 = \frac{7}{5} \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}$$

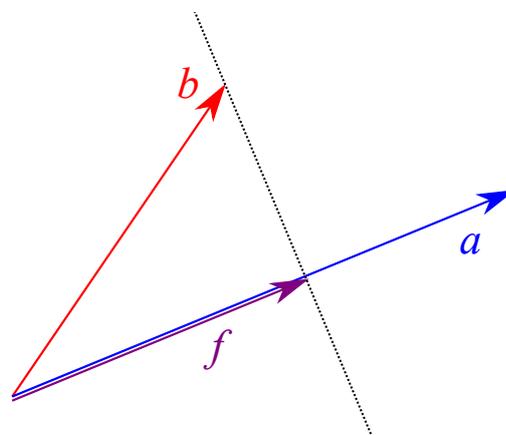
Beispiel 5.12 Richtung und Länge

SWI49N

Geben sie die kartesischen Koordinaten der folgenden Vektoren an:

- a) \vec{a} hat Länge 10 und zeigt in die Richtung $\begin{pmatrix} 8 \\ -0.5 \end{pmatrix}$
- b) \vec{b} hat Länge 5 und zeigt in die Richtung $\begin{pmatrix} -33 \\ 56 \end{pmatrix}$
- c) \vec{c} hat Länge λ und zeigt in die Richtung $\begin{pmatrix} 9 \\ 40 \end{pmatrix}$
- d) \vec{d} hat Länge ν und zeigt in die Richtung $\begin{pmatrix} 4 \\ 0.5 \end{pmatrix}$

5.2 Orthogonale Projektion und Lot



Satz Projektion und Lot

Seien \vec{a} und \vec{b} zwei Vektoren. Der Vektor \vec{b} lässt sich eindeutig als $\vec{b} = \vec{f} + \vec{h}$ schreiben, wobei \vec{f} parallel zu \vec{a} steht und \vec{h} senkrecht zu \vec{a} . Dabei sind \vec{f} und \vec{h} eindeutig festgelegt über:

$$\vec{f} = \left(\vec{b} \odot \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|} \right) \cdot \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|} \quad \text{und} \quad \vec{h} = \vec{b} - \vec{f}$$

Definition Projektion und Lot

\vec{f} heisst die **Projektion** von \vec{b} auf \vec{a} und \vec{h} heisst das **Lot** von \vec{b} auf \vec{a}

[?, 3.1, p.398]

Die "Logik dahinter" ist, dass wir mit dem Ausdruck $\vec{b} \odot \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$ die Länge des Schattens von \vec{b} auf \vec{a} berechnen. Merke, dass die Länge des Schattens nur dann richtig berechnet wird, wenn das Skalarprodukt mit einem Vektor der Länge 1 berechnet wird — hier mit $\frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$ — projiziert wird. Danach wird die Länge des Schattens mit einem Vektor der Länge 1 — auch das ist $\frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$ — multipliziert. Deshalb hat \vec{f} genau die Länge des Schattens von \vec{b} auf \vec{a} und liegt auf der Geraden durch $\vec{0}$ und die Spitze von \vec{a} . Übrigens projiziert man schneller, wenn man oben Faktoren etwas umordnet:

$$\vec{f} = \frac{\vec{b} \odot \vec{a}}{\vec{a} \odot \vec{a}} \cdot \vec{a}.$$

und das Vorzeichen bei der Bestimmung von \vec{h} kann sich durch den Ausdruck $\vec{f} + \vec{h} = \vec{b}$ merken.

Beispiel 5.13 Zerlege \vec{b} in Projektion und Lot bezüglich \vec{a}

251965

$$\vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 5.14 Schatten, spitzer/stumpfer Zwischenwinkel**GHZIHV**

Berechnen Sie die Länge des Schattens von \vec{b} auf \vec{a} und geben Sie an, ob der Zwischenwinkel $0^\circ < \varphi \leq 90^\circ$ oder $90^\circ < \varphi \leq 180^\circ$.

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 12 \\ -1 \end{pmatrix}$

c) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$

b) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 12 \\ -1 \end{pmatrix}$

d) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 7 \\ -24 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 6.84 \\ 5.12 \end{pmatrix}$

Beispiel 5.15 Schatten als Vektor**JBARLL**

Geben Sie den Schatten von \vec{b} auf \vec{a} als Vektor an.

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 12 \\ -1 \end{pmatrix}$

c) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$

b) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 12 \\ -1 \end{pmatrix}$

d) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 7 \\ -24 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 6.84 \\ 5.12 \end{pmatrix}$

Beispiel 5.16 Geometrie am Dreieck

713581

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix},$$

Berechne für das Dreieck ABC die Koordinaten des Fusspunktes \vec{F}_C und den Höhenvektor h_C . Siehe auch Skizze Abbildung 5.3.

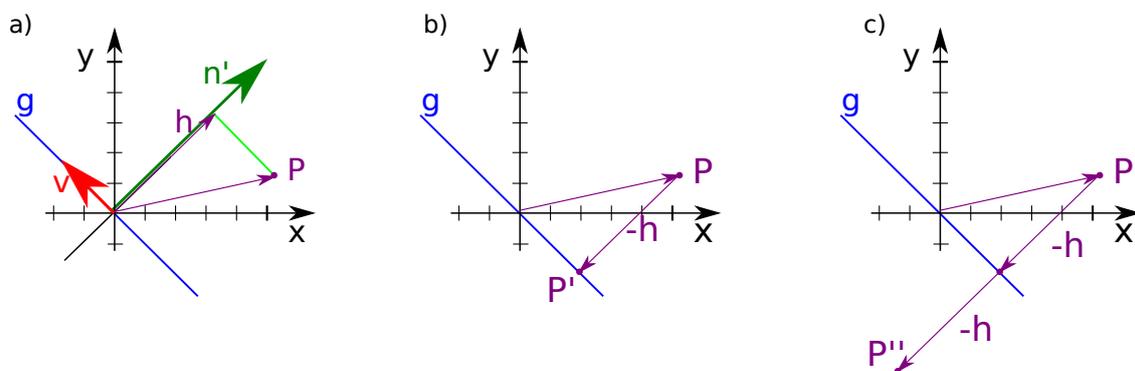
5.3 Spiegelung und Projektionen

Abbildung 5.1: a) Der Ortsvektor wird auf den Normalenvektor projiziert b) Projektion: $\vec{P} - \vec{h}$ fällt auf die Gerade c) Spiegelung: $\vec{P} - 2\vec{h}$.

Beachte, dass eine Gerade die Ebene in zwei Halbebenen zerschneidet. Die Projektion $(\vec{P} \odot \vec{n}) \cdot \vec{n}$ zeigt stets in die selbe Halbebene wie \vec{P} , egal ob \vec{n}' in der selben Halbebene liegt wie \vec{P} . Deshalb bringt $\vec{P} - \vec{h}$ den Punkt zurück auf die Gerade (Fig. 5.1), d.h. wir brauchen uns mit dem Vorzeichen in Gleichung 5.1 nicht zu beschäftigen.

Satz Projektion und Spiegelung an einer Geraden durch $\vec{0}$

Wir projizieren \vec{P} auf den Normalenvektor:

$$\vec{h} = \vec{P} \odot \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|} \cdot \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|} = \frac{\vec{P} \odot \vec{n}}{\vec{n} \odot \vec{n}} \cdot \vec{n}$$

Dabei ist \vec{n} ein Normalenvektor der Geraden $g : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$.

Wir können den Punkt $\vec{P} \in \mathbb{R}^2$ auf g projizieren durch

$$\vec{P}' = \vec{P} - \vec{h} \tag{5.1}$$

oder an g spiegeln durch

$$\vec{P}'' = \vec{P} - 2\vec{h}.$$

Beispiel 5.17 Spiegelungen und Projektionen in \mathbb{R}^2 **5A1XEX**

Spiegeln Sie den Punkt \vec{P} an der Geraden g mit dem Richtungsvektor mit \vec{v} . Projizieren Sie anschliessend \vec{P} auf g . Die Gerade g verläuft durch den Ursprung.

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} -21.2 \\ 13.4 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{v} = \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Lösung:

Wir bestimmen zuerst den Normalenvektor

$$\vec{n}' = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$$

und projizieren \vec{P} darauf

$$\vec{h} = \frac{\vec{P} \odot \vec{n}'}{\vec{n}' \odot \vec{n}'} \cdot \vec{n}' = \frac{-10}{25} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix} = \frac{-2}{5} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Spiegelung:

$$\vec{P}'' = \vec{P} - 2\vec{h} = \begin{pmatrix} -18.8 \\ 16.6 \end{pmatrix}$$

Projektion:

$$\vec{P}' = \vec{P} - \vec{h} = \begin{pmatrix} -20 \\ 15 \end{pmatrix}$$

Beispiel 5.18 Spiegelungen und Projektionen an einer Geraden**IES6DX**

Spiegeln Sie den Punkt \vec{P} an der Geraden g mit dem Richtungsvektor mit \vec{v} . Projizieren Sie anschliessend \vec{P} auf g . Alle Geraden g verlaufen durch den Ur-

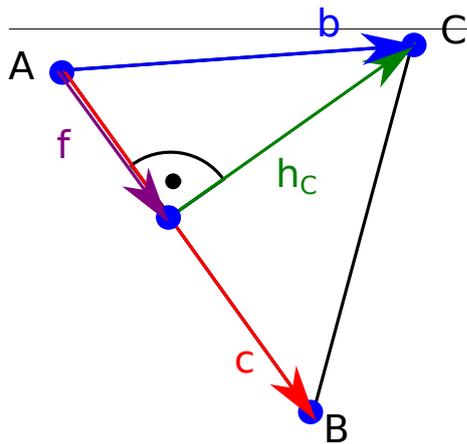


Abbildung 5.2: Zur Aufgabe 5.19

sprung.

a) $\vec{P} = \begin{pmatrix} 8.4 \\ 6.2 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$

c) $\vec{P} = \begin{pmatrix} 16.88 \\ 47.16 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 7 \\ 24 \end{pmatrix}$

b) $\vec{P} = \begin{pmatrix} 26.85 \\ -59.23 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 5 \\ -12 \end{pmatrix}$

d) $\vec{P} = \begin{pmatrix} 120.56 \\ -33.08 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 24 \\ -7 \end{pmatrix}$

Beispiel 5.19 Geometrie am Dreieck

713581

Berechne für das Dreieck ABC die Koordinaten des Fusspunktes \vec{F}_C und die Höhe h_C .

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix},$$

Siehe auch Skizze Abbildung 5.3.

Beispiel 5.20 Lot**381963**

Fällen Sie das Lot vom Punkt \vec{C} auf die Gerade g und berechnen Sie den Abstand des Punktes \vec{C} zur Geraden g :

a) $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 6 \\ -2 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ und $\vec{C} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

b) $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ und $\vec{C} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$.

Beispiel 5.21 Abstand, effizientes Vorgehen**797792**

Bestimmen Sie den Abstand des Punktes \vec{C} von der Geraden g :

a) $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 6 \\ -2 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ und $\vec{C} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

b) $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ und $\vec{C} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$.

Beispiel 5.22 Spiegelung an Geraden durch Ursprung

659289

Spiegeln Sie das Dreieck $\vec{A} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ und $\vec{C} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}$ an der Geraden

$$g : \vec{x} = k \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Beispiel 5.23 Spiegelung

109810

Spiegeln Sie das Dreieck $\vec{A} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ und $\vec{C} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}$ an der Geraden

$$g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 7 \\ -2 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

5.4 Wieso funktioniert das?

Gesetze für das Skalarprodukt

Satz Gesetze für das Skalarprodukt

1. $\vec{a} \odot \vec{b} = \vec{b} \odot \vec{a}$
2. $(r \cdot \vec{b}) \odot \vec{a} = r(\vec{b} \odot \vec{a})$
3. $(\vec{b} + \vec{c}) \odot \vec{a} = \vec{b} \odot \vec{a} + \vec{c} \odot \vec{a}$
4. $|\vec{a} \odot \vec{b}| \leq |\vec{a}| \cdot |\vec{b}|$

[?, Bd. 1 II 3.3] [?, 3.1,p.394]

Für die erste Gleichung wurde verwendet, dass

$$\vec{a} \odot \vec{b} = |a| \cdot |b| \cdot \cos(\varphi) = |b| \cdot |a| \cdot \cos(\varphi) = \vec{b} \odot \vec{a}$$

Bisher haben wir ausschliesslich die abstrakte Schreibweise für Vektoren benutzt. Im Folgenden werden wir herleiten, wie man das Skalarprodukt für Vektoren in Komponenten-Schreibweise berechnet.

Beispiel 5.24 Gesetze Skalarprodukt

D9YQP1

$$\vec{a} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Wir wollen das Skalarprodukt für die obigen Vektoren berechnen. Welche Ausdrücke sind korrekt? Mehrere Antworten möglich.

- a) $\vec{a} \odot \vec{b} = \frac{1}{5} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$
- b) $\vec{a} \odot \vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$
- c) $\vec{a} \odot \vec{b} = 2$
- d) $\vec{a} \odot \vec{b} = \frac{2}{5}$
- e) $\vec{a} \odot \vec{b} = \left| \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right| \cdot \left| \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right| \cdot \cos(45^\circ)$
- f) $\vec{a} \odot \vec{b} = \vec{b} \odot \vec{a}$

Beispiel 5.25 Rechenregeln Skalarprodukt

248034

Es seien die Skalarprodukte

$$\vec{a} \odot \vec{b} = \vec{a} \odot \vec{c} = \vec{b} \odot \vec{c} = \frac{1}{2} \text{ und } \|\vec{a}\| = \|\vec{b}\| = \|\vec{c}\| = 1.$$

Berechne

a) $\vec{b} \odot \vec{a}$

c) $\vec{b} \odot (\vec{b} - \vec{c})$

b) $\vec{a} \odot (\vec{b} + \vec{c})$

d) $(\vec{a} + \vec{b}) \odot (\vec{b} - \vec{c})$

Beispiel 5.26 Herleitung der Parallelprojektion

C1N49E

Leiten Sie den Ausdruck

$$\vec{f} = \underbrace{\frac{\vec{b} \odot \vec{a}}{\|\vec{a}\|}}_{\text{skalare Komponente}} \cdot \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}.$$

für die Parallelprojektion her. Gehen Sie wie folgt vor

- a) \vec{f} ist parallel zu \vec{a} für $k \in \mathbb{R}$ und lassen vorerst $k \in \mathbb{R}$ offen. Wir schreiben also $\vec{f} = k \cdot \vec{a}$. Berechnen Sie

$$(\vec{b} - \vec{f}) \odot \vec{a}$$

- b) Kombinieren Sie die beiden Ausdrücke und lösen sie nach k auf.
c) Benutzen Sie die Resultate aus a) und b) und schreiben Sie \vec{f} aus.

d) Benutzen Sie

$$\vec{a} \odot \vec{a} = \|\vec{a}\|^2 = \|\vec{a}\| \cdot \|\vec{a}\|$$

und geben Sie die skalare Komponente von \vec{b} bezüglich \vec{a} an.

5.4.1 Basis, Komponenten

Definition Basis

Die Vektoren $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$ heissen Basis des Vektorraums V , falls

- sie linear unabhängig sind
- und jeder Vektor in V als Linearkombination von $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$ geschrieben werden kann.

Die Vektoren $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$ heissen **Basisvektoren**.

[?, 3.12,p.433]

Definition Dimension

Die Anzahl der Basisvektoren eines Vektorraums V heisst **Dimension** von V

Definition Koordinate (Komponente)

Seien die Vektoren $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n$ eine Basis eines Vektorraums und

$$\vec{v} = v_1\vec{e}_1 + v_2\vec{e}_2 + \dots + v_n\vec{e}_n,$$

dann nennen wir (v_1, v_2, \dots, v_n) die **Koordinaten** von \vec{v} (oder auch die **Komponenten** von \vec{v}).

Wir werden später zeigen, dass sich jeder Vektor in Komponenten zerlegen lässt, auch bezüglich einer Basis, die weder aus senkrechten noch normierten Basisvektoren besteht.

Beispiel 5.27 Vektor vs. Komponente

785039

Schreiben Sie die Vektoren mit den Komponenten $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$ in der Basis $1, t, t^2$ oder

in der Basis $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

a) $\vec{e}_1 = 1, \vec{e}_2 = t, \vec{e}_3 = t^2$

b) $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

c) $\vec{e}_1 = 1, \vec{e}_2 = t^2 - 1, \vec{e}_3 = t^2 - t$

d) $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

e) $\vec{e}_1 = 1, \vec{e}_2 = \cos(t), \vec{e}_3 = \sin(t)$

Beispiel 5.28 Vektorkomponenten

128857

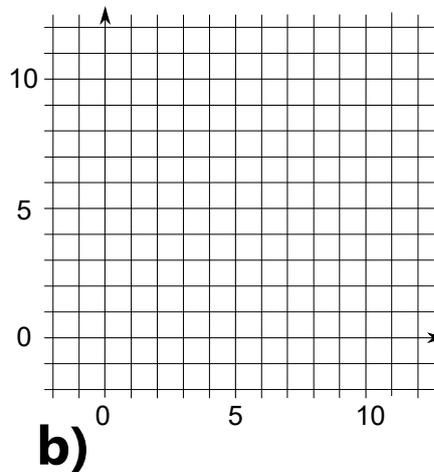
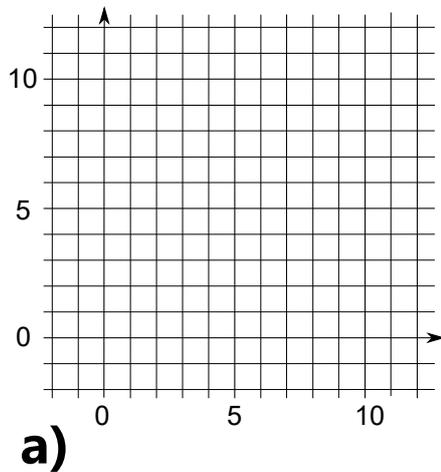
Zeichnen Sie die Vektoren \vec{U}, \vec{V} und \vec{W} . Die Basis-Vektoren sind

a) $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

b) $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ und $\vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Die Komponenten der Vektoren sind in jeder Basis

$$\vec{U} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{V} = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{W} = \begin{pmatrix} 5 \\ -2 \end{pmatrix}$$



Definition Orthogonal-Basis

Eine Basis $\vec{g}_1, \vec{g}_2, \dots, \vec{g}_n$ heisst **orthogonal**, wenn die Basisvektoren rechtwinklig zu einander stehen.

Definition Normierte Basis

Eine Basis heisst **normiert**, wenn die Basisvektoren $\vec{g}_1, \vec{g}_2, \dots, \vec{g}_n$ die Länge 1 haben.

Definition Orthonormalbasis

Ist die Basis sowohl orthogonal wie auch normiert, heisst sie **Orthonormalbasis**.

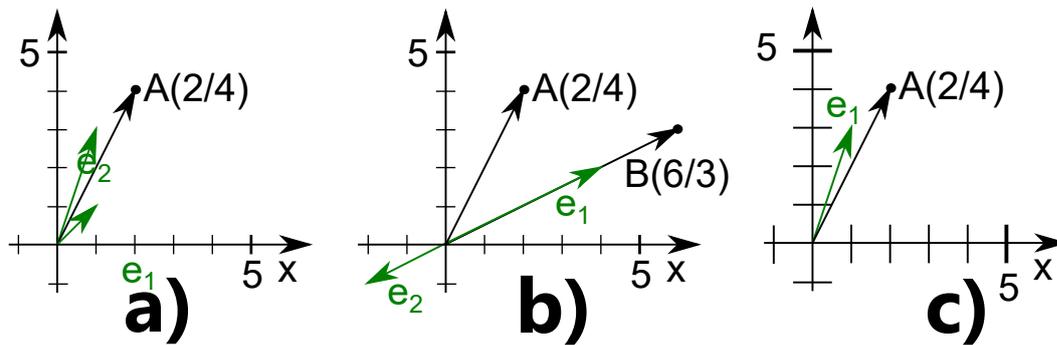


Abbildung 5.3: Die Darstellung eines Punktes in der Ebene als Summe von (zwei) Vektoren.

5.4.2 Was ist eine Basis?

Infobox Basis von \mathbb{R}^3

Jeder Satz von 3 Vektoren (die nicht in einer Ebene liegen) ist eine Basis von \mathbb{R}^3 .

Wir haben gesehen, dass sich jeder Punkt in der Ebene schreiben lässt als die Summe von zwei Vektoren. Wir wollen kurz analysieren, welche Bedingungen erfüllt sein müssen, damit dies möglich ist. Wählen wir \vec{e}_1 und \vec{e}_2 wie in Abb. 5.3 a), ist die Zerlegung immer möglich. Im Beispiel ist $\vec{A} = \vec{e}_1 + \vec{e}_2$. Wählen wir \vec{e}_1 und \vec{e}_2 wie in Abb. 5.3 b), ist die Zerlegung des Vektors \vec{B} möglich — es gibt sogar mehrere Möglichkeiten für die Zerlegung. Der Vektor \vec{A} hingegen kann nicht dargestellt werden! \vec{e}_1 und \vec{e}_2 liegen auf einer Geraden — sie sind kollinear — und mit einer Addition dieser Vektoren ist es nicht möglich, von dieser Geraden wegzukommen. In Abb. 5.3 c) hingegen ist nur der Vektor \vec{e}_2 gegeben. Er reicht nicht um die Ebene abzudecken und um den Vektor \vec{A} als Linearkombination darzustellen.

Mit den Fachbegriffen ausgedrückt bedeutet dies: Für alle Situationen in Abb. 5.3 gilt, dass wir uns in der Ebene \mathbb{R}^2 bewegen. Sie hat zwei Dimensionen, also brauchen wir mindestens zwei Basisvektoren. Deshalb ist der Vektor in Abb. 5.3 c) keine Basis. In Abb. 5.3 b) sind die Basisvektoren linear abhängig. Deshalb bilden sie keine Basis. Nur in Abb. 5.3 a) handelt es sich um eine Basis: Wir haben zwei Basisvektoren die linear unabhängig sind.

Beispiel 5.29 Basis von \mathbb{R}^3

279728

Welches ist eine Orthogonal-Basis, welches eine Orthonormal-Basis von \mathbb{R}^3 ?

$$\text{a) } \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\text{b) } \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\text{c) } \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\text{d) } \left\{ \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}$$

Beispiel 5.30 Basis von \mathbb{R}^3

133855

Welches ist eine Orthogonal-Basis, welches eine Orthonormal-Basis von \mathbb{R}^3 ?

$$\text{a) } \left\{ \begin{bmatrix} \sqrt{2} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \right\}$$

$$\text{b) } \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\text{c) } \left\{ \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

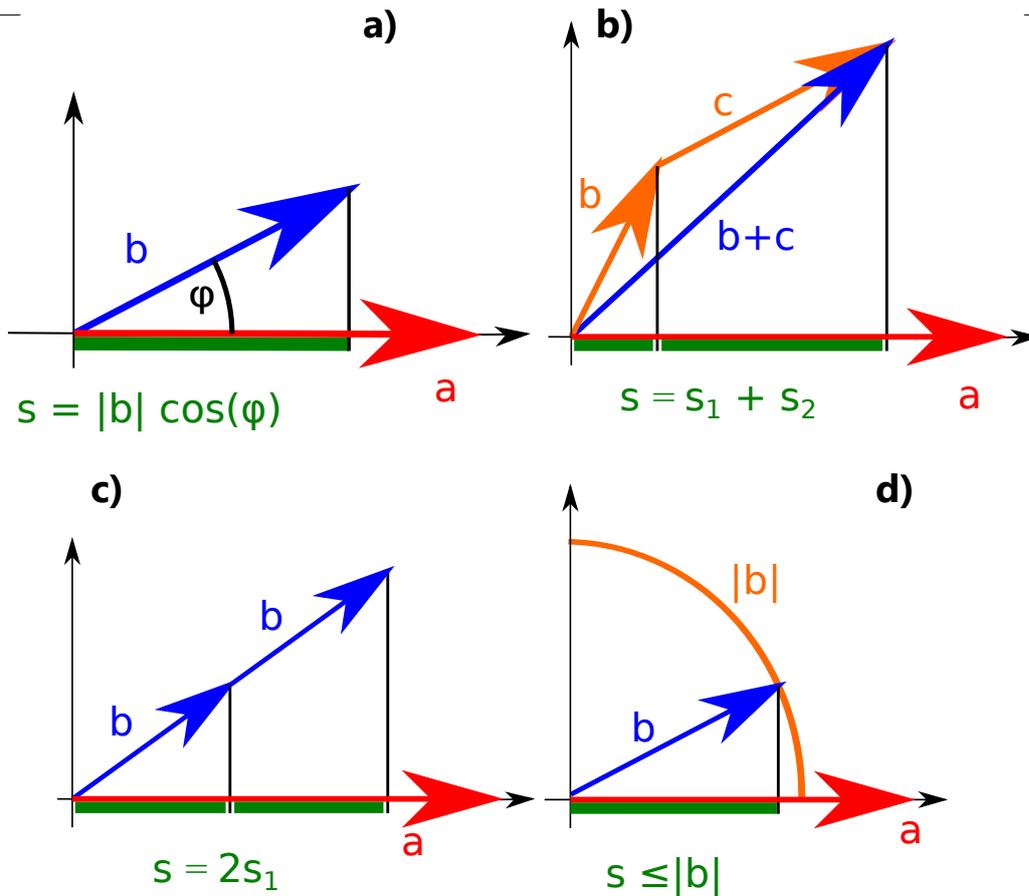


Abbildung 5.4: Die ersten Gesetzmässigkeiten für das Skalarprodukt folgen direkt aus geometrischen Betrachtungen.

5.5 Geometrische Deutung der Gesetze für das Skalarprodukt

Wir wollen hier darüber nachdenken, ob die Gesetze 5.4 für das Skalarprodukt geometrisch nachvollziehbar sind. Dieser Abschnitt und die drei folgenden sind ein schönes Beispiel für die axiomatische Arbeitsweise der modernen Mathematik. Am Anfang steht eine geschickte Definition 5.1. Daraus werden nacheinander Eigenschaften abgeleitet. Zuerst stellen wir fest, dass

$$\vec{a} \odot \vec{b} = \vec{b} \odot \vec{a}$$

denn

$$\vec{a} \odot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\varphi) = |\vec{b}| \cdot |\vec{a}| \cdot \cos(\varphi) = \vec{b} \odot \vec{a}.$$

Danach finden wir

$$(\lambda \vec{a}) \odot \vec{b} = \lambda \cdot (\vec{a} \odot \vec{b})$$

Um dies zu zeigen müssen wir den folgenden Ausdruck anschauen:

$$(\lambda \vec{a}) \odot \vec{b} = |\lambda \vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\varphi).$$

Ist $\lambda > 0$ dann wird der Zwischenwinkel bei der Multiplikation mit \vec{a} nicht verändert, also gilt

$$|\lambda \vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\varphi) = \lambda \cdot |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\varphi) = \lambda \cdot (\vec{a} \odot \vec{b}) .$$

Ist $\lambda < 0$ dann wird durch die Multiplikation der Zwischenwinkel verändert: $\varphi \rightarrow \varphi'$, aber es gilt $\cos(\varphi') = -\cos(\varphi)$. Also

$$|\lambda \vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\varphi) = -\lambda \cdot |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot [-\cos(\varphi)] = \lambda \cdot (\vec{a} \odot \vec{b}) .$$

Wir finden also, dass das Skalarprodukt alle (für positive und negative) Faktoren λ assoziativ ist. Der Spezialfall $|a| = 1$ ist nun besonders anschaulich:

5.6 Spezialfall $|a| = 1$

Gemäss der Definition 5.1 ist hier $\vec{a} \odot \vec{b} = |b| \cdot \cos(\varphi)$. Aus der Skizze in Abb. 5.4 a) ist aber ersichtlich, dass $|b| \cdot \cos(\varphi)$ genau die Länge des Schattens (grün) von \vec{b} auf \vec{a} ist. Das merken wir uns. Wir wollen nun $(\vec{b} + \vec{c}) \odot \vec{a}$ berechnen, d.h. den Schatten von $(\vec{b} + \vec{c})$ auf \vec{a} . Gemäss Abb. 5.4 b) ist dieser Schatten gleich der Summe der Schatten von \vec{b} und von \vec{c} . Also gilt

$$(\vec{b} + \vec{c}) \odot \vec{a} = \vec{b} \odot \vec{a} + \vec{c} \odot \vec{a} . \quad (5.2)$$

Jetzt interessieren wir uns für den Schatten von $r \cdot \vec{b}$ auf \vec{a} , d.h. der Schatten des Vektors \vec{b} , der um den Faktor r gedehnt wurde. Gemäss Abb. 5.4 c) muss dieser Schatten um den selben Faktor gedehnt sein:

$$(r \cdot \vec{b}) \odot \vec{a} = r \cdot (\vec{b} \odot \vec{a}) . \quad (5.3)$$

Wie Abb. 5.4 c) zeigt, müssen wir auch zulassen, dass ein Schatten eine "negative Länge" hat, sollte λ mal negativ ausfallen. Schliesslich stellen wir noch fest, dass der Schatten (bei einem rechtwinkligen Lichteinfall) nie länger als das reale Objekt sein kann

$$|\vec{b} \odot \vec{a}| \leq |\vec{b}| . \quad (5.4)$$

5.7 Allgemeiner Fall

Wir wollen nun die Gleichungen 5.2 bis 5.4 benutzen um Gesetze für den allgemeinen Fall $\|a\| \neq 1$ zu finden. Zuerst stellen wir fest, dass aus der Definition des Skalarprodukts folgt

$$\vec{v} \odot \vec{v} = \|\vec{v}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \underbrace{\cos(\varphi)}_{=1} = \|\vec{v}\|^2$$

Dann stellen wir fest, dass jeder Vektor¹ \vec{v} auf die Länge 1 gebracht werden kann, indem wir ihn durch seine Länge dividieren:

$$\vec{v}' = \frac{1}{\|\vec{v}\|} \vec{v} .$$

Nun ist Eqn. 5.2 nur gültig, wenn \vec{a} die Länge 1 hat. Deshalb müssen wir darin \vec{a} jeweils mit $\frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$ ersetzen:

¹Um genau zu sein, jeder Vektor mit Ausnahme von $\vec{0}$

$$(\vec{b} + \vec{c}) \odot \frac{\vec{a}}{\|a\|} = \vec{b} \odot \frac{\vec{a}}{\|a\|} + \vec{c} \odot \frac{\vec{a}}{\|a\|} . \quad (5.5)$$

Diese Gleichung kann auf beiden Seiten mit $|a|$ multipliziert werden. Wir benutzen die Assoziativität aus Satz 5.4 und die Distributivität der Addition und erhalten

$$(\vec{b} + \vec{c}) \odot \vec{a} = \vec{b} \odot \vec{a} + \vec{c} \odot \vec{a}$$

Damit haben wir alle Gesetze aus Satz 5.4 nacheinander bewiesen. Bei jedem Schritt haben wir nur Eigenschaften verwendet, die aus den vorherigen Schritten schon bekannt waren.

5.8 Komponenten-Schreibweise in Orthonormalbasis

Wenn wir \vec{a} und \vec{b} in Komponenten-Schreibweise als

$$\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} \text{ und } \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix} ,$$

angeben, wie berechnen wir dann das Skalarprodukt $\vec{a} \odot \vec{b}$? Die meisten werden wohl antworten

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 ,$$

was zwar richtig ist, solange man mit einer Orthonormalbasis arbeitet. Für jede andere Basis ist diese Antwort aber *falsch*. Z.B. nehmen wir die Basis

$$\{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3\} = \left\{ \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_E, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_E, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_E \right\} .$$

Mit dem Index E drücken wir aus, dass die Vektoren in der Standardbasis $E = \{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ gegeben sind. Die Basisvektoren sind normiert aber *nicht orthogonal*. Die Basisvektoren geschrieben in dieser Basis sind

$$\vec{f}_1 = 1 \cdot \vec{f}_1 + 0 \cdot \vec{f}_2 + 0 \cdot \vec{f}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_F, \quad \vec{f}_2 = 1 \cdot \vec{f}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_F, \quad \vec{f}_3 = 1 \cdot \vec{f}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_F$$

Wenn wir hier naiv die Komponentenschreibweise für das Skalarprodukt benutzen, dann erhielten wir

$$\vec{f}_1 \odot \vec{f}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_F \odot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_F = 1 \cdot 0 + 0 \cdot 1 + 0 \cdot 0 = 0$$

Das würde ja bedeuten, dass \vec{f}_1 senkrecht auf \vec{f}_2 steht, aber das ist eben falsch. Die Basisvektoren stehen gerade nicht senkrecht aufeinander.

Wir werden deshalb hier die Berechnung des Skalarprodukts für Vektoren in Komponenten-schreibweise einer Orthonormalbasis herleiten. Für andere Basen kann das Skalarprodukt auf gleiche Weise hergeleitet werden.

Beispiel 5.31 Skalarprodukt in \mathbb{R}^2 für die Basisvektoren

195709

Berechnen Sie das Skalarprodukt der Basisvektoren der Orthonormalbasis \vec{e}_1, \vec{e}_2 . Betrachten Sie dazu den Schatten von \vec{e}_1 auf \vec{e}_2 , von \vec{e}_2 auf \vec{e}_1 , von \vec{e}_1 auf \vec{e}_1 , von \vec{e}_2 auf \vec{e}_2 .

Beispiel 5.32 Skalarprodukt in \mathbb{R}^2 für beliebige Vektoren

536234

Berechne das Skalarprodukt zwischen den Vektoren $\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$. Schreibe dafür die Vektoren als Summe der Basisvektoren der Orthonormalbasis \vec{e}_1, \vec{e}_2 und wende dann die Gesetze für das Skalarprodukt (Satz 5.4) an.

5.9 Skalarprodukt in nicht orthogonaler Basis*

Wir betrachten das Beispiel der Basis

$$\{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3\} = \left\{ \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_E, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_E, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_E \right\}$$

Die Basisvektoren sind normiert aber *nicht orthogonal*. Um das Skalarprodukt von zwei allgemeinen Vektoren in dieser Basis zu berechnen, berechnen wir zuerst das Skalarprodukt zwischen den Basisvektoren. Dafür verwenden wir die Schreibweise der Basisvektoren in der Orthonormalbasis

$$\begin{aligned} \vec{f}_1 \odot \vec{f}_1 &= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_E \odot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_E = 1 & \vec{f}_1 \odot \vec{f}_2 &= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_E \odot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_E = \frac{1}{2} \\ \vec{f}_1 \odot \vec{f}_3 &= \frac{1}{2} & \vec{f}_2 \odot \vec{f}_2 &= 1 \\ \vec{f}_2 \odot \vec{f}_3 &= \frac{1}{2} & \vec{f}_3 \odot \vec{f}_3 &= 1 \end{aligned}$$

Nun berechnen wir das Skalarprodukt zwischen den Vektoren $\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}_F$ und $\begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}_F$ in dieser Basis und wenden dann die Gesetze für das Skalarprodukt (Satz 5.4) an:

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}_F \odot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}_F &= (a_1 \vec{f}_1 + a_2 \vec{f}_2 + a_3 \vec{f}_3) \odot (b_1 \vec{f}_1 + b_2 \vec{f}_2 + b_3 \vec{f}_3) \\ &= (a_1 \vec{f}_1) \odot (b_1 \vec{f}_1) + (a_1 \vec{f}_1) \odot (b_2 \vec{f}_2) + (a_1 \vec{f}_1) \odot (b_3 \vec{f}_3) \\ &\quad + (a_2 \vec{f}_2) \odot (b_1 \vec{f}_1) + (a_2 \vec{f}_2) \odot (b_2 \vec{f}_2) + (a_2 \vec{f}_2) \odot (b_3 \vec{f}_3) \\ &\quad + (a_3 \vec{f}_3) \odot (b_1 \vec{f}_1) + (a_3 \vec{f}_3) \odot (b_2 \vec{f}_2) + (a_3 \vec{f}_3) \odot (b_3 \vec{f}_3) \\ &= a_1 b_1 + \frac{1}{2} a_1 b_2 + \frac{1}{2} a_1 b_3 + \frac{1}{2} a_2 b_1 + a_2 b_2 + \frac{1}{2} a_2 b_3 + \frac{1}{2} a_3 b_1 + \frac{1}{2} a_3 b_2 + a_3 b_3 \\ &= a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 + a_1 b_2 + a_2 b_3 + a_3 b_1 \end{aligned}$$

Als Kontrolle berechnen wir das Skalarprodukt zwischen den orthogonal Vektoren $\vec{a} = \vec{f}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_F$ und dem Vektor $\vec{b} = \vec{f}_2 + \vec{f}_3 - \vec{f}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_F$.

$$\vec{a} \odot \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_F \odot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_F = 1 \cdot (-1) + 0 \cdot 1 + 0 \cdot 1 + 1 \cdot 1 + 0 \cdot 1 + 0 \cdot 1 = 0$$

Tatsächlich ergibt die Rechnung, dass die Vektoren orthogonal aufeinander stehen.

5.10 Basiswechsel zwischen Orthogonalbasen

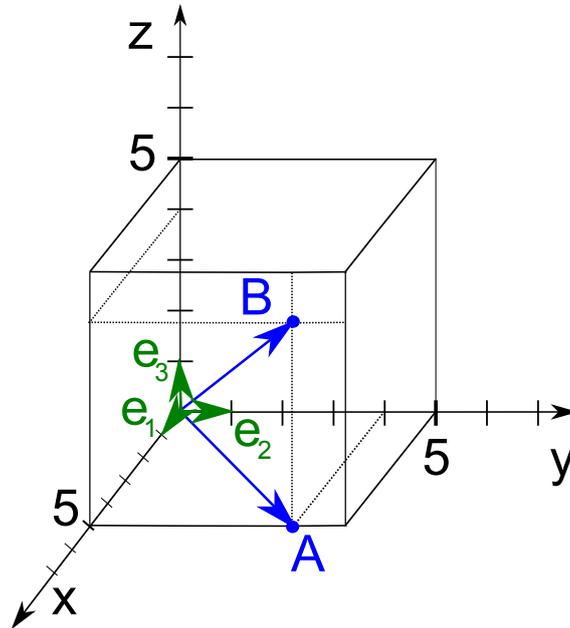
Wir schreiben die Komponenten meist in eine vertikale Liste

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$$

Beachte, dass diese Liste noch kein geometrischer Vektor ist! Um den Vektor \vec{v} zu erhalten müssen die Komponenten mit den Basisvektoren multipliziert und dann addiert werden.

5.10.1 Komponenten in einer Basis

Beispiel 5.33 Drücke \vec{A} und \vec{B} als Linearkombination von $\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_3$ aus 158844



$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Definition Standard-Basis

Die Vektoren $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ heissen **Standard-Basis** (auch kartesische Basis, kartesisches Koordinatensystem)

Was wir also bis jetzt intuitiv² gemacht haben, ist die Zerlegung von Vektoren

²d.h. ohne viel nachzudenken

in Komponenten entlang der Standardbasis. Diese Komponenten werden dann in Spaltenvektoren $\begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix}$ untereinander notiert.

Beispiel 5.34 Basis-Wechsel (orthonormal)

585056

Drücke die Vektoren \vec{A} und \vec{B} in der Basis \vec{f}_1, \vec{f}_2 aus (alle Vektoren sind in der Standard-Basis angegeben).

$$\{\vec{f}_1, \vec{f}_2\} = \left\{ \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\{\vec{A}, \vec{B}\} = \left\{ \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ -10 \end{pmatrix} \right\}$$

Satz Komponenten in einer Orthonormal-Basis

Bei der Basis-Transformation von der Standard-Basis in die Orthonormal-Basis $\mathbf{F} = \{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots\}$ sind die Komponenten gegeben durch:

$$B_{j,F} = \vec{B} \odot \vec{f}_j$$

Beispiel 5.35 Basis-Wechsel (orthogonal)

304231

Drücke die Vektoren \vec{A} und \vec{B} in der Basis \vec{f}_1, \vec{f}_2 aus (alle Vektoren sind in der Standard-Basis angegeben).

$$\{\vec{f}_1, \vec{f}_2\} = \left\{ \begin{pmatrix} -8 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\{\vec{A}, \vec{B}\} = \left\{ \begin{pmatrix} -60 \\ -80 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 200 \\ 100 \end{pmatrix} \right\}$$

Satz Komponenten in einer Orthogonal-Basis

Bei der Basis-Transformation von der Standard-Basis in die Orthogonal-Basis $\mathbf{F} = \{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots\}$ sind die Komponenten gegeben durch:

$$B_{j,F} = \frac{\vec{B} \odot \vec{f}_j}{|\vec{f}_j|^2}$$

Beispiel 5.36 Basis-Wechsel (orthonormal)

101909

Drücke die Vektoren \vec{A} , \vec{B} und \vec{C} in der Basis $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3$ aus (alle Vektoren sind in der Standard-Basis angegeben).

$$\{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3\} = \left\{ \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\{\vec{A}, \vec{B}, \vec{C}\} = \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -3 \\ 10 \\ -4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

Beispiel 5.37 Basis-Wechsel (orthogonal)

723703

Drücke die Vektoren \vec{A} , \vec{B} und \vec{C} in der Basis $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3$ aus (alle Vektoren sind in der Standard-Basis angegeben).

$$\{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3\} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\{\vec{A}, \vec{B}, \vec{C}\} = \left\{ \begin{pmatrix} 6 \\ -6 \\ 12 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 11 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -4 \\ 10 \\ -14 \end{pmatrix} \right\}$$

Der Basis-Wechsel für nicht orthogonale Basen ist rechnerisch aufwendig. Wir werden dies später betrachten.

Lernziele Vektorprodukt

Wenn nicht anders deklariert beziehen sich die Lernziele auf eine rechtshändige Orthogonalbasis.

- Die Studierenden können das Vektorprodukt von Vektoren in \mathbb{R}^3 berechnen.
- Sie wissen, dass das Vektorprodukt antikommutativ, distributiv und assoziativ ist.
- Sie können das Spatprodukt von Vektoren in \mathbb{R}^3 berechnen.
- Sie können das Vektorprodukt benutzen um Abstände von Punkten zu einer Geraden in \mathbb{R}^3 zu berechnen.

Beispiel 6.1 Leseauftrag Vektorprodukt

57DXTK

Lesen Sie im Buch "Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler Band 1" von Papula den Abschnitt 3.4. zum Vektorprodukt, d.h. die Seiten 90-96). Beantworten Sie dann folgende Fragen.

- a) Welche Eigenschaften hat das Vektorprodukt?
- b) Wie berechnet man das Vektorprodukt in einer rechtshändigen Orthonormalbasis?

Die Online-Ressource zum Buch finden Sie hier

Google: E-Medien FHNW

wähle: E-Books

wähle: Springer

wähle: Technik-Informatik

suche: Papula

wähle: Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler Band 1

6.1 Berechnung Vektorprodukt

Definition Vektorprodukt

Für \vec{a} und \vec{b} in \mathbb{R}^3 , die den Winkel φ einschliessen, ist das **Vektorprodukt** $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$, mit den Eigenschaften:

- $\|\vec{c}\| = \|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\| \cdot \sin(\varphi)$
- \vec{c} ist orthogonal zu \vec{a} und zu \vec{b}
- $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ bilden ein Rechtssystem

[?, Bd. 1 II 3.4], [?, p.401]

Wir merken uns auch: Der Betrag des Vektorprodukts ist gleich dem Flächeninhalt des Parallelogramms, das von den Vektoren \vec{a} und \vec{b} aufgespannt wird.

Infobox Praktische Berechnung des Vektorprodukts

Das Vektorprodukt von zwei Vektoren kann wie folgt berechnet werden:

- Wir schreiben die Produktvektoren auf
- Wir erstellen ein Skelett aus Minuszeichen (-) und zusätzlich einem Ausdruck $-()$ in der zweiten Zeile
- Wir füllen jede Zeile im Skelett, indem wir die selbe Zeile in den Produktvektoren abdecken und das Kreuz der verbleibenden Einträge ins Skelett einfüllen.

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} - \\ -(-) \\ - \end{pmatrix}}_{\text{Skelett}} \rightarrow \begin{pmatrix} a_2 b_3 - a_3 b_2 \\ -(a_1 b_3 - a_3 b_1) \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 6.2 Vektorprodukt

306988

Berechne das Vektorprodukt von \vec{a} und \vec{b} .

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

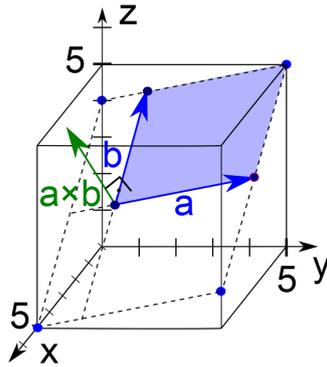
Lösung:

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot 6 - 3 \cdot 5 \\ -(1 \cdot 6 - 3 \cdot 4) \\ 1 \cdot 5 - 2 \cdot 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 6 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Beispiel 6.3 Berechne die Fläche des Parallelogramms aufgespannt durch \vec{a} und \vec{b}

519844

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -5 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{b} = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$



Lösung:

Wir berechnen zuerst das Vektorprodukt

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} 20 \\ -25 \\ 8 \end{pmatrix} =: \vec{c}$$

Danach benutzen wir, dass der Betrag des Vektorprodukts gleich der Fläche des aufgespannten Parallelogramms ist:

$$\|\vec{c}\| = 33$$

Infobox "Vektorprodukt" für $\vec{v} \in \mathbb{R}^2$

In \mathbb{R}^2 lässt sich ein Vektor, der senkrecht auf $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$ steht schnell finden:

$$\vec{v}' = \begin{pmatrix} v_2 \\ -v_1 \end{pmatrix}.$$

Beispiel 6.4 Vektorprodukt in Orthonormalbasis

BT8J1D

Berechnen Sie die Vektorprodukte

a) $\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ 8 \end{pmatrix}$

d) $\vec{g} \times \vec{h} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -4 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}$

b) $\vec{c} \times \vec{d} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix}$

e) $\vec{k} \times \vec{l} = (1 \cdot \vec{e}_1 + 1 \cdot \vec{e}_2 + 3 \cdot \vec{e}_3) \times (2 \cdot \vec{e}_3)$

f) $\vec{p} \times \vec{q} = (8 \cdot \vec{e}_1 + 9 \cdot \vec{e}_2 + 4 \cdot \vec{e}_3) \times (2 \cdot \vec{e}_2)$

c) $\vec{e} \times \vec{f} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -5 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix}$

Beispiel 6.5 Fläche und Vektorprodukt

68EML3

Berechnen Sie die Fläche des Parallelogramms aufgespannt durch die Vektoren \vec{a} und \vec{b} .

a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ -5 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$

d) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -4 \end{pmatrix}, \vec{b} = 19\vec{e}_1 + 14\vec{e}_2 - 3\vec{e}_3.$

b) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 10 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 17 \end{pmatrix}.$

e) $\vec{a} = 10\vec{e}_1 + 10\vec{e}_2 + 19\vec{e}_3, \vec{b} = \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}.$

c) $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 18 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}.$

Beispiel 6.6 Fläche Dreieck

62FVCH

Berechne die Fläche des Dreiecks mit den Ecken \vec{A}, \vec{B} und \vec{C} .

a) $\vec{A} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ -1 \end{pmatrix}$

b) $\vec{A} = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 1 \\ 13 \\ 20 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 1 \\ 16 \\ 0 \end{pmatrix}$

c) $\vec{A} = \begin{pmatrix} -1 \\ 8 \\ 17 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 3 \\ 25 \\ 12 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} -1 \\ 11 \\ 36 \end{pmatrix}$

$$\text{d) } \vec{A} = \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ -3 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 20 \\ 22 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} -2 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Satz Gesetze für das Vektorprodukt

- i) Betrag des Vektorprodukts: Flächeninhalt des von \vec{a} und \vec{b} aufgespannten Parallelogramms.
- ii) $\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c}$
- iii) $\vec{a} \times (\lambda \cdot \vec{b}) = \lambda \cdot (\vec{a} \times \vec{b})$
- iv) $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$
- v) $|\vec{a} \times \vec{b}| \leq |\vec{a}| \cdot |\vec{b}|$

6.2 Herleitungen

Auch hier gehen wir axiomatisch vor, genau so wie wir es bereits beim Skalarprodukt getan haben. Welche allgemeinen Gesetze gelten für das Vektorprodukt? Gilt das Assoziativ-Gesetz, gilt das Kommutativgesetz? Wir definieren dafür zuerst, welche Eigenschaften wir für das Vektorprodukt wünschen. Erst später kümmern wir uns darum, wie man das Vektorprodukt in einer gegebenen Basis berechnet.

Wie Abb.6.1 a) zeigt, ist der Betrag des Vektorprodukts gleich dem Flächeninhalt des Parallelogramms, das von den Vektoren \vec{a} und \vec{b} aufgespannt wird. Mit $|\vec{b}| \sin(\varphi)$ wird die Komponente (rot) von \vec{b} berechnet, die senkrecht auf \vec{a} steht. Wie Abb.6.1 b) zeigt, kann die Fläche des grossen blauen Parallelogramms auf zwei Arten berechnet werden: entweder direkt als $|\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c})|$ oder als Summe der kleinen roten Rechtecke, die sich zu $|\vec{a} \times \vec{b}|$ und $|\vec{a} \times \vec{c}|$ berechnen. Also muss gelten

$$\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c}$$

Abb.6.1 c) zeigt, dass eine Streckung um den Faktor Zwei, auch zur Verdoppelung

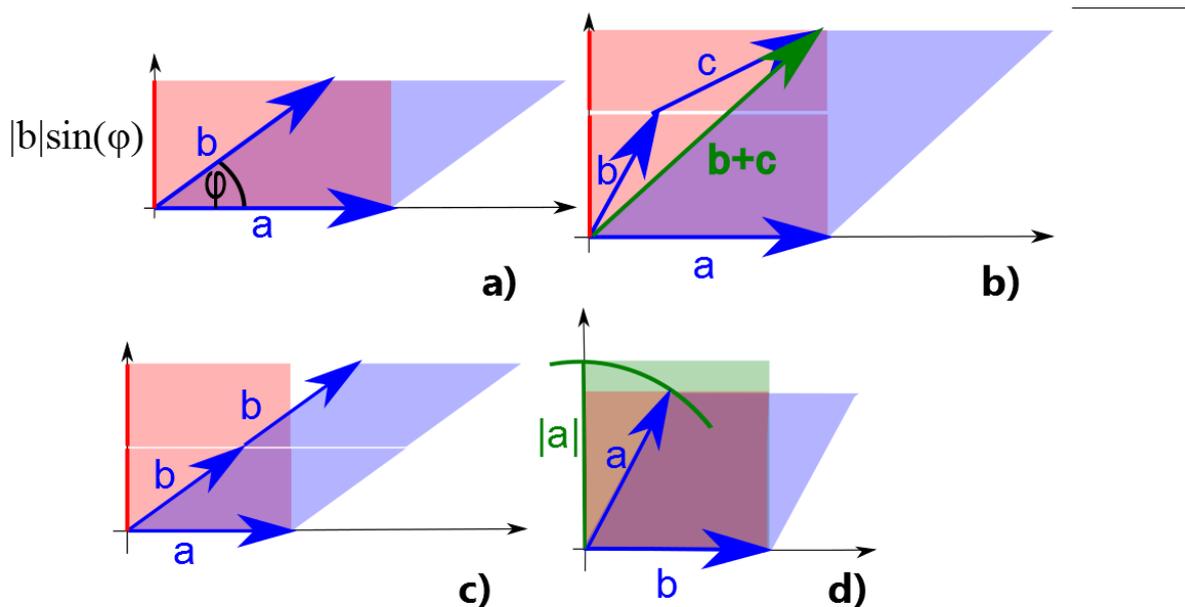


Abbildung 6.1: Die ersten Gesetzmässigkeiten für das Vektorprodukt folgen direkt aus geometrischen betrachtungen.

des blauen Parallelogramms — d.h. des Skalarprodukts — führt. Dies muss für alle Streckungsfaktoren gelten also folgt

$$\vec{a} \times (\lambda \cdot \vec{b}) = \lambda \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) .$$

Schliesslich zeigt Abb.6.1 d), dass die Fläche des blauen Parallelogramms meistens kleiner — höchstens aber gleich gross — ist, als die des Rechtecks mit dem Seitenlängen $|a|$ und $|b|$. Deshalb gilt für das Vektorprodukt

$$|\vec{a} \times \vec{b}| \leq |a| \cdot |b| .$$

Das letzte Gesetz in 6.1 lässt sich nachvollziehen, indem Sie zwei Vektoren \vec{a} und \vec{b} festlegen, z.B. \vec{a} nach rechts und \vec{b} nach vorne. Dann zeigt $\vec{a} \times \vec{b}$ mit der Rechten-Hand-Regel nach oben und $\vec{b} \times \vec{a}$ nach unten.

6.3 Das Vektorprodukt in einer rechtshändigen Orthonormalbasis

Beispiel 6.7 Vektorprodukt für Basisvektoren

745623

Berechne das Vektorprodukt zwischen *allen* Basisvektoren in einer rechtshändigen Orthonormalbasis. Benutze dazu nur die Definition 6.1 des Vektorprodukts.

$$\vec{e}_1 \times \vec{e}_1 = ?, \vec{e}_2 \times \vec{e}_2 = ? \dots$$

$$\vec{e}_1 \times \vec{e}_2 = ?, \vec{e}_2 \times \vec{e}_1 = ? \dots$$

Beispiel 6.8 Vektorprodukt für allgemeine Vektoren

936044

Berechne das Vektorprodukt zwischen zwei allgemeinen Vektoren in einer rechtshändigen Orthonormalbasis. Benutze dafür auch die Sätze 6.1. Drücke dazu

$\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$ mit Hilfe der Basisvektoren aus:

$$\vec{a} = a_1\vec{e}_1 + a_2\vec{e}_2 + a_3\vec{e}_3$$

Berechne dann das Vektorprodukt für die allgemeinen Vektoren \vec{a} und \vec{b}
Übrigens gilt auch $\vec{b} = b_1\vec{e}_1 + b_2\vec{e}_2 + b_3\vec{e}_3$

Der Ausdruck, der am Ende in Beispiel 6.1 entsteht lässt sich nur schwer merken. Die Infobox 6.1 zeigt ein Verfahren, wie der Ausdruck von Beispiel 6.1 ohne Auswendiglernen sondern mit einem einfachen Verfahren hingeschrieben werden kann.

Beispiel 6.9 Rechenregeln Vektorprodukt

020196

Berechne für die Vektoren $\vec{a} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}$, $\vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix}$ und $\vec{c} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$. Benutzen Sie die Teilresultate der ersten Teilaufgaben für die Berechnung der letzteren.

a) $\vec{a} \times \vec{b}$

d) $\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c})$

f) $(\vec{a} + \vec{b}) \times (\vec{b} - \vec{c})$

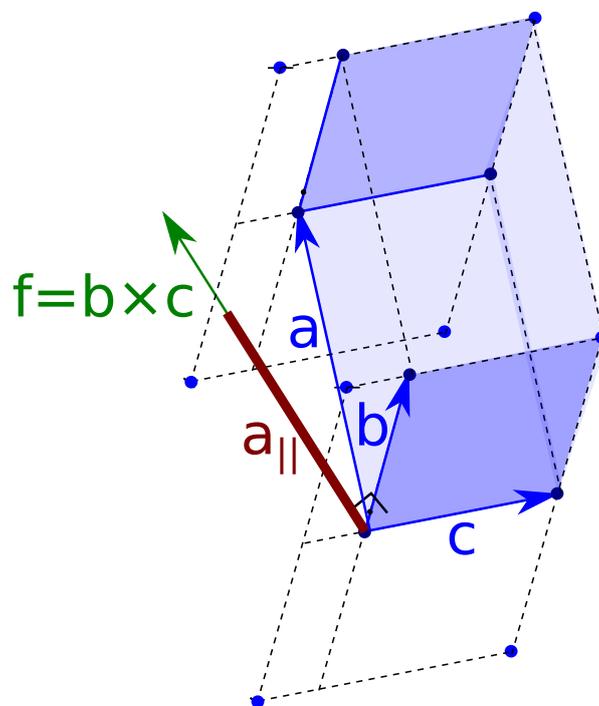
b) $\vec{a} \times \vec{c}$

e) $\vec{a} \times (\vec{b} - \vec{c})$

g) $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$

c) $\vec{b} \times \vec{c}$

6.4 Spatprodukt



— Im Folgenden betrachten wir drei Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} und den Ausdruck —

$$\vec{a} \odot \underbrace{(\vec{b} \times \vec{c})}_{=:\vec{f}}.$$

Wir stellen fest, dass das Vektorprodukt $\vec{f} = \vec{b} \times \vec{c}$ senkrecht auf dem Parallelogramm aufgespannt durch $\vec{b} \times \vec{c}$ steht und dass $|\vec{f}|$ gleich der Fläche des Parallelogramm aufgespannt durch \vec{b} und \vec{c} ist. Durch das Skalarprodukt

$$\vec{a} \odot \vec{f} = \underbrace{\cos(\varphi) \cdot |\vec{a}|}_{=:a_{\parallel}} \cdot |\vec{f}|$$

wird der Schatten a_{\parallel} von \vec{a} auf \vec{f} berechnet. Dies ist genau die Höhe des Körpers aufgespannt durch \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} . Diese Höhe wird noch mit der Grundfläche $|\vec{f}|$ multipliziert. Zusammenfassend haben wir also

$$\vec{a} \odot (\vec{b} \times \vec{c}) = \text{Grundfläche} \cdot \text{Höhe} = \text{Volumen}.$$

Definition Spatprodukt

Das Parallelepipid aufgespannt durch die Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} nennen wir **Spat**. Für die Vektoren \vec{a} , \vec{b} , $\vec{c} \in \mathbb{R}^3$ heisst die Zahl

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] := \vec{a} \odot (\vec{b} \times \vec{c})$$

das **Spatprodukt**.

Der Betrag des Spatprodukts ist gleich dem Volumen des Spats.

[?, p.403] [?, Bd. 1 II 3.5]

Satz Gesetze für das Spatprodukt

- Paarweise Vertauschung :

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = -[\vec{a}, \vec{c}, \vec{b}]$$

- Zyklische Vertauschung:

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = [\vec{c}, \vec{a}, \vec{b}] = [\vec{b}, \vec{c}, \vec{a}]$$

Wir merken uns also: Das Volumen des Spats ist unabhängig von der Reihenfolge in der \vec{a} , \vec{b} , \vec{c} aufzählet werden. Nur das Vorzeichen kann eventuell ändern, wenn die Reihenfolge vertauscht wird.

Beispiel 6.10 Berechne das Volumen des Spats aufgespannt durch \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} **340107**

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Lösung:

Zuerst berechnen wir das Vektorprodukt

$$\vec{f} := \vec{b} \times \vec{c} = \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ -4 \end{pmatrix}$$

Dann berechnen wir das Skalarprodukt

$$\vec{a} \odot \vec{f} = -7$$

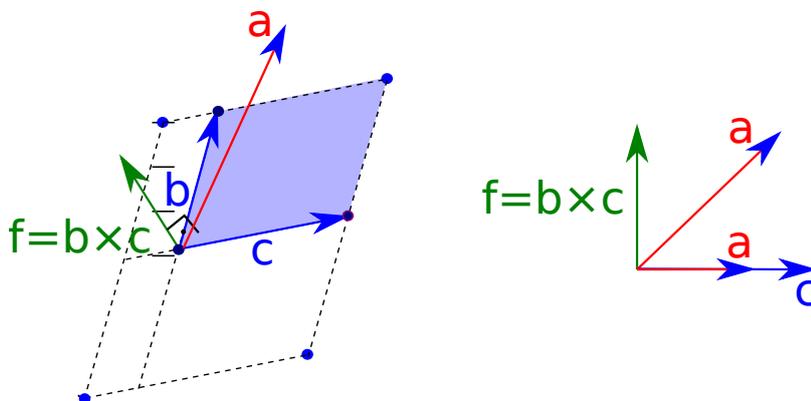
Also ist das Volumen $|\vec{a} \odot \vec{f}| = V = 7$.

Beispiel 6.11 Bestimme, ob die Vektoren linear abhängig sind

451218

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{pmatrix}$$

Benutze dazu das Spatprodukt.



Beispiel 6.12 Spatprodukt

5AHNL8

Berechne das Volumen des Parallelepipeds aufgespannt durch die Vektoren \vec{u} , \vec{v} und \vec{w} . Gibt jeweils an, ob die Vektoren linear abhängig sind.

a) $\vec{u} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

b) $\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 20 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix}$

c) $\vec{u} = \begin{pmatrix} 4 \\ 17 \\ -5 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 19 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 4 \\ 20 \\ 14 \end{pmatrix}$

d) $\vec{u} = \begin{pmatrix} 20 \\ 13 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} -2 \\ -3 \\ 6 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ -3 \end{pmatrix}$

6.5 Abstand Punkt-Gerade**Satz Abstand Punkt Gerade**

Der Abstand eines Punktes \vec{B} von der Geraden $g: \vec{x} = \vec{A} + \lambda\vec{u}$ ist $h = \frac{|\vec{u} \times (\vec{B} - \vec{A})|}{|\vec{u}|}$

[?, Bd. 1 II 4.1.3]

Beispiel 6.13 Abstand Punkt-Gerade

DK2JYA

Wir betrachten die Gerade $\vec{X} = \vec{A} + \lambda \cdot \vec{v}$ und den Punkt \vec{B} ($\vec{A}, \vec{B}, \vec{X} \in \mathbb{R}^3; \lambda \in \mathbb{R}$). Wie gross ist ihr Abstand? Berechnen Sie dazu zuerst die Fläche aufgespannt durch $\vec{r} = \vec{B} - \vec{A}$ und \vec{v} .

$$\vec{X} = \vec{A} + \lambda \cdot \vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Lösung:

Wir berechnen zuerst die Fläche aufgespannt durch $\vec{r} = \vec{B} - \vec{A}$ und \vec{v} .

$$\vec{n}' = \vec{v} \times (\vec{B} - \vec{A}) = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 2 \\ 10 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 20 \end{pmatrix}$$

Also $F = |\vec{n}'| = 20$. Danach fällt uns auf, dass sich die Fläche des Parallelogramms auch ausdrücken lässt durch die Höhe im Parallelogramm h

$$F = h \cdot |\vec{v}|$$

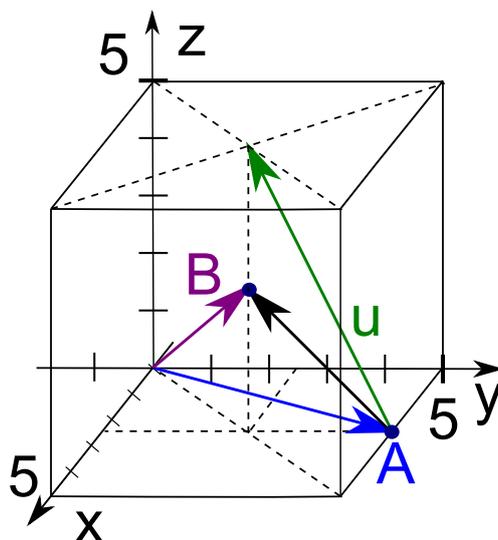
Die Höhe ist auch gleichzeitig der Abstand der Geraden zum Punkt. Also lösen wir auf nach h

$$h = \frac{F}{|\vec{v}|} = \frac{|\vec{v} \times (\vec{B} - \vec{A})|}{|\vec{v}|} = \frac{20}{2} = 10$$

Beispiel 6.14 Abstand Punkt-Gerade im Raum

292982

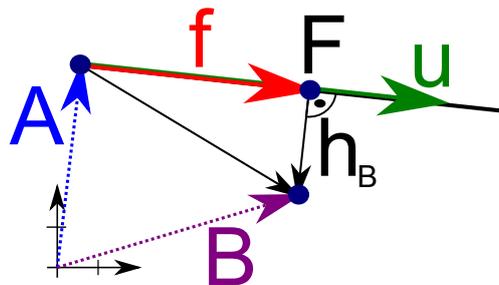
Wie gross ist der Abstand zum Raum-Mittelpunkt des Würfels $5 \times 5 \times 5$?



Achtung, der Satz ist eine Eigenheit von \mathbb{R}^3 . Er basiert darauf, dass in \mathbb{R}^3 das Vektorprodukt existiert. In \mathbb{R}^N mit $N > 3$ gibt es keine Vektorprodukt. Deshalb muss dort der Abstand zwischen dem Punkt \vec{B} und der Geraden $g: \vec{A} + \lambda \vec{u}$ über den Fusspunkt $\vec{F} = \vec{A} + \vec{f}$ und das Lot $\vec{h}_B = \vec{B} - \vec{F}$ berechnet werden.

Beispiel 6.15 Bestimme den Fusspunkt von \vec{B} auf g

14259



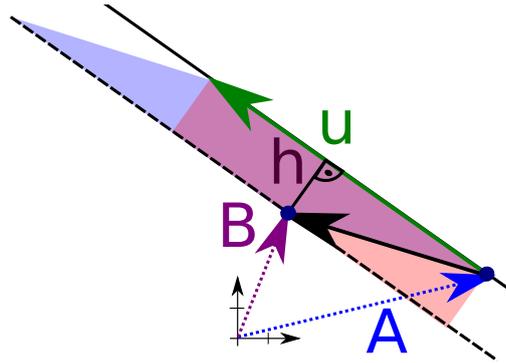
Zerlege dazu $\vec{B} - \vec{A}$ in eine Komponente \vec{f} parallel (\parallel) und in eine Komponente \vec{h}_B senkrecht (\perp) zu \vec{u} . Zur Kontrolle kann die Länge des Verbindungsvektors von Fusspunkt zu \vec{B} . Sie sollte gleich lang sein, wie der Abstand, der in der vorherigen Aufgabe berechnet wurde.

6.6 Wieso funktioniert das? (Herleitung)

Beispiel 6.16 Abstand Punkt-Gerade im Raum

094524

Berechne den Abstand eines Punktes \vec{B} zur Gerade gegeben durch $g: \vec{A} + \lambda \vec{u}$.



Drücke dazu die Fläche des Parallelogramms aufgespannt durch \vec{u} und $\vec{B} - \vec{A}$ einmal mit Hilfe des Vektorprodukts aus und einmal mit Hilfe des Abstands aus

Beispiel 6.17 Abstand Punkt-Gerade

CJ1IXZ

Wir betrachten die Gerade $\vec{X} = \vec{A} + \lambda \cdot \vec{v}$ und den Punkt \vec{B} ($\vec{A}, \vec{B}, \vec{X} \in \mathbb{R}^3; \lambda \in \mathbb{R}$). Wie gross ist ihr Abstand? Berechnen Sie dazu zuerst die Fläche aufgespannt durch $\vec{r} = \vec{B} - \vec{A}$ und \vec{v} .

a) $\vec{X} = \vec{A} + \lambda \vec{v} = \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 8 \\ 0 \\ 15 \end{pmatrix}$ und $\vec{B} = \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

b) $\vec{X} = \vec{A} + \lambda \vec{v} = \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} -12 \\ 35 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\vec{B} = \begin{pmatrix} 7 \\ 12 \\ -3 \end{pmatrix}$

c) $\vec{X} = \vec{A} + \lambda \vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ 7 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 6 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix}$ und $\vec{B} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 9 \end{pmatrix}$



7.1 Abstand Punkt Ebene	159
7.2 Hesse-Normalenform	174
7.3 Wie kann man eine Ebene in \mathbb{R}^3 darstellen?	180
7.4 Wie man die Darstellungen der Ebene ineinander überführt	183
7.5 Wie kann man die Koeffizienten der Koordinatenform interpretieren? .	189
7.6 Übungen	193

Lernziele Darstellung von Ebenen in \mathbb{R}^3

- Die Studierenden können den Abstand eines Punktes zu einer Ebene berechnen.
- Sie können eine Ebene in \mathbb{R}^3 darstellen in
 - Parameterform
 - Normalenform
 - Koordinatenform
- Sie können die Darstellungen ineinander überführen.
- Sie können aus den drei Darstellungen die Hessesche Normalenform berechnen.
- Sie können aus der Hesseschen Normalenform den Abstand eines Punktes zur Ebene berechnen.
- Sie können die Koeffizienten der Koordinatenform der Ebene als Normalenvektor interpretieren und kennen den Zusammenhang der Konstanten mit dem Abstand zum Ursprung des Koordinatensystems.

7.1 Abstand Punkt Ebene

Durch einen festen Punkt (den Aufpunkt) und eine gegebene Richtung (den Richtungsvektor) erhält man eine Gerade. Nimmt man einen zweiten Richtungsvektor hinzu, dann entsteht eine Ebene.

Definition Parameterdarstellung einer Ebene in \mathbb{R}^3

Die Parameterdarstellung einer Ebene in \mathbb{R}^3 ist

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \vec{P} + \lambda \vec{u} + \nu \vec{v}$$

- $\vec{P} \in \mathbb{R}^3$ heisst **Aufpunkt** (oder Stützpfel)
- $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$ heissen **Richtungsvektoren**
- $\lambda, \nu \in \mathbb{R}$ sind freie Parameter

Die Richtungsvektoren müssen nicht unbedingt senkrecht aufeinander stehen. Sie dürfen aber *nicht kollinear* sein.

Beispiel 7.1 Parameterdarstellung der Ebene

898246

Die Ebene E geht durch die Punkte

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 6 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{pmatrix}.$$

- Bestimme Parameterdarstellung der Ebene.
- Welche Freiheiten haben wir bei dieser Darstellung?

Lösung:

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} &= \vec{A} + \lambda (\vec{B} - \vec{A}) + \nu (\vec{C} - \vec{A}) \\ &= \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda \underbrace{\begin{pmatrix} 5 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}}_{=\vec{u}} + \nu \underbrace{\begin{pmatrix} 6 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix}}_{=\vec{v}} \end{aligned}$$

mit $\lambda, \nu \in \mathbb{R}$.

Freiheiten bei der Wahl: Wir können \vec{A} , \vec{B} oder \vec{C} als Aufpunkt wählen. Wir können Richtungsvektoren strecken oder durch eine Linearkombination von \vec{u} und \vec{v} ersetzen.

Beispiel 7.2 Parameterdarstellung Ebene

787135

Die Ebene E geht durch die Punkte

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 8 \\ -8 \\ 8 \end{pmatrix}.$$

Bestimme die Parameterdarstellung der Ebene.

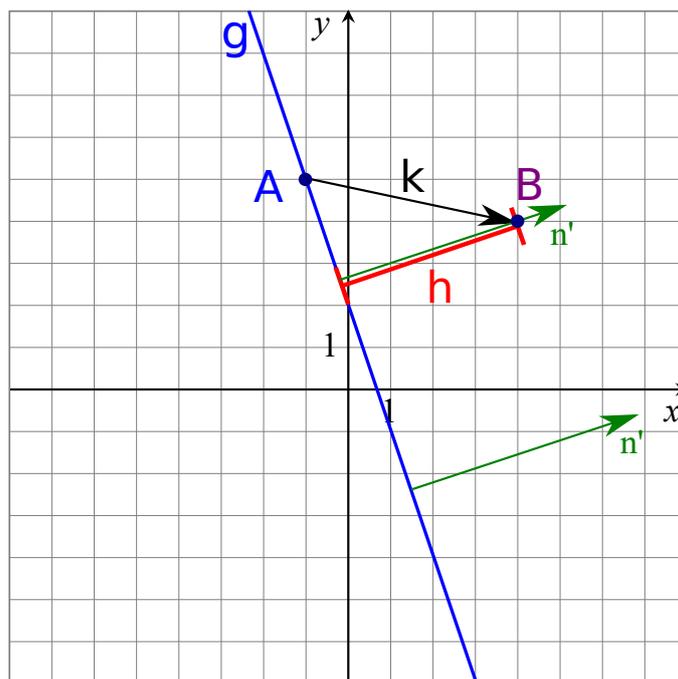
Beispiel 7.3 Liegen die Punkte in der Ebene E ?

642893

$$\vec{Q} = \begin{pmatrix} -22 \\ 28 \\ -22 \end{pmatrix}, \vec{R} = \begin{pmatrix} 5 \\ -5 \\ -5 \end{pmatrix}, \vec{S} = \begin{pmatrix} -6 \\ 4 \\ -6 \end{pmatrix}$$

Beispiel 7.4 Abstand Punkt Gerade in \mathbb{R}^2

Bestimmen Sie den Abstand des Punktes \vec{B} von der Geraden g



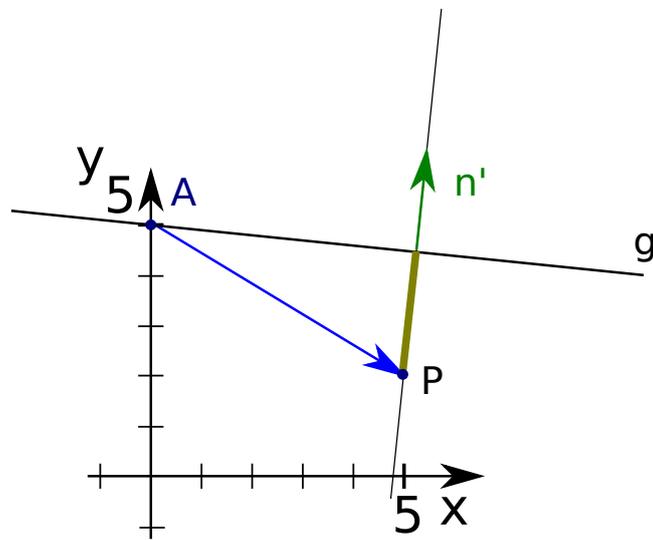
Beispiel 7.5 Abstand Punkt Gerade in \mathbb{R}^2

ZIZIX3

Die Gerade g lautet $y = -0.1 \cdot x + 5$. Wir wollen den Abstand zu Punkt $\vec{P} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix}$ berechnen (ohne Vektorprodukt). Gehen Sie dafür wie folgt vor:

- Machen Sie eine Skizze der Situation in der x-y-Ebene.
- Geben Sie die Gerade in Parameterform an.
- Berechnen Sie einen Vektor \vec{n}' , der senkrecht zu g steht. Zeichnen Sie diesen Vektor ein.
- Berechnen Sie einen Vektor \vec{w} , der \vec{P} mit der Geraden verbindet. Zeichnen Sie diesen Vektor ein.

- e) Berechnen Sie die Länge des Schattens von \vec{w} auf \vec{n}' .
- f) Wie kann man nun den Abstand von \vec{P} zu g berechnen?.



Beispiel 7.6 Abstand Punkt Gerade in \mathbb{R}^2

UE9YTP

Berechnen Sie den Abstand der folgenden Geraden vom angegebenen Punkt.

a) $g : y = 0.1 \cdot x + 3$ und $\vec{P} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix}$

b) $h : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ und $\vec{Q} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

c) i verläuft durch die Punkt $\vec{A} = \begin{pmatrix} 10 \\ -3 \end{pmatrix}$ und $\vec{B} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$. Gesucht ist der Abstand

zu $\vec{R} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

d) k: $2x - y = 24$ und $\vec{S} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix}$

Beispiel 7.7 Gerade in Parameterdarstellung in \mathbb{R}^2

1PGCCB

Geben Sie die Parameterform der Geraden an.

Berechnen Sie den Abstand zu einem allgemeinen Punkt $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ in der Ebene.

Lesen Sie dann den Normalenvektor und den Abstand zum Ursprung aus.

a) f: $y(x) = 4 - 2 \cdot x$

d) i: $y(x) = \frac{3x+8}{2}$

b) g: $y(x) = -8 + x$

e) j: $2x - y = 14$

c) h: $y(x) = \frac{9-x}{3}$

f) k: $2x = 26$

Geben Sie die Koordinatenform der Geraden an. Berechnen Sie den Abstand zu einem allgemeinen Punkt $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ in der Ebene.

Lesen Sie dann den Normalenvektor und den Abstand zum Ursprung aus. Berechnen Sie schliesslich den Abstand zum Punkt $\vec{P} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$.

a) f: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 11 \\ 59 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$

d) i: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 63 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 18 \\ 2 \end{pmatrix}$

b) g: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 11 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$

e) j: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 12 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 10 \end{pmatrix}$

c) h: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 16 \\ -12 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}$

f) k: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -3.22 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 100 \\ 11 \end{pmatrix}$

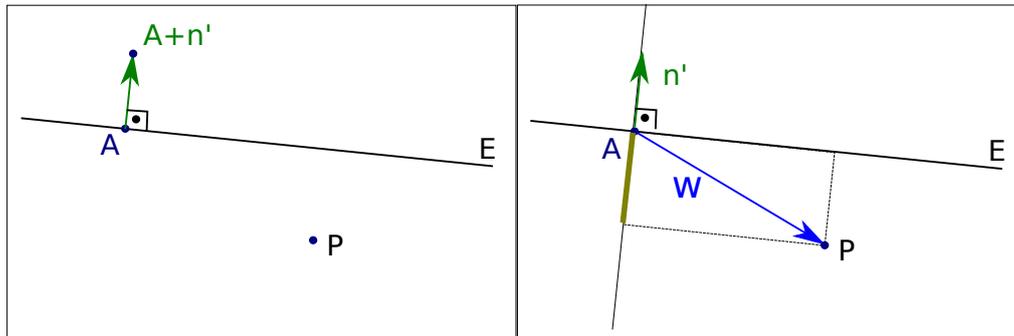
Die Ebene lautet $E : \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \nu \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$. Sie wollen ihren Abstand zu Punkt

$\vec{P} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ berechnen. Gehen Sie dafür wie folgt vor:

- Berechnen Sie einen Vektor \vec{n}' , der senkrecht zu E steht.
- Machen Sie eine Skizze der Situation in der Ebene, in der die folgenden Punkte liegen: Aufpunkt \vec{A} von E , \vec{P} , $\vec{A} + \vec{n}'$ und die Ebene E selber. Zeichnen Sie den Normalenvektor \vec{n}' und die Ebene E ein.
- Berechnen Sie einen Vektor \vec{w} , der \vec{P} mit der Ebene verbindet. Zeichnen Sie diesen Vektor in der Skizze ein.

d) Berechnen Sie die Länge des Schattens von \vec{w} auf \vec{n}' .

e) Wie kann der Abstand von \vec{P} zu E nun berechnet werden?



Beispiel 7.10 Abstand Punkt Ebene

2MZJ54

Berechnen Sie den Abstand zwischen E und \vec{P} ($\mu, \nu \in \mathbb{R}$)

a) $E : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 50 \\ 10 \\ -32 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} 21 \\ 0 \\ 20 \end{pmatrix} + \nu \cdot \begin{pmatrix} 42 \\ 20 \\ 40 \end{pmatrix}$ und $\vec{P} = \begin{pmatrix} 10 \\ 10 \\ 10 \end{pmatrix}$

b) $E : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 50 \\ 200 \\ -1 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} -40 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} + \nu \cdot \begin{pmatrix} 40 \\ -9 \\ 10 \end{pmatrix}$ und $\vec{P} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$

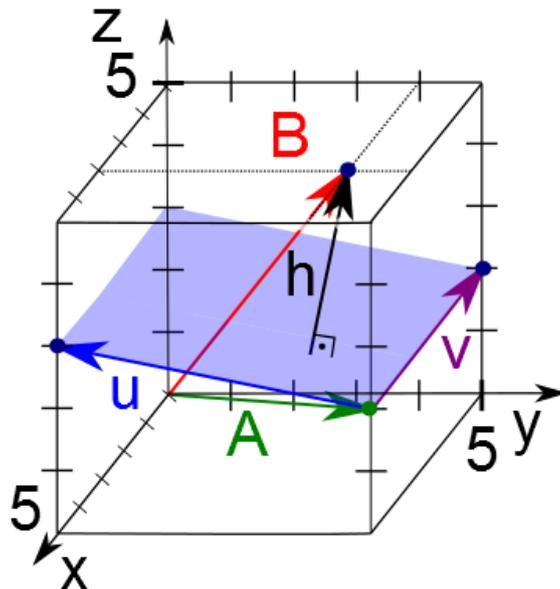
c) Die Punkte $\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ -35 \\ 105 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 7 \\ 0 \\ 117 \end{pmatrix}$, und $\vec{C} = \begin{pmatrix} -1 \\ 35 \\ 129 \end{pmatrix}$ liegen in E und

$\vec{P} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ liegt ausserhalb

- d) Die Punkte $\vec{A} = \begin{pmatrix} 56 \\ 13 \\ 135 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 146 \\ 18 \\ 79 \end{pmatrix}$, und $\vec{C} = \begin{pmatrix} 101 \\ 8 \\ 107 \end{pmatrix}$ liegen in E und $\vec{P} = \begin{pmatrix} -28 \\ 13 \\ 0 \end{pmatrix}$ liegt ausserhalb

Beispiel 7.11 Abstand Punkt-Ebene im Raum

026648



Lesen Sie die Punkte \vec{A} und \vec{B} und die Vektoren \vec{u}, \vec{v} aus der Grafik aus. Projizieren Sie dann den Verbindungsvektor $\vec{B} - \vec{A}$ auf den Normalenvektor der Ebene. Berechnen Sie daraus den Abstand von \vec{B} zur Ebene E .

$$E : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \vec{A} + \lambda \vec{u} + \nu \vec{v}$$

Satz Abstand Punkt-Ebene im Raum (Hesse-Normalenform)

Der Abstand eines Punktes $\vec{P} \in \mathbb{R}^3$ von der Ebene $E : \vec{x} = \vec{A} + \lambda\vec{u} + \mu\vec{v} \in \mathbb{R}^3$ ist $|h|$ und berechnet sich aus

$$h(\vec{P}) = \frac{1}{\|\vec{n}\|} \cdot (\vec{P} - \vec{A}) \odot \vec{n}$$

Dabei benutzen wir den Normalenvektor

$$\vec{n} = \vec{u} \times \vec{v}$$

[?, Bd. 1 II 4.2.4]

Wir betrachten die Ebene mit den Aufpunkt $= \vec{A} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ und dem Normalenvektor $\vec{n} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$. Die Hessesche Normalenform lautet dann

$$h(\vec{P}) = \frac{1}{\|\vec{n}\|} \cdot (\vec{P} - \vec{A}) \odot \vec{n} = \frac{1}{3} \cdot \left(\vec{P} - \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right) \odot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Multiplizieren wir das Skalarprodukt aus und schreiben $\vec{P} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$, dann ergibt sich

$$h(\vec{P}) = \frac{1}{3} \cdot \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right) \odot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$$

Schliesslich erhalten wir

$$h(\vec{P}) = \frac{1}{3} (x + 2y + 2z - 3)$$

Mit diesem Ausdruck kann man zwei Dinge tun:

- Wir können $h(\vec{P})$ benutzen um Abstände von Punkten \vec{P} von der Ebene E zu berechnen.
- Wir können mit $(\vec{P} - \vec{A}) \odot \vec{n} = 0$ implizit alle Punkte in einer Ebene definieren. Oder umgekehrt: Alle Vektoren \vec{P} , die $(\vec{P} - \vec{A}) \odot \vec{n} = 0$ erfüllen liegen in der Ebene.

7.2 Hesse-Normalenform

Definition Hesse-Normalenform der Ebene im Raum

$$E : \vec{n} \odot (\vec{x} - \vec{A}) = 0$$

mit \vec{n} Normalen-Einheitsvektor, \vec{A} Aufpunkt und $\vec{x} \in \mathbb{R}^3$.

[?, p.418] [?, Bd. 1 II 4.2.3] In der Literatur findet sich wohl die Definition der Hesse-Normalform, doch hat diese in der Praxis für die implizite Definition einer Ebene kaum Bedeutung. Wieso soll man den Normalen $\vec{n} =$ benutzen in $\frac{1}{\|\vec{n}\|} \vec{n} \odot (\vec{x} - \vec{A}) = 0$, wenn der Ausdruck auch ohne Normierung funktioniert

$$\vec{n} \odot (\vec{x} - \vec{A}) = 0 ?$$

Einzig bei der Abstandbestimmung ist die Normierung nützlich.

Infobox Hesse-Normalenform: Abstand Punkt-Ebene

- Die Hesse'sche Normalenform wird benutzt um Abstände zu einer Ebene zu berechnen. Wir schreiben dafür die Funktion

$$h(\vec{x}) = \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|} \odot (\vec{x} - \vec{A})$$

- Liegt die Ebene in der Koordinatenform vor $ax + by + d = 0$, so erfolgt die Abstandsmessung über

$$h(x, y, z) = \frac{ax + by + cz + d}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

- Die Hesse'sche Normalenform in Koordinatenform ist besonders ökonomisch, wenn man den Abstand von E zu vielen verschiedenen Punkten berechnen will.

Um beispielsweise die Abstände von der Ebene $12x - 5y - 78 = 0$ zu bestimmen, benutzen wir die Funktion

$$h(x, y, z) = \frac{12x - 5y - 78}{\sqrt{12^2 + (-5)^2}} = \frac{12x - 5y - 78}{13}$$

$$E : \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right) \odot \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} = 0$$

- a) Berechnen Sie den Abstand von E zum Punkt $\vec{P} = \begin{pmatrix} 10 \\ 4 \\ -12 \end{pmatrix}$.
- b) Geben Sie den Abstand zum allgemeinen Punkt $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ in der Ebene an (Hessesche Normalenform).
- c) Multiplizieren Sie im Ausdruck das Skalarprodukt aus.
- d) Charakterisieren Sie dann die Ebene durch die Koordinatenform, Normalenvektor und Abstand zum Ursprung.

Lösung:

Der Normalenvektor ist

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} \text{ mit } \|\vec{n}'\| = 5$$

Der Abstand ist $|h|$.

a) Abstand zu \vec{P}

$$h\left(\begin{pmatrix} 10 \\ 4 \\ -12 \end{pmatrix}\right) = \frac{\left(\begin{pmatrix} 10 \\ 4 \\ -12 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}\right) \odot \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}}{5} = 10$$

b) Der Ausdruck berechnet auch den Abstand zum allgemeinen Punkt $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$:

$$h\left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}\right) = \frac{\left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}\right) \odot \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}}{5}$$

c) Ausmultiplizieren:

$$h(x, y, z) = \frac{4x}{5} - \frac{3z}{5} - \frac{26}{5}$$

d) Koordinatenform

$$4x - 3z - 26 = 0$$

Normalenvektor

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} \text{ und } \|\vec{n}\| = 5$$

Abstand der Ebene zum Ursprung

$$h(0, 0, 0) = -\frac{26}{5} = -5.2$$

Also $|h| = 5.2$.

Wir stellen fest:

Infobox Rolle der Konstante in der Ebenengleichung

Der Abstand zum Ursprung ist die Konstante der Koordinatenform geteilt durch die Länge des Normalenvektors.

Beispiel 7.13 Hesse-Normalenform

5YWDZK

Geben Sie den Abstand zum allgemeinen Punkt $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ in der Ebene an (Hesse-Normalenform).

Charakterisieren Sie dann die Ebene durch die Koordinatenform, Normalenvektor und Abstand zum Ursprung.

Berechnen Sie schliesslich den Abstand zum Punkt $\vec{P} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$.

a) $E : \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right) \odot \begin{pmatrix} 72 \\ 0 \\ 65 \end{pmatrix} = 0$

b) E Aufpunkt $\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, Normalenvektor: $\begin{pmatrix} 20 \\ 21 \\ 0 \end{pmatrix}$

c) $E : \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \odot \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = 0$

d) E Aufpunkt $\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$, Normalenvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}$ 0

Beispiel 7.14 Hesse-Normalenform

854087

Wie gross ist der Abstand der Ebene E vom Ursprung?

$$E : \vec{x} = \vec{A} + \lambda \vec{u} + \nu \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} + \nu \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Werte dann $(\vec{x} - \vec{A}) \odot \vec{n}$ für $\vec{x} = \vec{0}$ aus. Betrachte die Resultate und formuliere eine Vermutung.

7.3 Wie kann man eine Ebene in \mathbb{R}^3 darstellen?**Definition Normalenform der Ebene im Raum**

Ebene E ist definiert durch den Normalenvektor \vec{n} und den Ortsvektor des Aufpunktes \vec{A} . Für den allgemeinen Punkt $\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ in der Ebene gilt

$$E : (\vec{x} - \vec{A}) \odot \vec{n} = 0$$

Die Normalenform kann man auf zwei Arten verstehen:

- Für einen Vektor \vec{x} in der Ebene gilt, dass $(\vec{x} - \vec{A})$ senkrecht auf \vec{n} steht.
- Liegt ein Punkt \vec{x} in der Ebene, so hat er den Abstand 0 zur Ebene.

Beispiel 7.15 Gleichungen der Ebene im Raum

510881

$$E: \vec{x} = \vec{A} + \lambda \vec{u} + \nu \vec{v} = \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 21 \\ 0 \\ 20 \end{pmatrix} + \nu \begin{pmatrix} 21 \\ 10 \\ 20 \end{pmatrix}$$

- a) Berechne den Normalenvektor der Ebene E .
 b) Bestimme die Normalenform von E .
 c) Führe dann das Skalarprodukt aus und ordne die Terme (Koordinatenform).

Lösung:

- a) Der Normalenvektor ist

$$\vec{n}' = \vec{u} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} -200 \\ 0 \\ 210 \end{pmatrix}$$

Der Normaleneinheitsvektor:

$$\vec{n} = \frac{\vec{n}'}{290} = \frac{1}{29} \cdot \begin{pmatrix} -20 \\ 0 \\ 21 \end{pmatrix}$$

- b) Normalenform durch Einsetzen von $(\vec{x} - \vec{A})$:

$$\left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} \right) \odot \begin{pmatrix} -200 \\ 0 \\ 210 \end{pmatrix} = 0$$

- c) Skalarprodukt ausführen

$$-200x + 210z + 1630 = 0$$

Beispiel 7.16 Gleichungen der Ebene im Raum

409770

Bestimme die Normalenform der Ebene E

$$E: \vec{x} = \vec{A} + \lambda \vec{u} + \nu \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} + \nu \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Berechne dazu den Normalenvektor. Vereinfache soweit, dass keine Vektoren mehr in der Normalenform auftreten.

Definition Koordinatenform der Ebene im Raum

Eine Ebene ist definiert durch die vier Parameter n_1, n_2, n_3 und d . Für den allgemeinen Punkt \vec{x} in der Ebene gilt $E : n_1 \cdot x + n_2 \cdot y + n_3 \cdot z + d = 0$

Die Koordinatenform ergibt sich z.B. durch das Auswerten der Normalenform. Die Koeffizienten n'_1, n'_2, n'_3 sind die Komponenten des Normalenvektors.

Beispiel 7.17 Gleichungen der Ebene im Raum

173961

Bestimme für die Ebene E

$$E : \vec{x} = \vec{A} + \lambda \vec{u} + \nu \vec{v}$$

den Normalenvektor. Drücke dann mathematisch aus, dass der Verbindungsvektor von einem Punkt \vec{x} in der Ebene zum Aufpunkt den Abstand Null zur Ebene hat.

Beispiel 7.18 Normalenform und Koordinatenform der Ebene

UE9YTP

Gibt die Normalenform und die Koordinatenform der folgenden Ebenen an.

a) $E : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 50 \\ 10 \\ -32 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} -40 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} + \nu \cdot \begin{pmatrix} 40 \\ -9 \\ 10 \end{pmatrix}$

b) Die Punkte $\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ -35 \\ 105 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 7 \\ 0 \\ 117 \end{pmatrix}$, und $\vec{C} = \begin{pmatrix} -1 \\ 35 \\ 129 \end{pmatrix}$ liegen in E

c) Die Punkte $\vec{A} = \begin{pmatrix} 56 \\ 13 \\ 135 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 146 \\ 18 \\ 79 \end{pmatrix}$, und $\vec{C} = \begin{pmatrix} 101 \\ 8 \\ 107 \end{pmatrix}$ liegen in E

Koordinaten-Form Parameter-Form

$$1x+2y+3z-6=0 \quad \longleftrightarrow \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} + \eta \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}$$

Abbildung 7.1: Die verschiedenen mathematischen Darstellungen der Ebene in \mathbb{R}^3 .

7.4 Wie man die Darstellungen der Ebene ineinander überführt

Wir kennen zwei Darstellungen der Ebene im Raum, die Parameter-Form und die Koordinaten-Form.

Wie die Formen am effizientesten ineinander anderen überführt werden, das wird hier besprochen.

7.4.1 Von der Koordinaten-Form $1x + 2y + 3z - 6 = 0$ zu ...

Suchen wir Punkte in der Ebene, lassen sich zwei Koordinaten wählen, z.B. für $1x + 2y + 3z - 6 = 0$ können wir $y = 0$ und $z = 0$ setzen. Dann ergibt sich für den

Punkt $x = 6$, also $\vec{P} = \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Für die Ebene $E : 1z = 12$, geht die Wahl $y = 0$ und $z = 0$ nicht. Welche Variablen lassen sich also wählen, welche nicht?

Infobox Pivot-, freie Variablen

Für das Wählen der Variablen bietet sich folgendes Vorgehen an:
Wir betrachten die Ebenengleichung von links nach rechts.

- Die erste Variable, deren Koeffizient nicht 0 ist, bezeichnen wir als **Pivot-Variable**.
- Alle anderen Variablen als *freie Variablen*.

Freie Variablen können frei gewählt werden. Aus dieser Wahl ergeben sich dann die Pivot-Variable.

Mit diesem Vorgehen finden wir z.B. für $E : 2x + 1z = 12$

- Pivot-Variable: x
- freie Variablen: y, z

Variablen wählen, evtl. Ebenengleichung umformen auf $x = \frac{12-z}{2}$

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} x \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} x \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{R} = \begin{pmatrix} x \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Also

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 6 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{R} = \begin{pmatrix} 11/2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 7.19 Punkte in Ebene erzeugen

7EQKL7

Geben Sie einen Punkt der Ebenen an. Lesen Sie dann den Normalenvektor und Abstand zum Ursprung aus und geben Sie die Normalenform der Ebenen an.

a) E: $6x + 4y + 3z - 12 = 0$

d) E: $6x - 3y - 2z + 30 = 0$

b) E: $x - y - z + 1 = 0$

e) E: $7x = 3$

c) E: $5y = 0$

f) E: $-4x + 2y - z + 8 = 0$

Beispiel 7.20 Richtungsvektoren einer Ebene bestimmen

Gibt die Ebene in Parameterform an. Bestimme dazu die Richtungsvektoren der Ebene

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

Lösung:

x ist eine Pivot-Variable, y und z sind freie Variablen.

Richtungsvektoren $\vec{l}_h = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ stehen senkrecht auf dem Normalenvektor:

$$\vec{n}' \odot \vec{l}_h = 0 \text{ oder eingesetzt } 2x + 1 - z = 0$$

a) Um dies zu lösen, setzen wir $y = 1$, $z = 0$ und lösen das homogene LGS

$$2x + 1 - 0 = 0 \Rightarrow x = -\frac{1}{2}$$

Der erste Richtungsvektor ist also $\vec{l}_{h,1} = \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

b) Wir setzen $y = 0$ und $z = 1$ und lösen das homogene LGS

$$2x + 0 - 1 = 0 \Rightarrow x = \frac{1}{2}$$

Der zweite Richtungsvektor ist also $\vec{l}_{h,2} = \begin{pmatrix} 1/2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

Wir skalieren die Richtungsvektoren und schreiben die Parameterform als $(\lambda, \nu \in \mathbb{R})$

$$\begin{pmatrix} 3/2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + \nu \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Infobox Richtungsvektor generieren (Profi)

Ist eine Ebene in der Koordinaten-Form $n_1x + n_2y + n_3z + d = 0$ gegeben, setzen wir eine freie Variable 1 und die andere 0 und lösen dann die homogene Gleichung

$$n_1x + n_2y + n_3z = 0$$

Für jede freie Variable gibt es einen linear unabhängigen Richtungsvektor.

Infobox Richtungsvektoren generieren (quick and dirty)

Ist eine Ebene in der Koordinaten-Form $n_1x + n_2y + n_3z + d = 0$ gegeben, gibt es meist Richtungsvektoren in der Form

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ -n_3 \\ n_2 \end{pmatrix} \text{ oder } \vec{v} = \begin{pmatrix} n_3 \\ 0 \\ -n_1 \end{pmatrix}.$$

Infobox Koordinaten-Form zur Parameter-Form

Es werden Pivot- und freie Variablen bestimmt. Dann kann ein Aufpunkt generiert werden. Der Normalenvektor \vec{n} kann ausgelesen werden. Mit den obigen Methoden ergeben sich daraus die Richtungsvektoren.

$$E : \vec{x} = \vec{P} + \lambda \vec{u} + \nu \vec{v}$$

Beispiel 7.21 Von der Koordinaten-Form zur Parameterform

467643

Berechnen Sie eine Parameterform der Ebene gegeben durch

$$E : 1x + 2y + 3z - 6 = 0$$

7.4.2 Von der Parameter-Form ...**Infobox Von der Parameter-Form zur Koordinaten-Form**

Mit dem Vektorprodukt kann aus dem Richtungsvektoren \vec{u} und \vec{v} der Normalenvektor berechnet werden.

$$\vec{n} = \vec{u} \times \vec{v}$$

Die Ebene schreibt sich nun als

$$n_1 x + n_2 y + n_3 z + d = 0$$

wobei d die Konstante durch Einsetzen der Koordinaten des Aufpunktes bestimmt wird.

Beispiel 7.22 Von der Parameter-Form zur Koordinaten-Form

211568

Berechnen Sie die Koordinaten-Form der Ebene gegeben durch

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} + \nu \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}$$

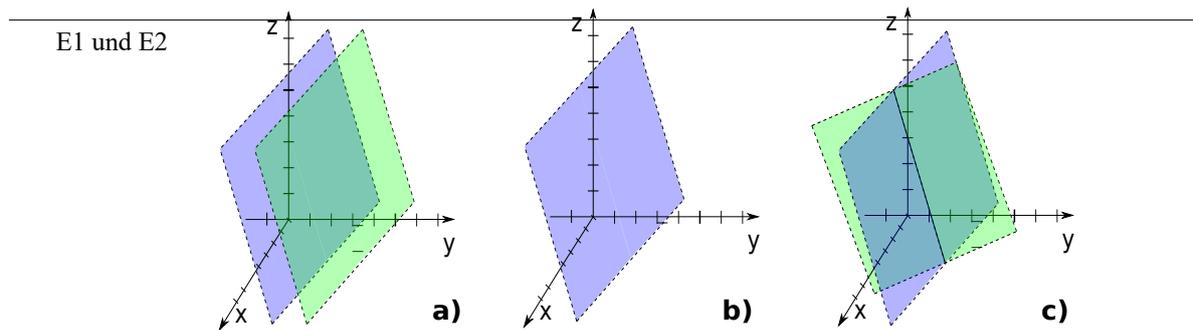


Abbildung 7.2: Mögliche Schnittmengen von zwei Ebenen

7.5 Wie kann man die Koeffizienten der Koordinatenform interpretieren?

Infobox Koeffizienten und Konstante der Koordinatenform

$$c_1 \cdot x + c_2 \cdot y + c_3 \cdot z = d$$

- Die Koeffizienten c_1 , c_2 und c_3 sind die Koordinaten des Normalenvektors \vec{n} .
- Der Betrag von $\frac{d}{|\vec{n}|}$ gibt den Abstand zum Ursprung an.
- Für $d > 0$ gilt: Verändern wir \vec{n} nicht, sondern vergrößern nur d , so wächst der Abstand der Ebene zum Ursprung.

Beispiel 7.23 Unterscheidung nach Schnittmenge, 2 Ebenen

QWHA5Z

Betrachten Sie die Schnittmengen von zwei Ebenen in Abbildung 7.2.

- Welche Schnittmengen gibt es? Beschreiben Sie die Schnittmengen in Worten.
- Wie können Sie die Fälle unterscheiden anhand der Normalenvektoren oder der Konstanten.
- Für ein homogenes lineares Gleichungssystem, d.h. die Konstanten aller Ebenen sind 0: Welche der oben besprochenen Fälle können jetzt noch auftreten?

Beispiel 7.24 Schnittmengen qualitativ

FK36P5

Betrachten Sie die Schnittmengen in Abbildung 7.3. Unten finden Sie die Gleichungen der Ebenen E_1 , E_2 und E_3 — vor und nach der Gauss-Elimination. Welche gegenseitige Lage haben E_1 , E_2 und E_3 . Wie sieht die Schnittmenge aus? Antworten Sie ohne die Schnittmengen zu berechnen, sondern beschreiben Sie die Schnittmengen in Worten.

a)

$$\begin{array}{l} E_1: 0 \quad +9y \quad +8z = 0 \\ E_2: 8x \quad +9y \quad +6z = 0 \\ E_3: 10x \quad +0 \quad +6z = 0 \end{array} \rightarrow \begin{array}{l} 2x \quad +0 \quad +8z = 0 \\ 0 \quad +9y \quad +8z = 0 \\ 0 \quad +0 \quad +34z = 0 \end{array}$$

b)

$$\begin{array}{l} E_1: 2x \quad +y \quad -2z = -1 \\ E_2: x \quad +8y \quad -4z = 10 \\ E_3: 6x \quad -y \quad +18z = 81 \end{array} \rightarrow \begin{array}{l} x \quad +0 \quad +44z = 178 \\ 0 \quad +y \quad +246z = 987 \\ 0 \quad +0 \quad +336z = 1344 \end{array}$$

c)

$$\begin{array}{l} E_1: 2x \quad +y \quad -2z = 7 \\ E_2: x \quad +8y \quad -4z = 20 \\ E_3: -3x \quad +6y \quad +0 = 6 \end{array} \rightarrow \begin{array}{l} x \quad +8y \quad -4z = 20 \\ 0 \quad +15y \quad -6z = 33 \\ 0 \quad +0 \quad +0 = 0 \end{array}$$

7.5.1 Achsenabschnitts-Form**Beispiel 7.25 Schnittpunkte mit den Koordinatenachsen**

440325

Berechne die Schnittpunkte der Ebene E mit den Koordinatenachsen

$$E: 21x + 70y + 15z - 105 = 0$$

Teile dann die Koordinatenform durch 105. Dadurch wird die Konstante auf -1 gesetzt. Vergleiche nun die Koordinatenform mit den Schnittpunkten und for-

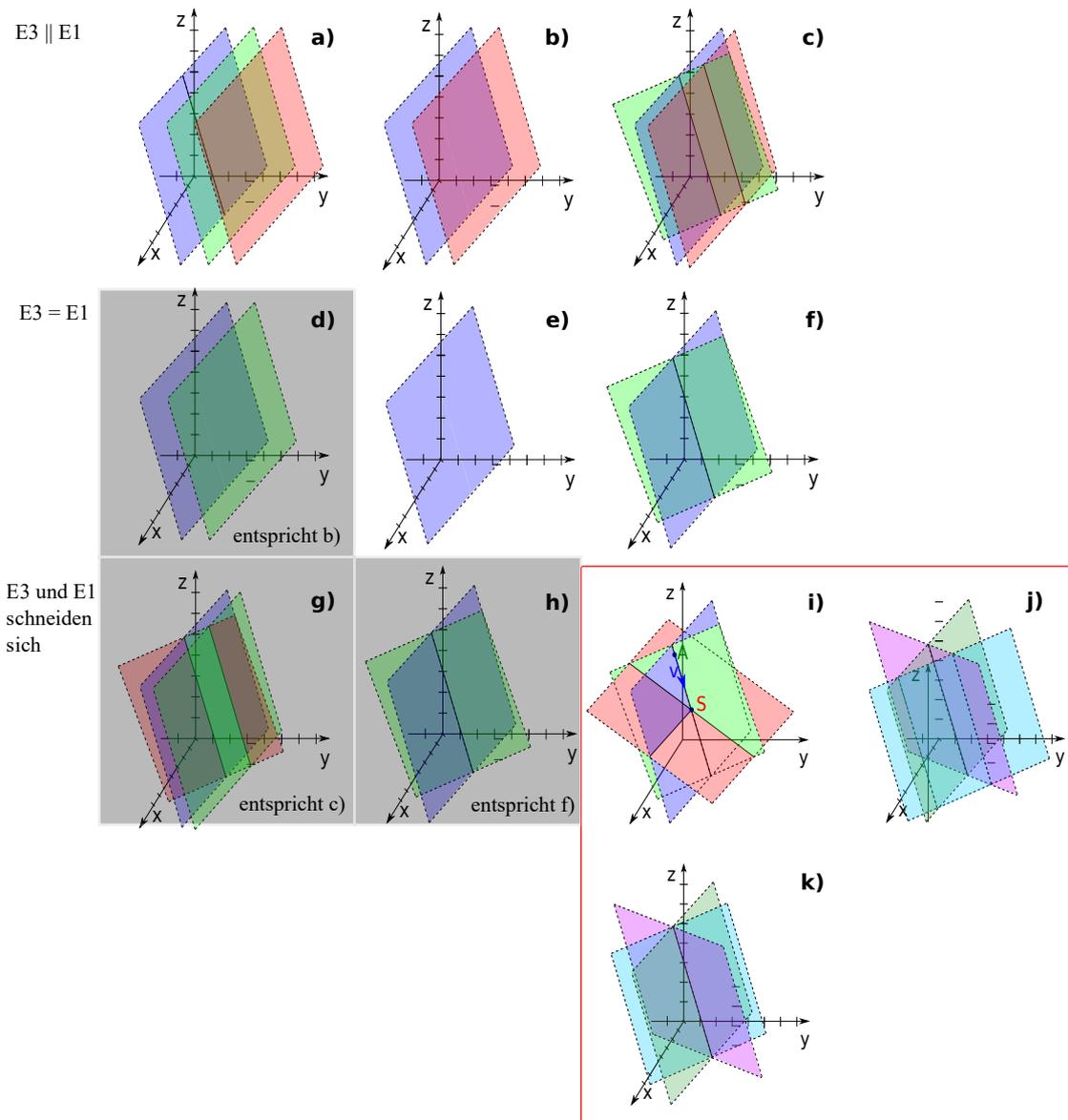


Abbildung 7.3: Mögliche Schnittmengen von drei Ebenen: die Ebenen E_1 und E_2 aus Abbildung 7.2 (parallele, identische und sich schneidende Ebenen) werden mit einer dritten Ebenen E_3 (rot) kombiniert.

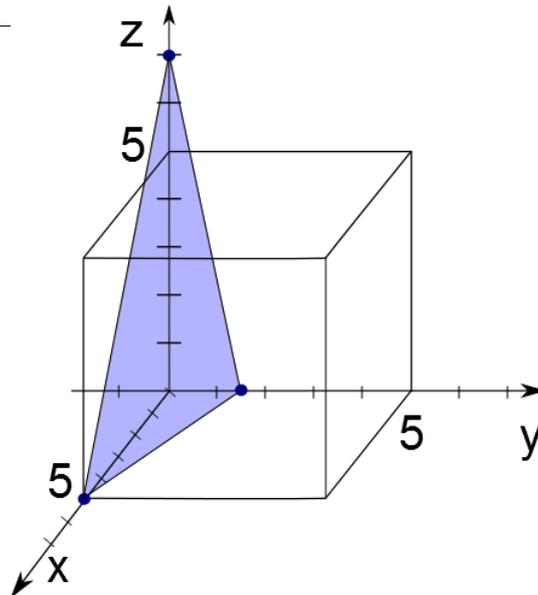


Abbildung 7.4: In der Achsenabschnittsform lassen sich die Schnittpunkte mit den jeweiligen Koordinatenachsen direkt ablesen.

muliere deine Vermutung.

Definition Achsenabschnitts-Form

$$E : c_1x + c_2y + c_3z - 1 = 0$$

Die Achsenabschnittsform zeichnet sich dadurch aus, dass die Konstante den Wert -1 hat. Die Schnittpunkte mit den jeweiligen Koordinatenachsen können direkt abgelesen werden und sind bei $1/c_1, 1/c_2, 1/c_3$ wie Abb. 7.4 zeigt.

7.6 Übungen

Berechnen Sie den Abstand des Punktes \vec{R} von den Ebenen.

a) E enthält u.a. die Punkte $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} -3 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}$.

$$\vec{R} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

b) E enthält u.a. die Punkte $\begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

$$\vec{R} = \begin{pmatrix} 18 \\ 19 \\ -4 \end{pmatrix}$$

c) E enthält u.a. die Punkte $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -4 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} -1 \\ 4 \\ -4 \end{pmatrix}$.

$$\vec{R} = \begin{pmatrix} 13.8 \\ 20.9 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Teil II

Lineare Algebra

 Lösungen von linearen Gleichungssystemen

8.1	Standardform von linearen Gleichungssystemen	197
8.2	Lösungsverfahren mit elementaren Zeilenoperationen	206
8.3	Freie Parameter und konsistente/inkonsistente Gleichungen	212
8.4	Homogene und inhomogene Lösungen bestimmen	216
8.5	Geometrische Interpretation der Lösung	227
8.6	Homogene und inhomogene lineare Gleichungssysteme	234

Lernziele Lösungen von linearen Gleichungssystemen

- Die Studierenden können lineare Gleichungssysteme (LGS) in Standardform bringen.
- Sie können LGSs mit elementaren Zeilenoperationen in Zeilenstufenform bringen und vermeiden dabei linear abhängige Linearkombinationen.
- Sie können homogene LGS von inhomogenen LGS unterscheiden.
- Sie können anhand der Zeilenstufenform bestimmen, wieviele freie Parameter (oder Dimensionen) die Lösung eines LGS hat. Sie können auch angeben, ob das LGS überhaupt eine Lösung hat.
- Falls das LGS eine Lösung hat, können Sie die homogene Lösung sowie die inhomogene Lösung bestimmen.
- Sie können ein LGS in eine erweiterte Koeffizientenmatrix überführen. Für eine Koeffizientenmatrix können sie den Rang und den Nullraum bestimmen.
- Sie können die Lösung geometrisch Interpretieren:

- homogene Lösung $\hat{=}$ Richtungsvektoren
- inhomogene Lösung $\hat{=}$ Aufpunkt

8.1 Standardform von linearen Gleichungssystemen

Lineare Gleichungssysteme sind ein wichtiges Thema in der linearen Algebra. Wie wir sehen werden, können viele Aufgaben auf die Lösung eines linearen Gleichungssystems zurückgeführt werden.

Definition Lineare Gleichung

Eine **lineare Gleichung** in den Unbekannten x_1, x_2, \dots, x_n ist eine Gleichung, die sich in der Standard-Form

$$a_1 \cdot x_1 + a_2 \cdot x_2 + \dots + a_n \cdot x_n = b$$

schreiben lässt, mit den Koeffizienten a_1, a_2, \dots, a_n und der Konstanten b . Eine **Lösung der linearen Gleichung** ist die Liste

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix},$$

die eingesetzt in die lineare Gleichung die wahre Aussage

$$a_1 \cdot u_1 + a_2 \cdot u_2 + \dots + a_n \cdot u_n = b$$

ergibt.

Wir rechnen in \mathbb{R} , also $a_1, a_2, \dots, a_n, b \in \mathbb{R}$

In der Definition haben wir die Unbekannten x_1, x_2, \dots, x_n genannt. Wenn wir diese Indices vermeiden wollen schreiben wir stattdessen x, y, z und beschränken uns auf drei Dimensionen.

Beispiel 8.1 Lösung einer linearen Gleichung

Sind $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 6 \end{pmatrix}$ und $\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ Lösungen der folgenden linearen Gleichung?

$$5x + 2y - z = 3$$

Lösung:

Wir setzen die Liste (den Vektor) \vec{u} in die Gleichung ein und erhalten nachein-

ander

$$\begin{aligned}5 \cdot 1 + 2 \cdot 2 - 6 &= 3 \\3 &= 3\end{aligned}$$

Die letzte Zeile ist eine wahre Aussage, also ist \vec{u} eine Lösung.
Wir setzen danach die Liste \vec{v} in die Gleichung ein und erhalten nacheinander

$$\left| \begin{array}{rcl} 5 \cdot 3 + 2 \cdot 2 - 1 & = & 3 \\ 18 & = & 6 \end{array} \right|$$

Die letzte Zeile ist eine falsche Aussage, also ist \vec{v} keine Lösung.

Beispiel 8.2 Lösung einer linearen Gleichung

Sind $\vec{u} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ und $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ Lösungen der folgenden linearen Gleichung?

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

Wir notieren die Lösungen von LGSs in diesem Kapitel zwar mit Kleinbuchstaben z.B. \vec{u} . Diese Lösung kann manchmal einen Aufpunkt (Schnittpunkt) beinhalten, den wir im vorherigen Kapitel mit \vec{A} notiert hätten. Wir bewegen uns am Schnittpunkt von Bereichen der Mathematik (darstellende Geometrie/ lineare Algebra), die verschiedene Notationen verwenden. Deshalb ist eine Notation, die in beiden Gebieten anwendbar ist, schwierig zu finden.

Ein **lineares Gleichungssystem** ist eine Liste von linearen Gleichung in den selben Unbekannten x_1, x_2, \dots, x_n .

Wir systematisieren die Schreibweise noch weiter:

$$\left| \begin{array}{cccc} a_{11} \cdot x_1 & +a_{12} \cdot x_2 & + \dots & +a_{1n} \cdot x_n = b_1 \\ a_{21} \cdot x_1 & +a_{22} \cdot x_2 & + \dots & +a_{2n} \cdot x_n = b_2 \\ & & \dots & \\ a_{m1} \cdot x_1 & +a_{m2} \cdot x_2 & + \dots & +a_{mn} \cdot x_n = b_m \end{array} \right|$$

Dabei bezeichnet m die Anzahl der linearen Gleichungen. Die Koeffizienten a_{ij} haben jetzt zwei Indices. Der erste Index i bezeichnet die Nummer der Gleichung, der zweite bezeichnet die Unbekannte, zu der der Koeffizient gehört. Ebenfalls bezeichnet b_i , die Konstante in der i -ten Gleichung.

Ausserdem wird ein lineares Gleichungssystem **quadratisch** genannt, wenn es gleich viele Gleichungen wie Unbekannte hat $m = n$.

Ein lineares Gleichungssystem heisst **homogen**, falls

$$\vec{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} .$$

Andernfalls heisst es **inhomogen**.

Betrachte das System

$$\left| \begin{array}{cccc} x_1 & +x_2 & +4 \cdot x_3 & +3 \cdot x_4 = 5 \\ 2 \cdot x_1 & +3 \cdot x_2 & +x_3 & -2 \cdot x_4 = 1 \\ x_1 & +2 \cdot x_2 & -5 \cdot x_3 & +4 \cdot x_4 = 3 \end{array} \right| .$$

Sind

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} -10 \\ 5 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} -8 \\ 6 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Lösungen des linearen Gleichungssystems?

Welcher der Vektoren erfüllt das lineare Gleichungssystem?

a) Setzen Sie dafür in das LGS ein.

b) Überprüfen Sie ihr Resultat mit Matlab indem Sie die Lösung mit der Koeffizienten-Matrix multiplizieren.

a)

$$\left| \begin{array}{l} E_1 : \quad -2y \quad = 2 \\ E_2 : 4x \quad -4y \quad +12z = 20 \\ E_3 : 2x \quad \quad \quad +6z = 8 \end{array} \right|$$

und

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 10 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}, \vec{v} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 6 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

b)

$$\left| \begin{array}{l} E_1 : \quad -2y \quad = 0 \\ E_2 : 8x \quad +4y \quad +12z = 16 \\ E_3 : 4x \quad +4y \quad +6z = 8 \end{array} \right|$$

und

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 8 \\ 0 \\ -5 \end{pmatrix}, \vec{v} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} -8 \\ 0 \\ 12 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} -7 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

8.1.1 Lösungsmengen bestimmen (qualitativ)

Betrachten Sie die Schnittmengen von drei Ebenen in Abbildung 7.3.

- Welche Schnittmengen gibt es? Beschreiben Sie die Schnittmengen in Worten.
- Wie können Sie die Fälle unterscheiden anhand der Normalenvektoren oder der Konstanten.
- Zeichnen Sie ein entsprechendes Schema für homogene LGS.
- Erstellen Sie ein Schema um die möglichen Schnittmengen einzuteilen. Charakterisieren Sie die Fälle nach dem Rang der Koeffizientenmatrix und nach dem Rang der erweiterten Koeffizientenmatrix.

Beispiel 8.6 Schnittmengen qualitativ

DSF4HG

Unten finden Sie die Ebenen E_1 , E_2 und E_3 — vor und nach der Gauss-Elimination. Wie sehen die Schnittmengen von den Ebenen $E_1 \wedge E_2$, $E_1 \wedge E_3$ und $E_2 \wedge E_3$ aus? Wie sieht die Schnittmenge der drei Ebenen ($E_1 \wedge E_2 \wedge E_3$) aus? Antworten Sie vorerst ohne die Schnittmengen zu berechnen, sondern beschreiben Sie die Schnittmengen in Worten.

$$\left| \begin{array}{ccc|c} 5x & -2y & -2z & = & 8 \\ 8x & +5y & -z & = & -3 \\ 13x & +3y & -3z & = & 5 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{cc|c} 41x & -12z & = & 34 \\ & 41y & +11z & = & -79 \\ & & 0 & = & 0 \end{array} \right|$$

Lösung:

Wir finden die Pivot-Variablen x und y , also ist z eine freie Variable. Die Lösungsmenge ist eine Schnittgerade. Wir beobachten, dass eine Linearkombination der Normalenvektoren den Nullvektor ergibt. D.h. die Normalenvektoren sind linear abhängig, d.h. sie sind komplanar (sie liegen in einer Ebene). Daraus schließen wir, dass sich die drei Ebenen in einer gemeinsamen Schnittgeraden schneiden.

Unten finden Sie Ebenen E_1 , E_2 und E_3 — vor und nach der Gauss-Elimination. Wie sehen die Schnittmengen der Ebenen $E_1 \wedge E_2$, $E_1 \wedge E_3$ und $E_2 \wedge E_3$ aus? Wie sieht die Schnittmenge der drei Ebenen ($E_1 \wedge E_2 \wedge E_3$) aus? Antworten Sie vorerst ohne die Schnittmengen zu berechnen, sondern beschreiben Sie die Schnittmengen in Worten.

a)

$$\begin{vmatrix} 0 & +9y & +8z & = & 0 \\ 8x & +9y & +6z & = & 0 \\ 10x & +0 & +6z & = & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 2x & +0 & +8z & = & 0 \\ 0 & +9y & +8z & = & 0 \\ 0 & +0 & +34z & = & 0 \end{vmatrix}$$

b)

$$\begin{vmatrix} -7x & +y & +9z & = & 0 \\ 0 & +4y & +8z & = & 0 \\ 14x & +2y & -10z & = & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 7x & +3y & -z & = & 0 \\ 0 & +1y & +2z & = & 0 \\ 0 & +0 & +0 & = & 0 \end{vmatrix}$$

c)

$$\begin{vmatrix} -14x & +2y & +18z & = & 0 \\ -7x & +y & +9z & = & 0 \\ 0 & +4y & +8z & = & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 7x & +3y & -z & = & 0 \\ 0 & +1y & +2z & = & 0 \end{vmatrix}$$

d)

$$\begin{vmatrix} 2x & +y & -2z & = & 0 \\ x & +8y & -4z & = & 0 \\ -3x & +6y & +0 & = & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} x & +8y & -4z & = & 0 \\ 0 & +15y & -6z & = & 0 \\ 0 & +0 & +0 & = & 0 \end{vmatrix}$$

e)

$$\begin{vmatrix} 2x & +y & -2z & = & 0 \\ x & +8y & -4z & = & 0 \\ 6x & -y & +18z & = & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} x & +0 & +44z & = & 0 \\ 0 & +y & +246z & = & 0 \\ 0 & +0 & +336z & = & 0 \end{vmatrix}$$

f)

$$\begin{vmatrix} 4x & +3y & -5z & = & 0 \\ -3x & +3y & +10z & = & 0 \\ 5x & +9y & +0 & = & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} x & +6y & +5z & = & 0 \\ 0 & +21y & +25z & = & 0 \end{vmatrix}$$

Beispiel 8.8 Schnittmengen qualitativ: Inhomogene LGS**EM75PE**

Unten finden Sie Ebenen E_1 , E_2 und E_3 vor und nach der Gauss-Elimination. Wie sehen die Schnittmengen von der Ebenen $E_1 \wedge E_2$, $E_1 \wedge E_3$ und $E_2 \wedge E_3$ aus? Wie sieht die Schnittmenge der drei Ebenen ($E_1 \wedge E_2 \wedge E_3$) aus? Antworten Sie vorerst ohne die Schnittmengen zu berechnen, sondern beschreiben Sie die Schnittmengen in Worten.

a)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} 2x & +y & -2z & = -1 \\ x & +8y & -4z & = 10 \\ 6x & -y & +18z & = 81 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} x & +0 & +44z & = 178 \\ 0 & +y & +246z & = 987 \\ 0 & +0 & +336z & = 1344 \end{array} \right| \end{array}$$

b)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} 2x & +y & -2z & = 7 \\ x & +8y & -4z & = 20 \\ -3x & +6y & +0 & = 6 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} x & +8y & -4z & = 20 \\ 0 & +15y & -6z & = 33 \\ 0 & +0 & +0 & = 0 \end{array} \right| \end{array}$$

c)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} 4x & +18y & -12z & = 62 \\ 2x & +9y & -6z & = 29 \\ 12x & -3y & +4z & = 67 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} 2x & +9y & -6z & = 1 \\ 0 & +57y & -40z & = 3 \\ 0 & +0 & +0 & = 4 \end{array} \right| \end{array}$$

d)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} 2x & +y & -2z & = 9 \\ 6x & -y & +18z & = 41 \\ 24x & +8y & +0 & = 110 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} 2x & +y & -2z & = 9 \\ 0 & +4y & -24z & = 10 \\ 0 & +0 & +0 & = 12 \end{array} \right| \end{array}$$

e)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} 0 & +9y & +8z & = 40 \\ 8x & +9y & +6z & = 56 \\ 10x & +0 & +6z & = -14 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} 2x & +0 & +8z & = -30 \\ 0 & +9y & +8z & = 40 \\ 0 & +0 & +34z & = -136 \end{array} \right| \end{array}$$

f)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} -14x & +2y & +18z & = 78 \\ -7x & +y & +9z & = -41 \\ 0 & +4y & +8z & = 9 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} 7x & +3y & -z & = 2 \\ 0 & +4y & +8z & = 1 \\ 0 & +0 & +0 & = 4 \end{array} \right| \end{array}$$

g)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} -7x & +y & +9z & = -31 \\ 0 & +4y & +8z & = -12 \\ 14x & +2y & -10z & = 50 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} 7x & +3y & -z & = 19 \\ 0 & +4y & +8z & = -12 \\ 0 & +0 & +0 & = 0 \end{array} \right| \end{array}$$

h)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc|c} 4x & +3y & -5z & = 18 \\ -3x & +3y & +10z & = 5 \\ 5x & +9y & +0 & = 36 \end{array} \right| \rightarrow \left| \begin{array}{ccc|c} x & +6y & +5z & = 3 \\ 0 & +21y & +25z & = 4 \\ 0 & +0 & +0 & = 5 \end{array} \right| \end{array}$$

i)

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc} 4x & +18y & -12z \\ 2x & +9y & -6z \\ x & -3y & +4z \end{array} \right| = \begin{array}{l} 62 \\ 31 \\ 2 \end{array} \end{array} \rightarrow \begin{array}{l} \left| \begin{array}{ccc} 2x & +9y & -6z \\ 0 & +15y & -14z \\ 0 & +0 & +0 \end{array} \right| = \begin{array}{l} 1 \\ 27 \\ 0 \end{array} \end{array}$$

8.2 Lösungsverfahren mit elementaren Zeilenoperationen

Beispiel 8.9 Linear-Kombinationen von Gleichungen

070402

$$\begin{array}{l} \left| \begin{array}{l} L_1 : 8x_1 + x_2 = 17 \\ L_2 : x_1 + 3 \cdot x_2 = 5 \end{array} \right| \text{ und } \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \end{array}$$

Wir benennen die Gleichungen L_1, L_2 und L_3 . Wir wissen von vorher, dass \vec{v} eine Lösung des LGS ist. Ist nun \vec{v} auch eine Lösung der linearen Gleichung

$$L' = 2L_1 + 3L_2 ?$$

Lösung:

Wir berechnen zuerst die lineare Gleichung $L_1 + 3L_2$:

$$\begin{array}{r} 2 \cdot L_1 : 16x_1 + 2x_2 = 34 \\ 3 \cdot L_2 : 3x_1 + 9x_2 = 15 \\ \hline L' : 19x_1 + 11x_2 = 49 \end{array}$$

Wenn wir nun $\vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ in L' einsetzen, erhalten wir nacheinander

$$19 \cdot 2 + 11 \cdot 1 = 49 \quad \text{oder} \quad 49 = 49$$

also ist \vec{v} eine Lösung von L' .

$$\left| \begin{array}{l} L_1 : x_1 + x_2 + 4 \cdot x_3 + 3 \cdot x_4 = 5 \\ L_2 : 2 \cdot x_1 + 3 \cdot x_2 + x_3 - 2 \cdot x_4 = 1 \\ L_3 : x_1 + 2 \cdot x_2 - 5 \cdot x_3 + 4 \cdot x_4 = 3 \end{array} \right| \text{ und } \vec{v} = \begin{pmatrix} -8 \\ 6 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Wir benennen die Gleichungen L_1, L_2 und L_3 . Wir wissen von vorher, dass \vec{v} eine Lösung des LGS ist. Ist nun \vec{v} auch eine Lösung der lineare Gleichung

$$L' = L_2 - L_1 - L_3 ?$$

Definition Elementare Zeilenoperationen

Die elementaren Zeilenoperationen sind

- Vertauschung von zwei Gleichungen: $L_i \leftrightarrow L_j$
- Multiplikation einer Gleichung mit einer Zahl $k \neq 0$: $L_i \rightarrow L_i \cdot k$
- Addition der Gleichungen L_i und $L_j \cdot k$: $L_i \rightarrow L_i + L_j \cdot k$

[?, Bd. 2 I 5.2]

Satz Elementare Zeilenoperationen

Elementare Zeilenoperationen verändern die Lösungsmenge eines linearen Gleichungssystems $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ nicht.

[?, p.464]

Das Gauss'sche Eliminations-Verfahren wendet die elementaren Zeilenoperationen nacheinander an, um das lineare Gleichungssystem in die **Zeilenstufenform** (meist sogar **Dreiecks-Form**) zu bringen. Daraus kann die Lösung des Gleichungssystems einfach bestimmt werden. Dazu das folgende Beispiel:

Beispiel 8.11 Einsetzen in die Dreiecksform

959281

Löse das Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben.

$$\left| \begin{array}{cccc} 2x_1 & -3x_2 & +5x_3 & -2x_4 & = & 9 \\ & 5x_2 & -x_3 & +3x_4 & = & 1 \\ & & 7x_3 & -x_4 & = & 3 \\ & & & 2x_4 & = & 8 \end{array} \right|$$

Die Dreiecksform zeichnet sich dadurch aus, dass genau so viele Gleichungen vorliegen wie Unbekannte. Gibt es weniger Gleichungen als Unbekannte, sprechen wir von der **Zeilenstufenform**. Die Dreiecksform ist also ein Spezialfall der Zeilenstufenform mit Anzahl Unbekannte gleich Anzahl Gleichung, $n = m$.

Beispiel 8.12 Einsetzen in der Zeilenstufenform

577593

Lösen Sie das nachfolgende Gleichungssystem durch Einsetzen von unten nach oben:

$$\left| \begin{array}{ccccc} 2x_1 & +6x_2 & -x_3 & +4x_4 & -2x_5 & = & 15 \\ & & x_3 & +2x_4 & +2x_5 & = & 5 \\ & & & 3x_4 & -9x_5 & = & 6 \end{array} \right| .$$

— Das Lösen von linearen Gleichungen mit dem **Gauss-Eliminations-Verfahren** setzt sich nun aus den beiden Teil-Verfahren zusammen:

- Elimination: Durch elementare Zeilenoperationen wird das Gleichungssystem auf Zeilenstufenform gebracht.
- Rücksubstitution: Durch Einsetzen von unten nach oben werden die Unbekannten bestimmt.

Infobox Zeilenstufenform vs. Trapezform

In [?, Bd. 2 I 4.4] werden die elementare Zeilenoperationen “äquivalente Umformungen” genannt. Ausserdem wird die Zeilenstufenform da “Trapezform” genannt.

Übrigens, beim Überführen eines Gleichungssystems in Zeilenstufenform verwendet man eine Kombination von zwei Schritten, nämlich man ersetzt die Gleichung L_i mit $L_i + kL_j$: $L_i \rightarrow L_i + L_j \cdot k$, d.h. man führt die Multiplikation einer Gleichung gleichzeitig mit der Addition von Gleichungen aus.

Beachte, dass das Verfahren vorzeitig abgebrochen werden kann, wenn ein Widerspruch erzeugt wird. Dann hat das lineare Gleichungssystem keine Lösung. Wie die elementaren Zeilenoperationen eingesetzt werden um auf Zeilenstufenform zu kommen, zeigt das nächste Beispiel

Beispiel 8.13 Zeilenstufenform durch elementare Zeilenoperationen 577593

Lösen Sie das nachfolgende Gleichungssystem mit dem Gaussverfahren

$$\left| \begin{array}{ccc|c} x & -3y & -2z & = & 6 \\ 2x & -4y & -3z & = & 8 \\ -3x & +6y & +8z & = & -5 \end{array} \right| .$$

Beachte, dass beim Gaussverfahren zuerst von oben nach unten gearbeitet wird (Elimination) und dann strikt von unten nach oben (Einsetzen). Dies erlaubt die

Übersicht zu behalten und wir vermeiden linear abhängige Linearkombinationen (siehe unten).

Infobox Elimination beim Gaussverfahren

Bei der Elimination wird *eine* Zeile bestimmt, mit der eliminiert wird (sie darf zu anderen Zeilen addiert werden).

Diese Zeile muss unverändert in das nächste Gleichungssystem übernommen werden. So werden linear abhängige Linearkombinationen der Gleichungen vermieden.

Die Probleme, die entstehen, wenn man sich nicht an diese Regel hält, zeigt das folgende Beispiel:

Beispiel 8.14 Linear abhängige Linearkombinationen von Gleichungen 942087

Für das Gleichungssystem

$$\left| \begin{array}{rcl} x & -3y & = 6 \\ 2x & -4y & = 10 \end{array} \right|.$$

wird das folgende Vorgehen vorgeschlagen:

$$\left| \begin{array}{rcl} L'_1 = L_1 - \frac{1}{2}L_2 & : & 0 \quad -1y = 1 \\ L'_2 = L_2 - 2L_1 & : & 0 \quad +2y = -2 \end{array} \right|$$

also

$$\left| \begin{array}{rcl} L''_1 = L'_1 & : & 0 \quad -1y = 1 \\ L''_2 = L'_2 + 2L'_1 & : & 0 \quad +0 = 0 \end{array} \right|$$

x ist vermeintlich ein freier Parameter. Wir setzen $x = \mu$. Ausserdem folgt aus der ersten Zeile, dass $y = -1$ ist. Die Lösungen sind also $\vec{u} = \begin{pmatrix} \mu \\ -1 \end{pmatrix}$. Dies ist offensichtlich eine falsche Lösung, denn die richtige Lösung besteht aus einem einzigen Schnittpunkt $\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}$. Was wurde beim Lösen falsch gemacht?

In der Fachsprache nennt man die Gleichungen L'_1 und L'_2 linear abhängige

Linearkombinationen, weil die Vektoren gebildet aus den Koeffizienten

$$L'_1 = 1L_1 - \frac{1}{2}L_2 \Rightarrow \vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

und

$$L'_2 = -2L_1 + 1L_2 \Rightarrow \vec{d} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

linear abhängig sind. Diese linear abhängige Linearkombinationen werden bei der Elimination vermieden, indem die Zeile mit der eliminiert wird, unverändert beibehalten wird.

8.3 Freie Parameter und konsistente/inkonsistente Gleichungen

Beim letzten Schritt der Elimination können ausserdem in der letzten Zeile drei Situationen auftreten:

Satz Formen von linearen Gleichungssystemen

Das lineare Gleichungssystem $a \cdot x = b$ kann drei Formen annehmen

- Es liegt die Form $a \cdot x = b$ mit $a \neq 0$ vor. Es gibt eine Lösung $x = \frac{b}{a}$.
- Es liegt die Form $0 \cdot x = b$ mit $b \neq 0$ vor. Es gibt keine Lösung.
- Es liegt die Form $0 \cdot x = 0$ vor. Dann gibt es unendlich viele Lösungen $x = \mu$ mit $\mu \in \mathbb{R}$.

Definition Inkonsistente lineare Gleichungen

Die lineare Gleichung $0 \cdot x = b$ mit $b \neq 0$ nennen wir **inkonsistent** (Fall 2 in Satz 8.2). Alle anderen Fälle der linearen Gleichungen heissen **konsistent** (Fall 1 und 3 in Satz 8.2).

Ist eine Gleichung inkonsistent, ist auch das zugehörige Gleichungssystem inkonsistent. Beachte auch, dass für konsistente Gleichungssysteme (Fall 1 und 3 in Satz 8.2) wieder zwei Unterscheidungen gemacht werden: Es gibt den Fall mit *einer* Lösung oder mit *unendlich vielen* Lösungen. Deshalb ergibt sich das Schema für linear Gleichungssysteme, wie es in Abb.8.3 gegeben ist. Ob genau eine Lösung oder unendlich viele Lösungen (d.h. freie Variablen) vorliegen, entscheidet man, indem man das Gleichungssystem auf Zeilenstufenform bringt und freie Variablen sucht. Gibt es freie Variablen, resultieren unendlich viele Lösungen, ansonsten gibt es genau eine Lösung.

Um den Schreibaufwand zu verringern, können bei den Umformungen im Gaußverfahren die Unbekannten und die Gleichheitszeichen weggelassen werden. Wir schreiben dann das lineare Gleichungssystem

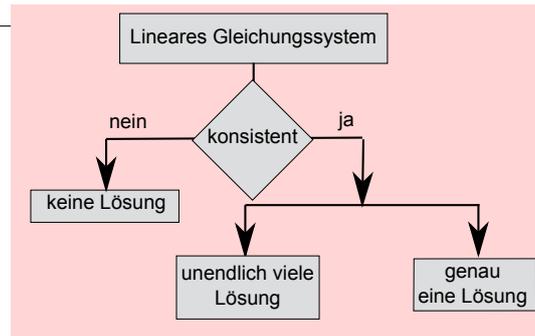


Abbildung 8.1: Mögliche Situationen für die Lösung eines linearen Gleichungssystems. [?, Bd. 2 I 5.4]

$$\left| \begin{array}{cccc} a_{11} \cdot x_1 & +a_{12} \cdot x_2 & + \dots & +a_{1n} \cdot x_n = b_1 \\ a_{21} \cdot x_1 & +a_{22} \cdot x_2 & + \dots & +a_{2n} \cdot x_n = b_2 \\ & & \dots & \\ a_{m1} \cdot x_1 & +a_{m2} \cdot x_2 & + \dots & +a_{mn} \cdot x_n = b_m \end{array} \right| .$$

als

Definition Erweiterte Koeffizienten-Matrix

$$\left[\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ & & \dots & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{array} \right] .$$

Beispiel 8.15 Erweiterte Koeffizienten-Matrix 958139

Schreibe das lineare Gleichungssystem als **erweiterte Koeffizienten-Matrix** und löse es mit dem Gauss-Verfahren:

$$\left| \begin{array}{ccc|c} x & +y & +z & = -6 \\ x & +2y & +3z & = -10 \\ 2x & +3y & +6z & = -18 \end{array} \right|$$

Beispiel 8.16 Rang Koeffizienten Matrix

UHXGXT

Beschreiben Sie die LGS aus dem Beispiel 8.8 mit folgenden Fachausdrücken

- Rang Koeffizientenmatrix
- Rang der erweiterten Koeffizientenmatrix
- konsistentes/inkonsistentes LGS

Beispiel 8.17 Konsistente LGS

OZDJ5L

Bestimme m , so dass das LGS konsistent ist. Bestimme dann für den gefundenen Wert die ganze Lösungsmenge (=allgemeine Lösung) des LGS.

$$\text{a) } \begin{array}{l} 2x + y + 3z = -5 \\ 3x - y + 4z = 2 \\ 5x \quad + 7z = m - 5 \end{array}$$

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

8.4 Homogene und inhomogene Lösungen bestimmen

Infobox Partikuläre Lösungen (Aufpunkt)

Sie lässt sich am schnellsten bestimmen, wenn im LGS alle freien Variablen 0 gesetzt werden und dann das LGS durch Einsetzen von unten nach oben gelöst wird.

Infobox Homogene Lösungen (Richtungsvektoren)

Sie lassen sich am schnellsten bestimmen aus dem *homogenen* LGS. Für den ersten Richtungsvektor setzen wir die freien Variablen $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0$, usw. und lösen dann das LGS durch Einsetzen von unten nach oben. Gibt es weitere Richtungsvektoren, dann wiederholen wir dies mit

2. $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 1, \lambda_3 = 0$, usw.

3. $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 1$, usw.

Infobox Richtungsvektoren alternativ

Sie lassen sich auch bestimmen durch

- das Vektorprodukt der Normalenvektoren bei zwei Ebenen in \mathbb{R}^3
- aus Lösung des LGS mit den freien Variablen λ_1, λ_2 , usw.

Beispiel 8.18 Aufpunkt

96265K

$$\left| \begin{array}{rcl} 2x & -z & = 3 \\ & 4y & +z = 0 \end{array} \right|$$

Bestimmen Sie die freien Variablen und die Pivot-Variablen. Bestimmen Sie dann einen Aufpunkt der Schnittmenge.

Lösung:

x und y sind Pivot-Variablen, also ist z eine freie Variable.

In Anlehnung an vorher (Punkte generieren) versuchen wir beim Aufpunkt möglichst viele Einträge gleich 0 zu setzen. Die strategisch schnellste Variante ist geht so:

Man setzt alle freien Variablen 0, hier also $z = 0$. Dann setzt man in das verbleibende Gleichungssystem von unten nach oben ein:

$$\left| \begin{array}{rcl} 2x & -0 & = 3 \\ & 4y & +0 = 0 \end{array} \right|$$

Also ist $y = 0$ und $x = 3/2$. Der Aufpunkt ist

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Beispiel 8.19 Richtungsvektoren: 3 Methoden

RQTXLH

$$\left| \begin{array}{rcl} 2x & -z & = 3 \\ 4y & +z & = 0 \end{array} \right|$$

Bestimmen Sie die freien Variablen und die Pivot-Variablen. Bestimmen Sie dann die Richtungsvektoren der Schnittmenge.

Lösung:

x und y sind Pivot-Variablen, also ist z eine freie Variable.

Methoden:

- Wir wissen, dass der Richtungsvektor senkrecht auf den Normalenvektoren steht. Wir berechnen ihn durch das Vektorprodukt der Normalenvektoren:

$$\vec{l}_h = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 8 \end{pmatrix}$$

Die ganze Lösungsmenge ist also (mit Beispiel 8.18 und der Streckung des Richtungsvektors)

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_1 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

- Richtungsvektoren aus Lösung des LGS mit den freien Variablen: Dafür setzen wir $z = \lambda_1 \in \mathbb{R}$. Jetzt setzen wir von unten nach oben ein:

$$\left| \begin{array}{rcl} 2x & -z & = 3 \\ 4y & +\lambda_1 & = 0 \end{array} \right| \rightarrow y = -\frac{\lambda_1}{4}$$

und also in der ersten Zeile

$$2x - \lambda_1 = 3 \rightarrow x = \frac{3 + \lambda_1}{2}$$

Die Lösung ist also

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{3+\lambda_1}{2} \\ -\frac{\lambda_1}{4} \\ \lambda_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_1 \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{4} \\ 1 \end{pmatrix}$$

- Richtungsvektoren aus Lösung des homogenen LGS mit den freien Variablen:

Wir benennen die Komponenten des Richtungsvektors wie folgt:

$$\vec{l}_h = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Von vorher wissen wir, dass er senkrecht auf den Normalenvektoren stehen muss. Also

$$\begin{cases} \vec{n}'_1 \odot \vec{l}_h = 0 \\ \vec{n}'_2 \odot \vec{l}_h = 0 \end{cases} \text{ oder eingesetzt } \begin{cases} 2x - z = 0 \\ 4y + z = 0 \end{cases}$$

Es entsteht das homogene LGS. Dieses löst man wie folgt. Wir wissen, dass man den Richtungsvektor strecken kann, also wählen wir $\lambda_1 = 1$. Es bleibt

$$\begin{cases} 2x - 1 = 0 \\ 4y + 1 = 0 \end{cases}$$

Wir setzen ein, erhalten zunächst $y = -1/4$ und aus der ersten Zeile $x = 1/2$. Der Richtungsvektor ist also

$$\vec{l}_h = \begin{pmatrix} 1/2 \\ -1/4 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 8.20 Richtungsvektoren

9W9K7P

Bestimmen Sie die freien Variablen und die Pivot-Variablen. Bestimmen Sie dann die Richtungsvektoren der Schnittmenge.

a)

$$\begin{cases} x + 8y - 4z = 20 \\ 0 + 15y - 6z = 33 \end{cases}$$

e)

$$\begin{cases} 4x + 18y - 12z = 0 \\ 2x + 9y - 6z = 0 \end{cases}$$

b)

$$\begin{cases} 2x + y - 2z = 9 \\ 0 + 4y - 24z = 10 \end{cases}$$

f)

$$\begin{cases} 5x - 2y + z + 3v + 4w = -13 \\ +3y + w = 6 \end{cases}$$

c)

$$\begin{cases} 2x + 0 + 8z = -30 \\ 0 + 9y + 8z = 40 \\ 0 + 0 + 34z = -136 \end{cases}$$

g)

$$\begin{cases} -7x - 3y + z - 10v - w = 12 \\ -4z - 7v + w = 41 \end{cases}$$

d)

$$7x + 3y - z = 2$$

Beispiel 8.21 Nullraum**QWDLIG**

Falls es mehrere Richtungsvektoren in der Lösung eines LGS gibt (z.B. \vec{u} und \vec{v}) sind auch Summen und Vielfache der Richtungsvektoren wieder Richtungsvektoren, z.B.

$$3 \cdot \vec{u} \text{ und } 3 \cdot \vec{u} - 5\vec{v}$$

oder allgemein

$$\lambda_1 \cdot \vec{u} + \lambda_2 \vec{v} + \dots$$

Wir nennen diesen Raum **Nullraum** der Koeffizientenmatrix.

Bestimmen Sie den Nullraum der Koeffizientenmatrizen in den folgenden LGSs.

a)

$$\left| \begin{array}{ccc} 5x & +6y & +z & = & 0 \end{array} \right|$$

b)

$$\left| \begin{array}{ccc} 7x & +3y & -z & = & 19 \\ & 4y & +8z & = & -12 \end{array} \right|$$

c)

$$\left| \begin{array}{ccc} x & +6y & +5z & = & 0 \\ & 21y & +25z & = & 0 \end{array} \right|$$

d)

$$\left| \begin{array}{ccc} -3x & -10y & -z & = & 0 \end{array} \right|$$

e)

$$\left| \begin{array}{ccccc} 5x & -2y & +z & +3v & +4w & = & -13 \\ & 3y & & & +w & = & 6 \end{array} \right|$$

f)

$$\left| \begin{array}{ccccc} -7x & -3y & +z & -10v & -w & = & 12 \\ & & -4z & -7v & +w & = & 41 \end{array} \right|$$

Beispiel 8.22 Inhomogene LGS

970730

Bestimmen Sie die Lösungsmengen. Überprüfen Sie das Resultat mit Matlab (Befehle `rref` und `null`).

a)

$$\left| \begin{array}{l} E_1: 5x + 2y - 20z = 8 \\ E_2: x - 4z = 2 \\ E_3: 5x + 2y - 20z = 9 \end{array} \right|$$

c)

$$\left| \begin{array}{l} E_1: 2x + 3y = 15 \\ E_2: 2x + 3y + z = 11 \\ E_3: x + 3y = 12 \end{array} \right|$$

b)

$$\left| \begin{array}{l} E_1: 2x + 6y - 12z = 12 \\ E_2: 2y - 4z = 2 \\ E_3: 2x + 6y - 12z = 12 \end{array} \right|$$

Beispiel 8.23 Freie Variablen und Pivot-Variablen

863440

Bestimmen Sie freie Variablen und Pivot-Variablen und die Lösung des LGS. Überprüfen Sie Ihr Resultat mit Matlab (Befehle `null` und `rref`).

a)

$$\left| \begin{array}{l} E_1: 2z = 4 \\ E_2: x + y - 4z + u = 2 \\ E_3: 3x + 3y - 12z + 3u + v = 7 \end{array} \right|$$

b)

$$\left| \begin{array}{l} E_1: 3x + 3y - 8z + 6u = 14 \\ E_2: x + y - 4z + 2u + v = 3 \\ E_3: 5x + 5y - 20z + 10u + 3v = 13 \end{array} \right|$$

8.5 Geometrische Interpretation der Lösung

Beispiel 8.24 Struktur der Lösung eines LGS

181322

Gegeben sind verschiedene Lösungen der linearen Gleichungssysteme. Bestimmen Sie die Richtungsvektoren der homogenen Lösung.

1. Setzen Sie dafür in das LGS ein.
2. Überprüfen Sie ihr Resultat mit Matlab indem Sie die Lösung mit der Koeffizienten-Matrix multiplizieren.

a)

$$\left| \begin{array}{l} E_1 : \quad -x \quad +2y \quad -3z \quad = \quad 0 \\ E_2 : \quad -2x \quad +5y \quad -6z \quad = \quad 0 \\ E_3 : \quad x \quad +3y \quad +3z \quad = \quad 0 \end{array} \right|$$

und

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} -15 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} -9 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

b)

$$\left| \begin{array}{l} E_1 : \quad 9x \quad -6y \quad -5z \quad = \quad -16 \\ E_2 : \quad 6x \quad -4y \quad 8z \quad = \quad 12 \\ E_3 : \quad -12x \quad +8y \quad +4z \quad = \quad 16 \end{array} \right|$$

und

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} -14/3 \\ -6 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 28/3 \\ 15 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 16/3 \\ 9 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Beispiel 8.25 Homogene lineare Gleichungssysteme

801980

Bestimmen Sie die Lösungsmenge der homogenen linearen Gleichungssysteme. Überprüfen Sie ihr Resultat mit Matlab (Befehl `null`).

a)

$$\begin{cases} E_1: & 3x & +3y & -12z & = & 0 \\ E_2: & x & & -4z & = & 0 \\ E_3: & 5x & +2y & -20z & = & 0 \end{cases}$$

c)

$$\begin{cases} E_1: & x & +3y & +z & = & 0 \\ E_2: & & y & +z & = & 0 \\ E_3: & & 2y & +2z & = & 0 \end{cases}$$

b)

$$\begin{cases} E_1: & 3x & +3y & -5z & = & 0 \\ E_2: & & y & -3z & = & 0 \\ E_3: & & 2y & -5z & = & 0 \end{cases}$$

Beispiel 8.26 Schnittgerade von Ebenen

042736

Die Ebenen E_1 und E_2 (und E_3) schneiden sich in einer Geraden g .

- Bestimme eine Parameterdarstellung von g
- Überprüfe das Resultat mit Matlab (Befehle `null` und `rref`).

a)

$$\begin{cases} E_1: & x_1 & -x_2 & +2x_3 - 1 & = & 0 \\ E_2: & 6x_1 & +x_2 & -x_3 & = & 5 \end{cases}$$

b)

$$\begin{cases} E_1: & 4x & +4y & -16z & = & 4 \\ E_2: & x & & -4z & = & 2 \\ E_3: & 5x & +2y & -20z & = & 8 \end{cases}$$

c)

$$\left| \begin{array}{l} E_1 : \quad 3x_1 \quad +5x_2 \quad -x_3 \quad = \quad 7 \\ E_2 : \quad -x_1 \quad +5x_2 \quad -6x_3 \quad = \quad 0 \end{array} \right|$$

8.6 Homogene und inhomogene lineare Gleichungssysteme

Die drei Fälle bei linearen Gleichungssystemen (inkonsistent, konsistent mit einer Lösung, konsistent mit unendlich vielen Lösungen) lassen sich in drei Dimensionen \mathbb{R}^3 veranschaulichen. Damit schlagen wir auch eine Brücke zur Vektorgeometrie. Wir stellen fest, dass die lineare Gleichung $a_1 \cdot x + a_2 \cdot y + a_3 \cdot z = b$ einer Ebene in \mathbb{R}^3 entspricht. Beim Aufstellen von linearen Gleichungssystemen suchen wir Punkte, die alle Gleichungen erfüllen, d.h. die Schnittmenge der Ebenen. Die folgenden Beispiele erläutern die möglichen Situationen.

8.6.1 Inhomogene LGS: Ebenen, die nicht durch $\vec{0}$ gehen

Wir nennen diese Probleme, **inhomogene** lineare Gleichungssysteme.

Beispiel 8.27 Schnittmengen von Ebenen in \mathbb{R}^3

331889

Berechne die Schnittmenge der zwei Ebenen

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

Benutze die Schreibweise mit der erweiterten Koeffizienten-Matrix.

Beispiel 8.28 Ebenen in \mathbb{R}^3 , eine Lösung

514280

Berechne die Schnittmenge der drei Ebenen

$$\left| \begin{array}{rcl} x + 3y - z & = & -1 \\ 2y + z & = & 2 \\ x + 3y - 2z & = & 1 \end{array} \right| .$$

Benutze die Schreibweise mit der erweiterten Koeffizienten-Matrix.

Beispiel 8.29 Ebenen in \mathbb{R}^3 , unendlich viele Lösungen

928151

Berechne die Schnittmenge der drei Ebenen

$$\left| \begin{array}{rcl} x + 3y - z & = & -1 \\ 2x + z & = & -3 \\ 3x + 3y & = & -4 \end{array} \right| .$$

Benutze dafür die Schreibweise als erweiterte Koeffizienten-Matrix.

Berechne die Schnittmenge der drei Ebenen

$$\left| \begin{array}{l} x + 3y - z = -1 \\ 2x + z = -3 \\ 3x + 3y = 0 \end{array} \right|.$$

Benutze die Schreibweise mit der erweiterten Koeffizienten-Matrix.

8.6.2 Ebenen, die durch $\vec{0}$ gehen

Wir nennen diese Probleme **homogene** lineare Gleichungssysteme.

Berechne die Schnittmenge der drei Ebenen

$$\left| \begin{array}{l} L_1 : \quad -12y + 6z = 0 \\ L_2 : \quad 2x + 6y - 2z = 0 \\ L_3 : \quad 4x - 12y + 8z = 0 \end{array} \right|.$$

Benutze dafür die Schreibweise als erweiterte Koeffizienten-Matrix.

Infobox Die triviale Lösung eines homogenen LGS

Ein homogenes LGS hat stets die Lösung $\vec{0}$.

Aus der geometrischen Anschauung ist dies klar: Die Konstanten der Ebenen sind 0, d.h. alle Ebenen gehen durch den Ursprung und schneiden sich da also. In den Anwendungen interessiert uns aber diese Lösung oft nicht.

Beispiel 8.32 Ebenen in \mathbb{R}^3

807042

Berechne die Schnittmenge der drei Ebenen

$$\left| \begin{array}{l} L_1 : \quad -2y + 4z = 0 \\ L_2 : \quad 4x + 16y + 21z = 0 \\ L_3 : \quad 2x + 10y + 6z = 0 \end{array} \right| .$$

Benutze dafür die Schreibweise als erweiterte Koeffizienten-Matrix.

Infobox Lösungsmenge eines homogenen LGS

Ein homogenes LGS hat nur dann nicht-triviale Lösungen, falls die Ebenen eine spezielle Lage haben.

In diesen Fällen sind die Normalenvektoren der Ebenen linear abhängig.

9.1	Zeilen und Spalten einer Matrix	241
9.2	Summen von Matrizen, Multiplikation mit einer Zahl	246
9.3	Matrix-Produkt mit dem Falk-Schema	248
9.4	Das Summenzeichen	253
9.5	Matrix-Produkt: assoziativ und distributiv, aber nicht kommutativ	261
9.6	Produkt einer Matrix mit einem Vektor	266
9.7	Spezielle Matrizen	271
9.8	Übersicht Matlab	276

Lernziele Begriffe Matrizen

- Die Studierenden können auf Zeilen und Spalten einer Matrix zugreifen über die Indices (in Matlab, wie auch auf dem Papier). Sie kennen die Transponierte einer Matrix.
- Sie können Matrizen addieren (subtrahieren) und mit Hilfe des Falk-Schema multiplizieren.
- Sie wissen, dass das Matrix-Produkt assoziativ und distributiv, aber nicht kommutativ ist.
- Sie können zwischen der elementweisen Multiplikation von Matrizen und dem Matrix-Produkt unterscheiden.
- Sie können das Produkt einer Matrix mit einem Spaltenvektor auch als Linearkombination der Spaltenvektoren oder als 'Einsetzen einer Lösung in die Koeffizienten-Matrix' interpretieren.

- Sie kennen einige spezielle Matrizen, u.a. die Einheitsmatrix, die Nullmatrix, Matrizen für Rotationen, Spiegelungen und Streckungen in der Ebene.
- Sie können mit dem Summenzeichen umgehen.

Im vorherigen Kapitel haben wir die erweiterte Koeffizienten-Matrix

$$\left[\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ & & \dots & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{array} \right]$$

kennen gelernt. Wir haben schon festgestellt, dass die Darstellung von linearen Gleichungssystemen in dieser Form praktisch ist, weil sie uns viel Schreibarbeit erspart und andererseits, weil sie übersichtlich ist und damit Fehler bei den Umformungen verhindert. Deshalb werden wir erforschen welche weiteren Probleme wir mit Hilfe von Matrizen lösen können.

Um das Wichtigste vorwegzunehmen: Wir werden finden, dass alle Fragestellungen, die lineare Gleichungssysteme beinhalten mit Matrizen geschrieben werden sollen. Und wir werden deshalb zahlreiche davon so formulieren, dass wir darin lineare Gleichungssysteme erkennen.

9.1 Zeilen und Spalten einer Matrix

Definition Matrix

Eine Matrix ist ein rechteckige Tabelle mit Zahlen

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ & & \dots & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}.$$

Die **Zeilen** der Matrix sind die m horizontalen Listen

$$(a_{11}, a_{12}, \dots, a_{1n}), (a_{21}, a_{22}, \dots, a_{2n}), \dots, (a_{m1}, a_{m2}, \dots, a_{mn})$$

und die **Spalten** sind die n vertikalen Listen

$$\begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{pmatrix}$$

Oft werden wir die Matrix einfach mit einem Grossbuchstaben¹ schreiben $\mathbf{A} = [a_{ij}]$. Die Elemente a_{ij} stehen in der i -ten Zeile und in der j -ten Spalte.

Eine Matrix mit m Zeilen und n Spalten nennen wir eine m mal n Matrix und schreiben dafür entweder $m \times n$ oder $\mathbb{R}^{m \times n}$ um noch anzugeben, aus welchem Zahlenbereich die Einträge gewählt werden (hier aus der Menge der reellen Zahlen \mathbb{R}).

¹in Fettschrift

Definition Spaltenvektor und Zeilenvektor

$$\begin{array}{c} \leftarrow m \text{ Zeilen} \\ \left(\begin{array}{ccc} a_{11} & a_{12} & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & a_{mn} \end{array} \right) \\ \begin{array}{c} n \text{ Spalten} \rightarrow \end{array} \end{array}$$

Eine Matrix mit einer Spalte nennen wir **Spaltenvektor**, eine Matrix mit einer Zeile nennen wir **Zeilenvektor**. Für die m mal n Matrix A schreiben wir die Spaltenvektoren auch als

$$A = [\mathbf{a}_{:,1}, \mathbf{a}_{:,2}, \dots, \mathbf{a}_{:,n}]$$

und die Zeilenvektoren

$$A = [\mathbf{a}_{1,:}; \mathbf{a}_{2,:}; \dots; \mathbf{a}_{m,:}] .$$

Wir übernehmen dabei die Notation aus Matlab: $,$ bedeutet nächstes Element, $;$ bedeutet nächste Zeile und $:$ bedeutet 'nimm alle Einträge'.

Um zu betonen, dass es sich um Vektoren handelt, schreiben wir manchmal auch

$$A = [\vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots, \vec{A}_n]$$

für die Spaltenvektoren und für die Zeilenvektoren

$$A = [\mathbf{A}_1; \mathbf{A}_2; \dots; \mathbf{A}_n] .$$

Beispiel 9.1 Zeilen und Spalten

711244

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

Für M bestimme

- die zweite Spalte,
- die dritte Zeile,
- die Dimension.

Lösung:

- die zweite Spalte,

$$\mathbf{a}_{:,2} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 4 \\ 8 \end{pmatrix}$$

b) die dritte Zeile,

$$\mathbf{a}_{3,:} = (0 \quad 4 \quad 3)$$

c) die Dimension: es ist eine 4×3 Matrix

Beispiel 9.2 Zeilen und Spalten

600133

$$\mathbf{M} = \begin{pmatrix} 5 & 2 & 5 & 2 & 4 \\ -3 & 5 & 9 & 5 & 9 \\ 6 & -3 & 0 & 9 & 2 \end{pmatrix}$$

Für M bestimme

a) die vierte Spalte,

b) die zweite Zeile,

c) die Dimension.

Definition Transponierte Matrix

Die Transponierte der Matrix

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

ist

$$\mathbf{A}^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{m2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

Die Elemente der transponierten Matrix \mathbf{A}^T sind

$$(a^T)_{ij} = a_{ji} ,$$

d.h. die Indices werden vertauscht.

Definition Symmetrisch und antisymmetrische Matrizen

Eine Matrix $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ heiss **symmetrisch**, falls

$$\mathbf{A}^T = \mathbf{A}$$

oder **antisymmetrisch** falls

$$\mathbf{A}^T = -\mathbf{A}$$

Beispiel 9.3 Transponierte

869494

Bestimme die Transponierte der folgenden Matrizen

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & -2 \\ 2 & 4 \\ -1 & -2 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 7 \\ 9 \\ 3 \end{bmatrix}, \mathbf{C} = \begin{bmatrix} 3 & 7 & 7 \\ 7 & 3 & 9 \\ 3 & 2 & 7 \end{bmatrix}$$

Lösung:

$$\mathbf{A}^T = \begin{bmatrix} 0 & 3 & 2 & -1 \\ 2 & -2 & 4 & -2 \end{bmatrix}, \mathbf{B}^T = [7 \ 9 \ 3], \mathbf{C}^T = \begin{bmatrix} 3 & 7 & 3 \\ 7 & 3 & 2 \\ 7 & 9 & 7 \end{bmatrix}$$

Beispiel 9.4 Transponierte

758383

Bestimme die Transponierte der folgenden Matrizen

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = [5 \quad -3 \quad 8 \quad 5], \mathbf{C} = \begin{bmatrix} 1 & 6 & 3 & 7 \\ 9 & 2 & 3 & 6 \end{bmatrix}$$

Beispiel 9.5 Symmetrische/Antisymmetrische Matrizen

340726

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 0 & 3 \\ -3 & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{C} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$$

Bestimmen Sie die Transponierten und entscheiden Sie anschliessend, ob die Matrizen symmetrisch oder antisymmetrisch sind.

Satz Gesetze für die Transponierte

- $(\mathbf{A} + \mathbf{B})^T = \mathbf{A}^T + \mathbf{B}^T$
- $(\mathbf{A} \odot \mathbf{B})^T = \mathbf{B}^T \odot \mathbf{A}^T$
- $(\mathbf{A}^T)^T = \mathbf{A}$

9.2 ~~Summen von Matrizen, Multiplikation mit einer Zahl~~

Infobox Summen von Matrizen, Multiplikation mit einer Zahl

Die Matrix $\mathbf{A} = [a_{i,j}] \in \mathbb{R}^{m \times n}$ kann mit der Zahl $\lambda \in \mathbb{R}$ multipliziert werden

$$\mathbf{C} = \lambda \cdot \mathbf{A} \text{ mit } c_{i,j} = \lambda \cdot a_{i,j} .$$

Die Matrizen \mathbf{A} und $\mathbf{B} = [b_{i,j}] \in \mathbb{R}^{k \times l}$ können addiert und subtrahiert werden

$$\mathbf{S} = \mathbf{A} + \mathbf{B} \text{ mit } s_{i,j} = a_{i,j} + b_{i,j} \text{ und } \mathbf{D} = \mathbf{A} - \mathbf{B} \text{ mit } d_{i,j} = a_{i,j} - b_{i,j}$$

falls sie in den Dimensionen übereinstimmen, d.h. $m = k$ und $n = l$.

Selten benutzen wir auch die elementweise Multiplikation von Matrizen, falls Sie in den Dimensionen übereinstimmen:

$$\mathbf{E} = \mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \text{ mit } e_{i,j} = a_{i,j} \cdot b_{i,j}$$

Auf dem Papier notieren wir die elementweise Multiplikation mit \cdot und in Matlab mit $\cdot *$. Das Matrixprodukt hingegen ist auf dem Papier \odot und in Matlab $*$.

Leider unterscheiden viele Texte nicht zwischen den beiden Arten der Multiplikation. Häufig wird dort einfach \cdot oder nur ein Leerzeichen für die das Matrixprodukt geschrieben.

Beispiel 9.6 Summe Matrizen

Betrachten Sie die Matrizen

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \\ 4 & 2 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 3 \end{bmatrix}, \mathbf{C} = \begin{bmatrix} -8 & 0 & -4 \\ 4 & 6 & 3 \\ 0 & -3 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} 0 & -4 & -3 \\ 7 & 9 & 2 \\ -1 & 0 & -5 \end{bmatrix}$$

Überlegen Sie zuerst, welche der folgenden Ausdrücke existieren. Berechnen Sie dann die Resultate.

a) $\mathbf{C} + \mathbf{D}$

c) $\mathbf{A} + \mathbf{B}$

b) $\mathbf{D} \cdot \mathbf{C}$

d) $2 \cdot \mathbf{A}$

Beispiel 9.7 Summe von Matrizen, Multiplikation mit Skalar

WEWKTK

Betrachten Sie die Matrizen

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \\ 4 & 2 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 3 \end{bmatrix}, \mathbf{C} = \begin{bmatrix} -8 & 0 & -4 \\ 4 & 6 & 3 \\ 0 & -3 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} 0 & -4 & -3 \\ 7 & 9 & 2 \\ -1 & 0 & -5 \end{bmatrix}, \mathbf{E} = \begin{bmatrix} -7 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \mathbf{F} = [0 \ 7 \ -6] .$$

Überlegen Sie zuerst, welche der folgenden Ausdrücke existieren. Berechnen Sie dann die Resultate.

Befehle: + - .*

a) $\mathbf{A} + \mathbf{B}^T$

e) $\mathbf{B} \cdot \mathbf{F}$

i) $\mathbf{C} \cdot \mathbf{E}$

b) $3 \cdot \mathbf{B}$

f) $\mathbf{B} \cdot \mathbf{F}^T$

j) $\mathbf{C}^T \cdot \mathbf{C}$

c) $\mathbf{E} + \mathbf{F}$

g) $\mathbf{E} \cdot \mathbf{E}$

d) $\mathbf{E} + \mathbf{F}^T$

h) $\mathbf{F} \cdot \mathbf{E}$

k) $\mathbf{C} \cdot \mathbf{F}$

9.3 Matrix-Produkt mit dem Falk-Schema

Definition Matrix-Produkt, Falk-Schema

Mit dem Falk-Schema lassen sich die Produkte von Matrizen berechnen.

$$C \odot D = \begin{pmatrix} 8 & 0 & -2 \\ 0 & 2 & 4 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} -3 & 8 \\ 0 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -26 & 66 \\ 4 & -4 \end{pmatrix}$$

- 1) Dazu werden die Matrizen in ein Raster geschrieben. C links unten, D rechts oben
- 2) Jeder Kreuzungspunkt von einer Zeile und einer Spalte ergibt einen Eintrag in der resultierenden Matrix.
- 3) Die neuen Elemente berechnet man aus dem *Skalarprodukt* aus einer Zeile und einer Spalte.

Achtung: Das Matrix-Produkt existiert nur dann, wenn die Zeilen C und die Spalten D gleich viele Einträge haben.

Beispiel 9.8 Multiplikation Zeilen und Spalten

473738

$$\vec{a} = (5, 7, 9), \vec{b} = \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \\ 7 \end{pmatrix}, \vec{c} = (2, 0, -3, -2), \vec{d} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{e} = (3, -3), \vec{f} = \begin{pmatrix} 7 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Berechne die Produkte

a) $\vec{a} \odot \vec{b}$

b) $\vec{c} \odot \vec{d}$

c) $\vec{e} \odot \vec{f}$

Lösung:

a) $\vec{a} \odot \vec{b} = 120$

b) $\vec{c} \odot \vec{d}$ ist nicht definiert

c) $\vec{e} \odot \vec{f} = 18$

Wir fassen also zusammen: Die Multiplikation einer Zeile mit einer Spalte ist

$$(a_1, a_2, \dots, a_n) \odot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = a_1 \cdot b_1 + a_2 \cdot b_2 + \dots + a_n \cdot b_n = \sum_{i=1}^n a_i \cdot b_i$$

Wir erkennen darin das Skalarprodukt wieder. Achtung, diese Multiplikation funktioniert nur, wenn Zeile und Spalte gleich viele Einträge haben!

Beispiel 9.9 Multiplikation Zeilen und Spalten

362627

$$\vec{a} = (7, -4, 5), \vec{b} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{c} = (6, -1, 8, 3), \vec{d} = \begin{pmatrix} 4 \\ -9 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}, \vec{e} = (7, -4, 5), \vec{f} = \begin{pmatrix} 4 \\ -9 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Berechne die Produkte

a) $\vec{a} \odot \vec{b}$

b) $\vec{c} \odot \vec{d}$

c) $\vec{e} \odot \vec{f}$

Beispiel 9.10 Multiplikation einer Matrix mit einem Spalten-Vektor SCLJSA

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 8 \\ 0 & 3 & -2 \\ -3 & 2 & 0 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}, \mathbf{C} = \begin{pmatrix} 0 & -3 & 1 & 1 \\ 3 & 4 & 4 & 9 \\ 7 & 4 & 8 & -1 \\ 6 & 7 & 5 & -1 \end{pmatrix}, \vec{d} = \begin{pmatrix} 2 \\ 7 \\ 6 \end{pmatrix}, \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 3 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \vec{f} = \begin{pmatrix} 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Berechne die Produkte

a) $\mathbf{A} \odot \vec{b}$

b) $\mathbf{C} \odot \vec{d}$

c) $\mathbf{E} \odot \vec{f}$

Lösung:

a) $\mathbf{A} \odot \vec{b} = \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ -11 \end{pmatrix}$

b) $C \odot \vec{d}$ ist nicht definiert

c) $E \odot \vec{f} = \begin{pmatrix} 29 \\ 27 \\ 6 \end{pmatrix}$

Beispiel 9.11 Multiplikation einer Matrix mit einem Spalten-Vektor BGY1U0

$$A = \begin{pmatrix} 8 & -3 & 8 & -3 \\ 7 & 6 & 8 & -2 \\ 1 & 2 & -2 & 2 \\ 4 & 3 & 1 & 9 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 8 \\ 5 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 2 & -3 & 5 \\ 0 & 9 & 5 \\ 9 & 1 & 7 \end{pmatrix}, \vec{d} = \begin{pmatrix} 9 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}, E = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 6 & 0 \\ 3 & -1 \end{pmatrix}, \vec{f} = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Berechne die Produkte

a) $A \odot \vec{b}$

b) $C \odot \vec{d}$

c) $E \odot \vec{f}$

Beispiel 9.12 Produkt von zwei Matrizen

AIX1U0

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 6 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 5 \\ 5 & -2 & -1 \\ 8 & 5 & 2 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 8 & 0 & -2 \\ 0 & 2 & 4 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} -3 & 8 \\ 0 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$E = \begin{pmatrix} 7 & 5 \\ 7 & 0 \end{pmatrix}, F = \begin{pmatrix} 5 & -2 \\ 5 & 4 \\ 3 & 8 \end{pmatrix}$$

Berechne die Produkte

a) $A \odot B$

b) $C \odot D$

c) $E \odot F$

Lösung:

$$\text{a) } \mathbf{A} \odot \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 18 & -2 & 2 \\ 33 & 18 & 27 \\ 19 & 14 & 9 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \mathbf{C} \odot \mathbf{D} = \begin{pmatrix} -26 & 66 \\ 4 & -4 \end{pmatrix}$$

c) $\mathbf{E} \odot \mathbf{F}$ ist nicht definiert

Beispiel 9.13 Produkt von zwei Matrizen

CKZ2V1

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 0 & 4 & 2 \\ 2 & -1 & 5 \\ 6 & 0 & -3 \end{pmatrix}, \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 9 \\ 5 & 4 & 2 \\ -3 & 5 & 2 \end{pmatrix}, \mathbf{C} = \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 5 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{D} = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 5 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{E} = \begin{pmatrix} 7 & -2 & 4 & 0 \\ 3 & 3 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{F} = \begin{pmatrix} 0 & 9 \\ 2 & 0 \\ 2 & 4 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

Berechne die Produkte

a) $\mathbf{A} \odot \mathbf{B}$

c) $\mathbf{E} \odot \mathbf{F}$

b) $\mathbf{C} \odot \mathbf{D}$

d) $\mathbf{E} \odot \mathbf{C}$

Beispiel 9.14 Matrixprodukt

SY7RC5

Wir haben \mathbf{A} mit m Spalten und \mathbf{B} mit p Zeilen. Das Matrix Produkt $\mathbf{A} \odot \mathbf{B}$ existiert nur, falls $m = p$. Betrachten Sie nun die Matrizen

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \\ 4 & 2 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 3 \end{bmatrix}, \mathbf{C} = \begin{bmatrix} -8 & 0 & -4 \\ 4 & 6 & 3 \\ 0 & -3 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} 0 & -4 & -3 \\ 7 & 9 & 2 \\ -1 & 0 & -5 \end{bmatrix}, \mathbf{E} = \begin{bmatrix} -7 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \mathbf{F} = [0 \quad 7 \quad -6],$$

Überlegen Sie zuerst, welche der folgenden Ausdrücke existieren. Berechnen Sie dann die Resultate.

Befehle: + - .*

- | | | |
|---------------------------------------|---------------------------------------|--|
| a) $\mathbf{D} \odot \mathbf{C}$ | e) $\mathbf{F} \odot \mathbf{E}$ | i) $(\mathbf{C} + \mathbf{D}) \odot \mathbf{E}$ |
| b) $\mathbf{B} \odot \mathbf{F}$ | f) $\mathbf{C} \odot \mathbf{E}$ | j) $(\mathbf{A}^\top + \mathbf{B}) \odot \mathbf{E}$ |
| c) $\mathbf{B} \odot \mathbf{F}^\top$ | g) $\mathbf{C}^\top \odot \mathbf{C}$ | k) $(\mathbf{C}^\top + \mathbf{D}) \odot (\mathbf{B}^\top + \mathbf{A})$ |
| d) $\mathbf{E} \odot \mathbf{E}$ | h) $\mathbf{C} \odot \mathbf{F}$ | |

9.4 Das Summenzeichen

Das Summenzeichen \sum erspart uns viel Schreibarbeit. Wir benutzen dazu das Σ (Sigma) aus dem griechischen Alphabet, weil der Buchstaben gleich klingt wie das 'S' im Wort Summe.

Definition Summenzeichen, Bezeichnungen

$$\sum_{i=1}^{18} a_i$$

- a : Summationsvariable
- i : Laufindex. Sie nimmt hier die Werte von 1 bis 18 in aufsteigender Folge an
- 1 : untere Grenze
- 18 : obere Grenze

Die Wahl der Bezeichnung des Laufindex ist nicht von Bedeutung. Gewöhnlich werden hierfür i , k oder j verwendet.

Beispiel 9.15 Summenzeichen

8721LM

Schreiben Sie die Summe mit dem Summenzeichen

a)

$$V = 1 + 2 + 3 + \dots + 10 + 11 + 12$$

b)

$$W = 4^0 + 4^1 + 4^2 + 4^3 + \dots + 4^{10} + 4^{11} + 4^{12}$$

c)

$$X = 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7 + 7$$

d) Benutzen Sie die Summe $\sum_{i=1}^N i$

$$S = 2 + 4 + 6 + 8 + 10 + \dots + 32 + 34 + 36$$

e) Benutzen Sie links die Summe $\sum_{i=1}^N i$

$$P = 1+2+3+4+\dots+8+5+10+15+\dots+40 = 1+5+2+10+3+15+\dots+8+40$$

f) Welche Umformungen beim Summenzeichen können Sie aus den obigen Aufgaben ableiten?

Infobox Gesetze für das Summenzeichen

- Ausklammern (Multiplikation mit einer Konstanten):

$$\sum_{i=1}^n c \cdot a_i = c \cdot \sum_{i=1}^n a_i$$

- Umordnen (Zerlegen in Teilsummen):

$$\sum_{i=1}^n (a_i + b_i) = \sum_{i=1}^n a_i + \sum_{i=1}^n b_i$$

Achtung: Aus der Summe darf nur ausgeklammert werden, was nicht vom Laufindex abhängt.

Beispiel 9.16 Schreiben Sie die Summen aus

W315NQ

a) $\sum_{i=1}^5 i^3$

c) $\sum_{i=0}^4 (i+1)^2$

e) $\sum_{i=2}^6 (-i)^i$

b) $\sum_{i=2}^7 (2-i)$

d) $\sum_{i=3}^8 (10 - \frac{i}{2})$

f) $\sum_{i=0}^5 \frac{i}{i+2}$

Beispiel 9.17 Ermitteln Sie die Grenzen

N3J50P

a)

$$\sum \frac{1}{i} = \frac{1}{3} + \frac{1}{4} + \frac{1}{5} + \dots + \frac{1}{10}$$

b)

$$\sum \frac{2^k}{3} = \frac{1}{3} + \frac{2}{3} + \frac{4}{3} + \dots + \frac{4096}{3}$$

c)

$$\sum (-1)^i \cdot i^2 = (-9) + 16 - 25 + \dots + 324$$

d)

$$\sum (4j^2 - j) = 14 + 33 + 60 + 96 + \dots + 1580$$

Satz Summen Zusammenstellung

- Summe der Einsen

$$\sum_{i=1}^n 1 = n$$

- Summe der Indices

$$\sum_{i=1}^n i = \frac{n \cdot (n+1)}{2}$$

- Summe von Quadraten

$$\sum_{i=1}^n i^2 = \frac{n \cdot (n+1) \cdot (2n+1)}{6}$$

- Summe von Kuben

$$\sum_{i=1}^n i^3 = \frac{n^2 \cdot (n+1)^2}{4}$$

- Exponentialsumme

$$\sum_{k=0}^n r^k = \frac{1 - r^{n+1}}{1 - r}$$

Falls eine Grenze gegen ∞ oder $-\infty$ geht, sprechen wir von Reihen. Summen der Form $\sum_{i=1}^n i$ sind dann algebraische Reihen und Summen der Form $\sum_{k=0}^n r^k$ sind dann geometrische Reihen. Ihre Konvergenz wird in der Analysis besprochen.

Beispiel 9.18 Rechenregeln für Summen

R4K83X

a) $\sum_{i=1}^{15} 4i - 5$

b) $\sum_{k=0}^8 \frac{3^k}{4}$

Lösung:

a)

$$\sum_{i=1}^{15} 4i - 5 = 4 \cdot \sum_{i=1}^{15} i - 5 \sum_{i=1}^{15} 1 = 4 \cdot \frac{15 \cdot 16}{2} - 5 \cdot 15 = 405$$

b)

$$\sum_{k=0}^8 \frac{3^k}{4} = \frac{1}{4} \cdot \sum_{k=0}^8 3^k = \frac{1}{4} \cdot \frac{1 - 3^9}{1 - 3} = \frac{1}{4} \cdot 9841 = 2460.25$$

Beispiel 9.19 Rechenregeln für Summen**R7B3FX**

a) $\sum_{i=1}^{10} (3i)^2$

c) $\sum_{i=1}^{15} i^2 - 5$

b) $\sum_{i=0}^9 2^{i+1}$

d) $\sum_{i=1}^{11} (3i - 1) \cdot (3i + 1)$

Beispiel 9.20 Indexverschiebung**2ZXHEU**

$$\sum_{i=6}^{10} (i - 1)$$

Lösung:

Um die Rechengesetze anwenden zu können, führen wir eine Indexverschiebung durch. Dabei ist das Ziel, dass die untere Grenze zu 1 wird. Also soll bei

der unteren Grenze ($k = 1$) gelten

$$i = 6 = \underbrace{k}_{=1} + 5$$

Es ergibt sich das 'Übersetzungsschema'

$$\left[\begin{array}{l} i = k + 5 \\ \text{oder auch: } k = i - 5 \end{array} \right]$$

Wir ersetzen damit alle i

$$\sum_{k=1}^{10-5} ((k+5) - 1) = \sum_{k=1}^5 (k+4) = 35$$

Beispiel 9.21 Indexverschiebung

VUMPOV

Bestimmen Sie die Werte der Platzhalter \square

a) $\sum_{i=4}^{10} (i+4) = \sum_{k=1}^{\square} (\square)$

d) $\sum_{i=6}^{10} (25 - 10i + i^2) = \sum_{k=1}^{\square} (\square)$

b) $\sum_{i=2}^8 (3-i) = \sum_{k=1}^{\square} (\square)$

e) $\sum_{j=6}^{10} \frac{1}{4} \cdot 3^j = \sum_{k=0}^{\square} (\square)$

c) $\sum_{i=5}^{20} (i^2 + 2i) = \sum_{k=\square}^{17} (\square)$

f) $\sum_{j=2}^{80} \left(1 + \frac{1}{4}\right)^j = \sum_{k=\square}^{78} (\square)$

Beispiel 9.22 Rechenregeln + Indexverschiebung für Summen

2W2RMM

Benutzen Sie die Regeln unten um die Summen zu berechnen.

$$\text{a) } \sum_{i=0}^{15} 5 + 3i$$

$$\text{b) } \sum_{i=0}^9 50 - 5i$$

$$\text{c) } \sum_{i=5}^{10} \frac{i \cdot (i+1)}{2}$$

$$\text{d) } \sum_{i=0}^{12} 1 + (i + 3)^2$$

$$\text{e) } \sum_{j=1}^{18} 3^{j-10}$$

$$\text{f) } \sum_{i=2}^8 (-5)^i$$

9.5 Matrix-Produkt: assoziativ und distributiv, aber nicht kommutativ

$$\text{a) } A \odot B = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 & 3 & 3 \\ 9 & 2 & 7 & 0 & 1 \\ 2 & 5 & 2 & 7 & 3 \\ 3 & 0 & 4 & 8 & 2 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 0 & 5 & 2 \\ 4 & 7 & 3 \\ 6 & 0 & 4 \\ 4 & 0 & 2 \\ 5 & 3 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 27 & 24 & 12 \\ 55 & 62 & 52 \\ 75 & 54 & 41 \\ 66 & 21 & 38 \end{pmatrix} = C$$

$$\text{b) } \begin{array}{c|c} & \begin{pmatrix} 0 & 5 & 2 \\ 4 & 7 & 3 \\ 6 & 0 & 4 \\ 4 & 0 & 2 \\ 5 & 3 & 0 \end{pmatrix} \\ \hline \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 & 3 & 3 \\ 9 & 2 & 7 & 0 & 1 \\ 2 & 5 & 2 & 7 & 3 \\ 3 & 0 & 4 & 8 & 2 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 27 & 24 & 12 \\ 55 & 62 & 52 \\ 75 & 54 & 41 \\ 66 & 21 & 38 \end{pmatrix} \end{array}$$

$$\text{c) } \begin{array}{c|c} & \begin{pmatrix} 0 & b_{12} & 2 \\ 4 & b_{22} & 3 \\ 6 & b_{32} & 4 \\ 4 & b_{42} & 2 \\ 5 & b_{52} & 0 \end{pmatrix} \\ \hline \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 & 3 & 3 \\ 9 & 2 & 7 & 0 & 1 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} & a_{35} \\ 3 & 0 & 4 & 8 & 2 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 27 & 24 & 12 \\ 55 & 62 & 52 \\ 75 & c_{32} & 41 \\ 66 & 21 & 38 \end{pmatrix} \end{array}$$

Abbildung 9.1: **a)** Wir betrachten das Produkt der Matrizen **A** und **B**. Das Resultat nennen wir **C**. **b)** Wir wählen einen Eintrag in **C** aus, und verfolgen rückwärts welche Zeilen und Spalten zu diesem Element einen Beitrag geleistet haben: Es ist die 3. Zeile in **A** und die 2. Spalte in **B**. **c)** Nun betrachten wir die Indices aller relevanten Zeilen und Spalten. Wir sehen, dass dies $a_{3,:}$ und $b_{:,2}$ sind. Aus der Summe $\sum_{k=1}^5 a_{3,k} \cdot b_{k,2}$ ergibt sich $c_{3,2}$.

Definition Matrixprodukt

Die Matrizen $\mathbf{A} = [a_{i,j}] \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $\mathbf{B} = [b_{i,j}] \in \mathbb{R}^{p \times q}$ können multipliziert werden

$$\mathbf{C} = \mathbf{A} \odot \mathbf{B} \text{ mit } c_{i,j} = \sum_{k=1}^m a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

falls sie in den Dimensionen übereinstimmen, d.h. $m = p$.

Definition Drehungen in \mathbb{R}^2

$$\mathbf{R}(\varphi) = \begin{bmatrix} \cos(\varphi) & -\sin(\varphi) \\ \sin(\varphi) & \cos(\varphi) \end{bmatrix}$$

Die Matrix $\mathbf{R}(\varphi)$ stellt eine Rotation im Gegenuhrzeigersinn in der $x - y$ -Ebene dar.

Infobox Verknüpfung von Abbildungen

Das Ausführen von Transformationen nacheinander entspricht dem **Multiplizieren von Matrizen**.

Achtung bei der Reihenfolge: Für die eine Spiegelung \mathbf{S} und die Drehung \mathbf{R} bedeutet $\mathbf{S} \odot \mathbf{R} \odot \vec{v}$, dass der Vektor \vec{v} **zuerst** gedreht und dann gespiegelt wird. Das ist etwas gewöhnungsbedürftig, weil wir sonst von links nach rechts lesen.

Beispiel 9.23 Eigenschaften der Matrixmultiplikation 2

9Y8SWL

$$\mathbf{M} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} -1 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Berechne folgende Ausdrücke:

$$\mathbf{M} \odot \vec{v}, \mathbf{M} \odot \vec{w}, \mathbf{M} \odot (2\vec{v})$$

$$\mathbf{M} \odot (3\vec{w}), \mathbf{M} \odot (\vec{v} + \vec{w}), \mathbf{M} \odot (\vec{v} - \vec{w})$$

Berechne nun mit Hilfe der obigen Zwischenresultaten

$$\mathbf{M} \odot (\vec{v} + \vec{w}) - (\mathbf{M} \odot \vec{v} + \mathbf{M} \odot \vec{w}), \mathbf{M} \odot (\vec{v} - \vec{w}) - (\mathbf{M} \odot \vec{v} - \mathbf{M} \odot \vec{w})$$

$$\mathbf{M} \odot (2\vec{v}) - 2\mathbf{M} \odot \vec{v}, \mathbf{M} \odot (3\vec{w}) - (3\mathbf{M} \odot \vec{w})$$

Welche Rechenregeln lassen sich vermuten aufgrund der Resultate?

Beispiel 9.24 Rechenregeln Matrix-Multiplikation 1

Y2ANUD

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} -8 & 0 & -4 \\ 4 & 6 & 3 \\ 0 & -3 & -1 \end{bmatrix}, \mathbf{E} = \begin{bmatrix} -7 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \mathbf{P} = 3\mathbf{C} = \begin{bmatrix} -24 & 0 & -12 \\ 12 & 18 & 9 \\ 0 & -9 & -3 \end{bmatrix}$$

Wir berechnen

$$\mathbf{C} \odot \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 48 \\ -22 \\ -2 \end{pmatrix} \text{ und } \mathbf{P} \odot \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 144 \\ -66 \\ -6 \end{pmatrix}$$

- Welchen Zusammenhang vermuten Sie?
- Welchen Namen hat das Gesetz, das Sie entdeckt haben?
- Können Sie Ihre Vermutung beweisen für allgemeine Matrizen?

Beispiel 9.25 Rechenregeln Matrix-Multiplikation 2

Q5K4VQ

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} -8 & 0 & -4 \\ 4 & 6 & 3 \\ 0 & -3 & -1 \end{bmatrix}, \mathbf{D} = \begin{bmatrix} 0 & -4 & -3 \\ 7 & 9 & 2 \\ -1 & 0 & -5 \end{bmatrix}, \mathbf{E} = \begin{bmatrix} -7 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \mathbf{S} = \mathbf{C} + \mathbf{D} = \begin{bmatrix} -8 & -4 & -7 \\ 11 & 15 & 5 \\ -1 & -3 & -6 \end{bmatrix}$$

Wir berechnen

$$\mathbf{C} \odot \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 48 \\ -22 \\ -2 \end{pmatrix} \text{ und } \mathbf{D} \odot \mathbf{E} = \begin{pmatrix} -6 \\ -45 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{C} \odot \mathbf{E} + \mathbf{D} \odot \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 42 \\ -67 \\ -5 \end{pmatrix} \text{ und } \mathbf{S} \odot \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 42 \\ -67 \\ -5 \end{pmatrix}$$

- Welchen Zusammenhang vermuten Sie?

- b) Welchen Namen hat das Gesetz, das Sie entdeckt haben?
- c) Können Sie ihre Vermutung beweisen für allgemeine Matrizen?

Beispiel 9.26 Verkettung von Abbildungen

926268

Wir arbeiten mit folgenden Matrizen:

$$\mathbf{R}(90^\circ) = \begin{pmatrix} \cos(90^\circ) & -\sin(90^\circ) \\ \sin(90^\circ) & \cos(90^\circ) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \text{ und } \mathbf{S} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix},$$

d.h. mit der Drehung \mathbf{R} um $\varphi = 90^\circ$ und der Spiegelung an der x -Achse. Es soll das Dreieck ABC abgebildet werden:

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- i) Konstruieren Sie das Dreieck ABC gross auf ein Blatt Papier.
- ii) Berechnen Sie die Position der Ecken unter der Abbildung $\mathbf{S} \odot \mathbf{R}$ und zeichnen Sie $A'B'C'$ in die Grafik ein.
- iii) Berechnen Sie die Position der Ecken unter der Abbildung $\mathbf{R} \odot \mathbf{S}$ und zeichnen Sie $A''B''C''$ in die Grafik ein.

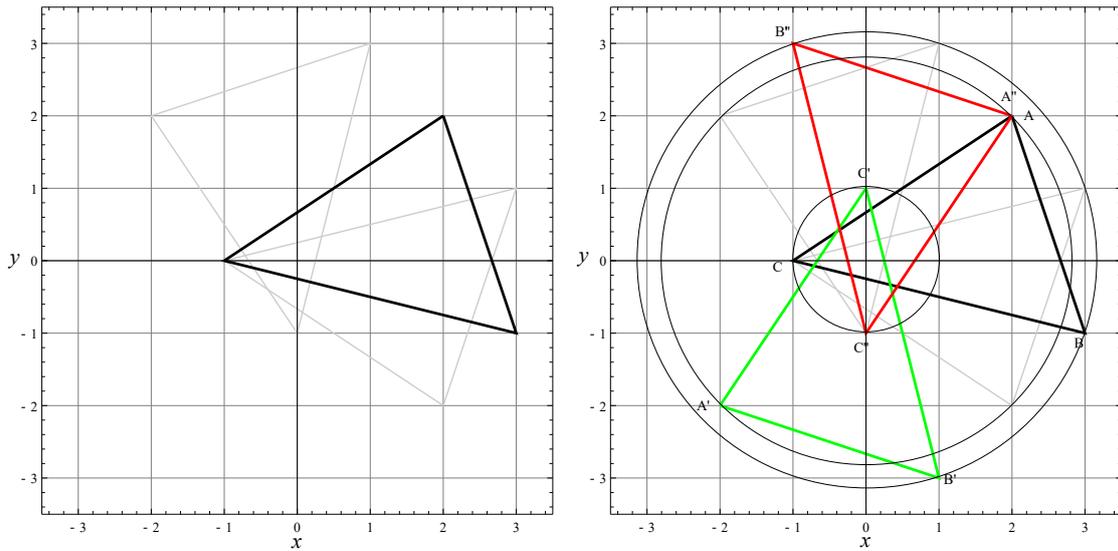


Abbildung 9.2: Zur Aufgabe 9.26

Satz Gesetze für das Matrixprodukt

- Die Matrix-Multiplikation ist im Allgemeinen **nicht kommutativ**

$$M \odot S \neq S \odot M .$$

Es gibt aber spezielle Matrizen, trotzdem miteinander kommutieren.

- $(C + D) \odot E = C \odot E + D \odot E$
- Für $\lambda \in \mathbb{R}$: $(\lambda \cdot D) \odot E = \lambda \cdot (D \odot E) = D \odot (\lambda \cdot E)$
- $(C \odot D) \odot E = C \odot (D \odot E)$

9.6 Produkt einer Matrix mit einem Vektor

Infobox Interpretation des Matrix-Produkts

Das Produkt einer Matrix mit einem Spaltenvektor kann interpretiert werden als

- als Linearkombination der Spaltenvektoren
- als 'Einsetzen einer Lösung in die Koeffizienten-Matrix'
- als Abbildung des Vektors (z.B. es wird ein Vektor gedreht oder gespiegelt).

Beispiel 9.27 Linearkombination

LQF58M

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 9 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \\ -7 \end{pmatrix}, \vec{l} = \begin{pmatrix} -1 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix}, \mathbf{A} = (\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$$

Berechne folgende Ausdrücke

a) $-1 \cdot \vec{u} + 6 \cdot \vec{v} + 1 \cdot \vec{w}$

b) $\mathbf{A} \odot \vec{l}$

Lösung:

Wir beobachten: \vec{l} enthält als Komponenten die Koeffizienten der Linearkombination. Wenn wir nun die Linearkombination

$$-1 \cdot \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 9 \end{pmatrix} + 6 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \\ -7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -11 \\ -10 \end{pmatrix}$$

berechnen, ergibt sich das Gleiche, wie wenn wir die Matrix \mathbf{A} mit dem Vektor \vec{l} multiplizieren

$$\mathbf{A} \odot \vec{l} = \begin{pmatrix} -6 & 0 & 0 \\ 6 & -2 & 7 \\ 9 & 1 & -7 \end{pmatrix} \odot \underbrace{\begin{pmatrix} -1 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix}}_{=\vec{l}} = \begin{pmatrix} 6 \\ -11 \\ -10 \end{pmatrix}.$$

Beispiel 9.28 Linearkombination

T46Q97

Stellen Sie folgende Linearkombinationen als Matrix-Produkt dar. Berechnen Sie dann den Vektor.

a)

$$-8 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix} + (-2) \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -5 \\ -1 \end{pmatrix}$$

b)

$$-4 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 15 \end{pmatrix}$$

Beispiel 9.29 Matrix mal Vektor = Einsetzen in Koeffizientenmatrix CNNZSU

Wir betrachten das LGS

$$\left| \begin{array}{l} E_1: \quad x_1 \quad -x_2 \quad +2x_3 \quad = \quad 1 \\ E_2: \quad 6x_1 \quad +x_2 \quad -x_3 \quad = \quad 5 \end{array} \right|$$

mit der Koeffizientenmatrix

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 6 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

der *partikulären Lösung* (Aufpunkt)

$$\vec{x}_p = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

und der *homogenen Lösung* (Richtungsvektor)

$$\vec{x}_h = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 13 \\ 7 \end{pmatrix}$$

- Berechnen Sie das Produkt $\mathbf{A} \odot \vec{x}_p$
- Setzen Sie \vec{x}_p in die linke Seite des Gleichungssystems ein
- Berechnen Sie das Produkt $\mathbf{A} \odot \vec{x}_h$.
- Geben Sie möglichst viele Lösungen des LGS an.

Lösung:

- Produkt

$$\mathbf{A} \odot \vec{x}_p = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Wir nennen die Liste der Koeffizienten $\begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix} =: \vec{b}$ die Inhomogenität. Achtung: Wir bezeichnen dies als Vektor, obwohl es nicht in \mathbb{R}^3 liegt wie die Lösung, sondern in \mathbb{R}^2 .

b) Einsetzen linke Seite

$$\left| \begin{array}{ccc|c} 1 & -(-2) & +2 \cdot (-1) & = 1 \\ 6 \cdot 1 & +(-2) & -(-1) & = 5 \end{array} \right|$$

Linke Seite und rechte Seite des Gleichungssystems stimmen überein, also ist \vec{x}_p tatsächlich eine partikuläre Lösung.

c) Einsetzen linke Seite

$$\mathbf{A} \odot \vec{x}_h = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Also ist \vec{x}_h tatsächlich eine homogene Lösung, denn der Richtungsvektor \vec{x}_h steht tatsächlich senkrecht auf den Normalenvektoren der Ebenen.

d) Alle Lösungen des LGS können angegeben werden über den Ausdruck

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \vec{x}_p + \lambda \cdot \vec{x}_h \text{ mit } \lambda \in \mathbb{R}$$

Beispiel 9.30 Matrix mal Vektor = Einsetzen in Koeffizientenmatrix XGG-MA7

Handelt es sich bei den Lösungen unten um partikuläre Lösungen, homogene Lösungen oder gar keine Lösung?

Befehle: *

a)

$$\left| \begin{array}{ccc|c} E_1 : & 4x & +4y & -16z & = & 4 \\ E_2 : & x & & -4z & = & 2 \\ E_3 : & 5x & +2y & -20z & = & 8 \end{array} \right|$$

und

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

b)

$$\left| \begin{array}{ccc|c} E_1 : & 3x_1 & +5x_2 & -x_3 & = & 7 \\ E_2 : & -x_1 & +5x_2 & -6x_3 & = & 0 \end{array} \right|$$

und

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} -25/20 \\ 19/20 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 35/20 \\ 7/20 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 1/20 \\ 26/20 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 9.31 Homogene und partikuläre Lösung

XM6UY5

Wir betrachten das LGS

$$\mathbf{A} \odot \vec{x} = \vec{b}$$

mit der Koeffizientenmatrix $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, den Unbekannten $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ und der Inhomogenität $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$. Es sei \vec{x}_p eine partikuläre Lösung. Ausserdem sei $\text{Rang}(\mathbf{A}) < m$, d.h. es gibt eine homogene Lösung \vec{x}_h .

a) Berechnen Sie folgende Ausdrücke

$$\mathbf{A} \odot \vec{x}_p, \mathbf{A} \odot \vec{x}_h, \mathbf{A} \odot (\vec{x}_p + \vec{x}_h), \mathbf{A} \odot (\vec{x}_p - 3 \cdot \vec{x}_h), \mathbf{A} \odot (\vec{x}_p - \lambda \cdot \vec{x}_h)$$

für $\lambda \in \mathbb{R}$.

b) Zeigen Sie, dass die Lösung eines LGS stets die Form $\vec{x}_p + \lambda \cdot \vec{x}_h$ hat.

9.7 Spezielle Matrizen

Beispiel 9.32 Spezielle Matrizen

653JPW

Matrizen stellen Abbildungen von Vektoren dar. Sie drehen, spiegeln, projizieren oder strecken Vektoren. Hier lernen Sie typische Matrizen kennen. Wir arbeiten mit dem Dreieck:

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Zeichnen Sie es gross auf. Benennen Sie die jeweiligen Abbildungen mit Worten, z.B. Drehung, Spiegelung, Projektion usw. Beachte dazu die Innenwinkel des Dreiecks, die Kantenlängen und den Umlaufsinn des Dreiecks.

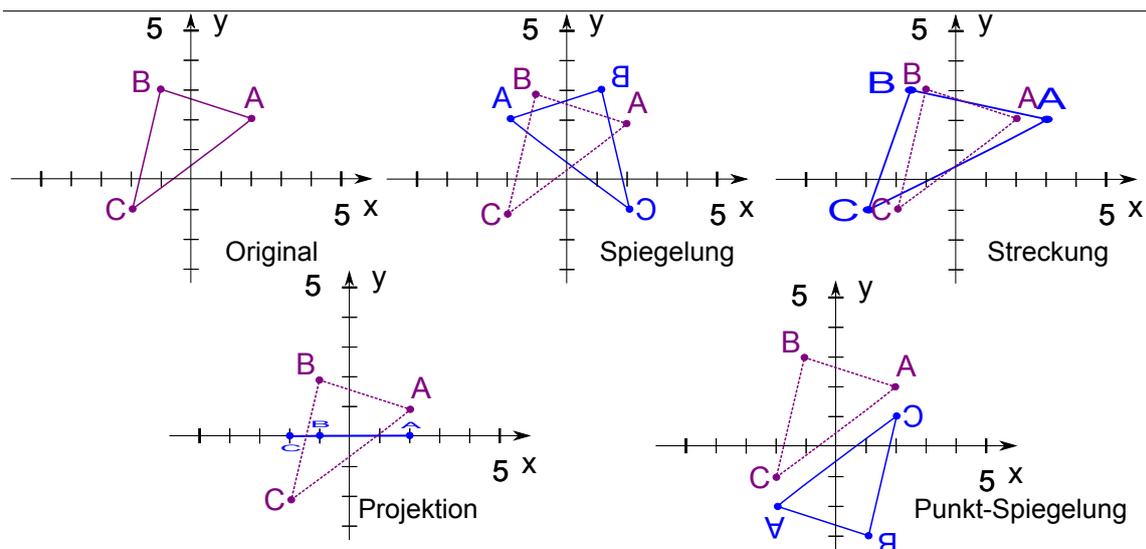


Abbildung 9.3: Zur Aufgabe 9.32. Das Original-Dreieck und die vier Bilder.

- Berechne und zeichne das Bild des Dreiecks unter der Abbildung $M = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$.
- Berechne und zeichne das Bild von ABC unter der Abbildung $S = \begin{pmatrix} 1.5 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$.
- Berechne und zeichne das Bild von ABC unter der Abbildung $P = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$.
- Berechne und zeichne das Bild von ABC unter der Abbildung $S' = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$.

Definition Abbildungen in \mathbb{R}^2

Folgende Matrizen können als Abbildungen interpretiert werden ($s \in \mathbb{R}$):

- $M = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$: Spiegelung an der y -Achse
- $M' = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$: Spiegelung an der x -Achse
- $M'' = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$: Punktspiegelung an $\vec{0}$.
- $S = \begin{pmatrix} s & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$: Streckung entlang der x -Achse
- $S' = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & s \end{pmatrix}$: Streckung entlang der y -Achse
- $P = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$: Projektion auf die x -Achse

Definition Quadratische Matrizen

Eine quadratische Matrix A hat gleich viele Spalten wie Zeilen:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

Definition Diagonalmatrix

Eine quadratische Matrix heisst Diagonalmatrix, falls alle Elemente ausserhalb der Diagonalen gleich 0 sind

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & a_{22} & \dots & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

Wir schreiben auch $A = \text{diag}(a_{11}, a_{22}, \dots, a_{nn})$, wobei a_{ii} , die Diagonalelemente sind.

Definition Nullmatrix

$$\mathbf{0} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ & \dots & & \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

Definition Einheitsmatrix

Eine Diagonalmatrix

$$\mathbf{1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ & \dots & & \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}$$

heisst Einheitsmatrix oder auch Eins-Matrix.

Definition Inverse Matrix

Falls es eine Matrix B gibt, so, dass

$$\mathbf{A} \odot \mathbf{B} = \mathbf{1},$$

dann heisst B die inverse Matrix von A

Beispiel 9.33 Umformungen von Matrizen

EQVI4M

Berechnen Sie die Transponierte und die Inverse der folgenden Matrizen. (Inverse mit Matlab).

Befehle: `'`, `transpose()`, `inv()`

a) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -8 & 65 \\ 1 & -8 \end{pmatrix}$

b) $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 3 & 10 & 6 \\ 1 & 3 & 3 \\ 3 & 6 & 19 \end{pmatrix}$

c) $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} 9 & 82 & 64 & 82 \\ 1 & 9 & 8 & 9 \\ 8 & 64 & 129 & 59 \\ 9 & 82 & 59 & 108 \end{pmatrix}$

Beispiel 9.34 Symmetrische und antisymmetrische Matrizen

TKB9RA

Wir betrachten jetzt nur quadratische Matrizen $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Wir nennen eine Matrix symmetrisch, falls gilt $A^T = A$ und antisymmetrisch falls $A^T = -A$.

- a) Ergänzen Sie die folgenden Matrizen zu symmetrischen und antisymmetrischen Matrizen.

Symmetrisch:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ \square & -6 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} -7 & -1 & 8 \\ \square & 6 & 9 \\ \square & \square & -7 \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} -2 & \square & \square \\ -1 & 8 & 7 \\ 5 & \square & -2 \end{bmatrix}$$

Antisymmetrisch:

$$D = \begin{bmatrix} 0 & -7 \\ \square & 0 \end{bmatrix}, E = \begin{bmatrix} \square & -1 & 8 \\ \square & \square & 9 \\ \square & \square & \square \end{bmatrix}, F = \begin{bmatrix} \square & \square & 6 \\ -1 & \square & \square \\ \square & 7 & \square \end{bmatrix}$$

- b) Berechnen Sie $X = \frac{A^T + A}{2}$, $Y = \frac{A^T - A}{2}$ und $Z = X + Y$ für folgende Matrizen, wobei sie für A nacheinander die Matrizen G , H oder J einsetzen. Was stellen Sie fest?

$$G = \begin{bmatrix} -10 & -7 \\ 1 & -2 \end{bmatrix}, H = \begin{bmatrix} 3 & 9 & -10 \\ 4 & -8 & -3 \\ 9 & 10 & 3 \end{bmatrix}, J = \begin{bmatrix} 3 & 7 & -3 \\ 2 & 1 & 5 \\ 2 & -6 & 5 \end{bmatrix}$$

- c) Fassen Sie die Resultate von dieser Aufgabe zusammen. Beantworten Sie mindestens folgende Fragen: Wie sieht die Diagonale einer antisymmetrischen Matrix aus? Welche Symmetrie haben die Matrizen $X = \frac{A^T + A}{2}$ und $Y = \frac{A^T - A}{2}$? Was ergibt $X + Y$?
- d) Überlegen Sie, wie Sie $(A + B)^T$ aus den Transponierten A^T und B^T und berechnen können. Was bedeutet $(B^T)^T$? Beweisen Sie damit Ihre Vermutungen aus der vorherigen Teilaufgabe.

9.8 Übersicht Matlab

Transposition

Bestimme die Transponierte der folgenden Matrizen ($i = \sqrt{-1}$ ist die komplexe Einheit):

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & -2 \\ 2 & 4 \\ -1 & -2 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 7 \\ i \\ 3 \end{bmatrix}$$

```
A= [0 2 ; 3 -2 ; 2 4 ; -1 -2 ];
```

```
B= [ 7 ; i ; 3 ];
```

```
A'
```

```
> 0 3 2 -1
```

```
> 2 -2 4 -2
```

```
transpose(A)
```

```
> 0 3 2 -1
```

```
> 2 -2 4 -2
```

```
B'
```

```
> 7 -i 3
```

```
transpose(B)
```

```
> 7 i 3
```

' ist die Komplexe-Konjugation. Sie unterscheidet sich nur dann von der Transponierten, wenn die Matrix komplexe Zahlen enthält.

Inverse Matrix

Bestimme die inverse Matrizen.

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & -2 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & -2 \end{bmatrix}$$

```
A= [ 0 2 ; 3 -2 ];
```

```
B= [ 1 2 ; 3 -2 ];
```

```
C=inv(A)
```

```
> -1.0 1.0
```

```
> 0.5 0.0
```

```
% Kontrolle:
```

```
A*C
```

```
> 1.0 0.0
```

```
> 0.0 1.0
```

```
inv(B)
```

```
> error
```

inv(B) berechnet die inverse Matrix. Sie existiert aber nicht für alle Matrizen. Wieso, das sehen wir später.

Matrixprodukt vs. elementweises Produkt

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & -2 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$$

Berechne das Matrixprodukt (\odot) und das elementweise Produkt (\cdot).

- | | | |
|----------------|----------------|----------------|
| a) $A \odot B$ | c) $A \odot A$ | e) $B \odot B$ |
| b) $A \cdot B$ | d) $A \cdot A$ | f) $B \cdot B$ |

```
A= [0 2 ; 3 -2 ];
B= [ 0 ; 3 ];
A*B % a)
> 6 6
A.*B % b)
> error
A*A % c)
> 2 4
> 2 6
A.*A % d)
> 0 4
> 9 4
B*B % e)
> error
B.*B % f)
> 0
> 9
```

Mit `.*` werden nur die entsprechenden Matrix-Elemente miteinander multipliziert, mit `*` wird hingegen das Matrix-Produkt berechnet. Mit dem vorangestellten Punkt können viele Verknüpfungen Elementweise ausgeführt werden (`./` `.^`).

Lineare Abbildung

10.1 Linearität einer Abbildung \mathcal{L} überprüfen	279
10.2 Matrix der Darstellung einer linearen Abbildung berechnen	290
10.3 Matrizen für zusammengesetzte Abbildungen	295
10.4 Matrizen für Zeilenoperationen	299

Lernziele Lineare Abbildung

- Die Studierenden können die Linearität einer Abbildung L überprüfen. Sie kennen wichtige Merkmale einer linearen Abbildung z.B. $\mathcal{L}(\vec{0}) = \vec{0}$.
- Sie können Matrizen der Darstellung einer linearen Abbildung in einer Basis berechnen.
- Sie können aus den Matrizen (\mathbf{M}, \mathbf{N}) der Darstellungen von lineare Abbildungen $(\mathcal{F}(\vec{x}), \mathcal{H}(\vec{x}))$ die entsprechende Darstellungen berechnen.

$$\begin{array}{rcl}
 \mathcal{F}(\vec{x}) & \leftrightarrow & \mathbf{M} \odot \vec{x} \\
 \mathcal{H}(\vec{x}) & \leftrightarrow & \mathbf{N} \odot \vec{x} \\
 \lambda \cdot \mathcal{F}(\vec{x}) & \leftrightarrow & \lambda \cdot \mathbf{M} \odot \vec{x} \\
 \mathcal{F}(\vec{x}) + \mathcal{H}(\vec{x}) & \leftrightarrow & (\mathbf{M} + \mathbf{N}) \odot \vec{x} \\
 \mathcal{F}(\mathcal{H}(\vec{x})) & \leftrightarrow & \mathbf{M} \odot \mathbf{N} \odot \vec{x}
 \end{array}$$

- Sie können Matrizen angeben, die Zeilenoperationen entsprechen

10.1 Linearität einer Abbildung \mathcal{L} überprüfen

Abbildungen (Funktion)

Definition Abbildung/Funktion

Eine Abbildung (oder Funktion) \mathcal{L} ordnet jedem Element x einer Definitionsmenge D genau ein Element y einer Zielmenge Z zu.

$$\mathcal{L} : D \rightarrow Z, \quad x \mapsto y$$

Wir nennen

- x das Argument der Abbildung
- $y = \mathcal{L}(x)$ das Bild von x (oder den Funktionswert).

Infobox Begriffe: Abbildungen (Funktionen)

- Wir stellen uns Abbildungen gerne als Maschinen $\mathcal{L}(x)$ vor. In die Klammer (x) schreiben wir das, was wir der Maschine zur Verarbeitung übergeben.
- Wir nennen x auch den Input oder – wie oben – das Argument von \mathcal{L}
- Wir nennen $y = \mathcal{L}(x)$ auch den Output oder – wie oben – das Bild von x
- Sie haben bisher Abbildungen sicherlich unter dem Begriff ‘Funktion’ kennengelernt, z.B. $f(x) = x^2$ oder $g(x) = \sin(x)$. In unserem aktuellen Kontext würden wir schreiben $\mathcal{L}(x) = x^2$ oder $\mathcal{G}(x) = \sin(x)$ und für diese beiden Funktionen angeben $\mathcal{L} : \mathbb{R}^1 \rightarrow \mathbb{R}^1$ und auch $\mathcal{G} : \mathbb{R}^1 \rightarrow \mathbb{R}^1$
- Wird eine Abbildung allgemein angegeben $\mathcal{L}(\vec{x})$, dann nehmen wir an, dass die Definitionsmenge \mathbb{R}^m ist und die Zielmenge \mathbb{R}^n , mit $m, n \in \mathbb{N}$.

Beispiel 10.1 Zwei Notationen für lineare Abbildungen

J2MVFF

Geben Sie die Abbildungen in beiden Notationen an. Geben Sie an, für welchen Input die Funktion definiert ist und welche Dimension der Output hat.

$$\mathcal{L}(x, y, z) = \begin{pmatrix} -3y \\ 0 \end{pmatrix}$$

. Benutze auch $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$

Lösung:

Die andere Notation ist

$$\mathcal{L}(\vec{v}) = \begin{pmatrix} (0, -3, 0) \odot \vec{v} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3v_2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Das ist jedes Mal die selbe Abbildung. Um präzise zu sein, geben wir die Dimen-

sionen des Inputs und des Outputs an

$$\mathcal{L} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

Beispiel 10.2 Zwei Notationen für lineare Abbildungen

AP4X4W

Geben Sie die folgenden Abbildungen in alle Notationen an. Geben Sie an, für welchen Input die Funktion definiert ist und welche Dimension der Output hat.

a) $\mathcal{L}(x, y, z) = 5x - y + 1$

b) $\mathcal{R}(\vec{v}) = \vec{v} \odot \vec{w}$ mit $\vec{w} \in \mathbb{R}^3$.

c) $\mathcal{P}(x, y) = \begin{pmatrix} \cos(\varphi) \cdot x \\ \sin(\varphi) \cdot y \end{pmatrix}$ und $x, y, \varphi \in \mathbb{R}$

d) $\mathcal{C}(\vec{v}) = \vec{v} \odot \vec{v}$ wobei $\vec{v} \in \mathbb{R}^2$

Linearität

Definition Lineare Abbildung

Eine Abbildung $\mathcal{L} : V \rightarrow W, \vec{v} \mapsto \mathcal{L}(\vec{v})$ heisst **linear** genau dann, wenn für alle $\vec{v}, \vec{w} \in V$ und λ gilt:

- **Homogenität:** $\mathcal{L}(\lambda \cdot \vec{v}) = \lambda \cdot \mathcal{L}(\vec{v})$
- **Additivität:** $\mathcal{L}(\vec{v} + \vec{w}) = \mathcal{L}(\vec{v}) + \mathcal{L}(\vec{w})$

Dabei sind V und W Vektorräume, z.B. \mathbb{R}^n und \mathbb{R}^m und $\lambda \in \mathbb{R}$ ist ein Skalar.

[?, p.454]

Beispiel 10.3 Linearität

IMSW1Y

Zeigen Sie, dass die folgenden Abbildungen L linear oder nicht linear sind.

Wir schreiben $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \end{pmatrix}$

a) $\mathcal{L}(\vec{v}) = \vec{v} \odot \vec{w}$ mit $\vec{w} \in \mathbb{R}^3$.

b) $\mathcal{R}(x, y, z) = 5x - y + 1$

Lösung:

Die Untersuchung kann in einer beliebigen Notation gemacht werden. Hier übernehmen wir die Notation, die in der Aufgabenstellung gebraucht wurde.

a) Homogenität

$$\mathcal{L}(\lambda \cdot \vec{v}) = (\lambda \cdot \vec{v}) \odot \vec{w} = \lambda \cdot \underbrace{(\vec{v} \odot \vec{w})}_{=\mathcal{L}(\vec{v})} = \lambda \cdot \mathcal{L}(\vec{v})$$

Additivität

$$\mathcal{L}(\vec{u} + \vec{v}) = (\vec{u} + \vec{v}) \odot \vec{w} = \underbrace{\vec{u} \odot \vec{w}}_{=\mathcal{L}(\vec{u})} + \underbrace{\vec{v} \odot \vec{w}}_{=\mathcal{L}(\vec{v})} = \mathcal{L}(\vec{u}) + \mathcal{L}(\vec{v})$$

Die Funktion ist also linear

b) Homogenität:

$$\mathcal{R}(\lambda \cdot x, \lambda \cdot y, \lambda \cdot z) = 5 \cdot (\lambda \cdot x) - (\lambda \cdot y) + 1 \neq \lambda \cdot 5 \cdot x - \lambda \cdot y + \lambda = \lambda \cdot \mathcal{R}(x, y, z)$$

Wegen der 1, die addiert wird, ist es nicht möglich λ ganz auszuklammern. Also ist die Funktion nicht linear.

Beispiel 10.4 Bild des Nullvektors

RGK9W3

Wir betrachten die lineare Abbildung $\mathcal{L} : V \rightarrow W$, die Vektoren $\vec{x}_1, \vec{x}_2 \in V$ und $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$:

a) Berechnen Sie $\mathcal{L}(\vec{0})$

b) Stellen Sie $\mathcal{L}(\lambda_1 \vec{x}_1 + \lambda_2 \vec{x}_2)$ mit Hilfe von $\mathcal{L}(\vec{x}_1)$ und $\mathcal{L}(\vec{x}_2)$ dar.

Lösung:

a) Wir wissen, dass die Abbildung linear ist. Deshalb gilt

$$\mathcal{L}(\lambda \cdot \vec{v}) = \lambda \cdot \mathcal{L}(\vec{v}) \Rightarrow \mathcal{L}(\lambda \cdot \vec{0}) = \lambda \cdot \mathcal{L}(\vec{0})$$

Wir setzen nun $\lambda = 0$

$$\mathcal{L}(\underbrace{0 \cdot \vec{0}}_{=\vec{0}}) = \underbrace{0 \cdot \mathcal{L}(\vec{0})}_{=\vec{0}}$$

Links ändert die Multiplikation mit 0 nichts am Nullvektor, rechts erhalten wir ebenfalls den Nullvektor, denn jeder Vektor wird zum Nullvektor, falls er mit 0 multipliziert wird. Also

$$\mathcal{L}(\vec{0}) = \vec{0}$$

b) Wir benutzen Additivität und Homogenität:

$$\mathcal{C}(\lambda_1 \vec{x}_1 + \lambda_2 \vec{x}_2) = \mathcal{C}(\lambda_1 \cdot \vec{x}_1) + \mathcal{C}(\lambda_2 \cdot \vec{x}_2) = \lambda_1 \cdot \mathcal{C}(\vec{x}_1) + \lambda_2 \cdot \mathcal{C}(\vec{x}_2)$$

Satz Eigenschaften linearer Abbildungen

Gegeben sei eine lineare Abbildung $\mathcal{L} : V \rightarrow W$, die Vektoren $\vec{x}_1, \vec{x}_2 \in V$ und $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$:

- Der Nullvektor $\vec{0}$ in V wird auf den Nullvektor $\vec{0}$ in W abgebildet:

$$\mathcal{L}(\vec{0}) = \vec{0}.$$

Es kann aber weitere Vektoren $\vec{x} \neq 0$ mit $\mathcal{L}(\vec{x}) = \vec{0}$ geben.

- Das Bild einer Linearkombination von Vektoren ist gleich der Linearkombination der Bildvektoren, oder

$$\mathcal{L}(\lambda_1 \vec{x}_1 + \lambda_2 \vec{x}_2) = \lambda_1 \cdot \mathcal{L}(\vec{x}_1) + \lambda_2 \cdot \mathcal{L}(\vec{x}_2)$$

[?, p.454]

Finden wir $\mathcal{L}(\vec{0}) \neq \vec{0}$, dann ist die Abbildung sicher nicht linear.

Beispiel 10.5 Linearität

SAVYCE

Zeigen Sie, dass die folgenden Abbildungen L linear/nicht linear sind.

Wir schreiben $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \end{pmatrix}$

a) $\mathcal{L}(x) = x^2$ mit $x \in \mathbb{R}^1$.

b) $\mathcal{L}(\vec{v}) = \begin{pmatrix} \cos(v_1) \\ \sin(v_2) \end{pmatrix}$ mit $\vec{v} \in \mathbb{R}^2$.

c) $\mathcal{L}(x, y, z) = 5x - y + 1$ mit $x, y, z \in \mathbb{R}$.

Lösung:

a) Vortest

$$\mathcal{L}(\vec{0}) = 0^2 = 0$$

Dies könnte ein lineare Abbildung sein. Wir überprüfen die Homogenität:

$$\mathcal{L}(\lambda \cdot x) = (\lambda \cdot x)^2 = \lambda^2 \cdot (x)^2 \neq \lambda \cdot (x)^2$$

Wir sehen jetzt, dass es dennoch keine lineare Abbildung ist.

b) Vortest

$$\mathcal{L}(\vec{0}) = \begin{pmatrix} \cos(0) \\ \sin(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \neq \vec{0}$$

Dies ist also keine lineare Abbildung.

c) Vortest

$$\mathcal{L}(0, 0, 0) = 5 \cdot 0 - 0 + 1 \neq 0$$

Dies ist also keine lineare Abbildung.

Infobox Beweis der Linearität

Beim Beweis der **Homogenität** macht man typischerweise folgende Schritte (hier gezeigt an der Funktion $\mathcal{L}(\vec{v}) = \vec{v} \odot \vec{w}$, $\mathcal{L} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^1$ mit $\vec{w} \in \mathbb{R}^n$):

i) Funktion auswerten

$$\mathcal{L}(\lambda \cdot \vec{v}) = (\lambda \cdot \vec{v}) \odot \vec{w}$$

ii) λ ausklammern $\lambda(\vec{v} \odot \vec{w})$

iii) für einen Ausdruck wieder $\mathcal{L}(\vec{v})$ schreiben

$$\lambda \cdot \mathcal{L}(\vec{v})$$

Für die **Additivität** sind dies ähnliche Schritte:

i) Funktion auswerten

$$\mathcal{L}(\vec{u} + \vec{v}) = (\vec{u} + \vec{v}) \odot \vec{w}$$

ii) Ausdruck aufteilen (ausmultiplizieren): $\vec{u} \odot \vec{w} + \vec{v} \odot \vec{w}$

iii) Ausdrücke mit Hilfe von \mathcal{L} schreiben

$$\mathcal{L}(\vec{u}) + \mathcal{L}(\vec{v})$$

Beispiel 10.6 Lineare Funktion

9KBUT2

a) Wir betrachten die Funktion $f(x) = -3x$ also $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$. Berechnen Sie die Funktionswerte für

$$a = 3, b = 2, c = 3 + 2, b = 5 \cdot 3$$

b) Betrachten Sie ihre Resultate und formulieren Sie eine Hypothese, wie man die Funktionswerte für $u = v + w$ und $p = \lambda \cdot v$ berechnen kann, wenn man die

Bilder $f(v)$ und $f(w)$ kennt.

c) Untersuchen Sie, ob die Funktion $f(x) = m \cdot x$ linear ist.

d) Untersuchen Sie, ob die Funktion $f(x) = m \cdot x + c$ linear ist.

Beispiel 10.7 Matrix \odot Vektor linear?

591417

Wir betrachten die Abbildung

$$\mathcal{L}(\vec{v}) := \mathbf{M} \odot \vec{a} =: \vec{b}$$

mit der Matrix

$$\mathbf{M} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

Durch die Multiplikation der Matrix mit einem Vektor haben wir also eine Abbildung $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, denn $\vec{a} \in \mathbb{R}^2$ und $\vec{b} \in \mathbb{R}^2$. Untersuchen Sie, ob diese Abbildung linear ist, d.h. ob gilt

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(\lambda \cdot \vec{v}) &= \lambda \cdot \mathcal{L}(\vec{v}) \\ \mathcal{L}(\vec{v} + \vec{w}) &= \mathcal{L}(\vec{v}) + \mathcal{L}(\vec{w}) \end{aligned}$$

also

$$\mathbf{M} \odot (\lambda \cdot \vec{v}) = \lambda \cdot (\mathbf{M} \odot \vec{v}).$$

und

$$\mathbf{M} \odot (\vec{v} + \vec{w}) = \mathbf{M} \odot \vec{v} + \mathbf{M} \odot \vec{w}$$

Betrachten Sie in diesem Beispiel vorläufig nur die Vektoren

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} -1 \\ -3 \end{pmatrix} \text{ und } \lambda = 3$$

Wir werden später sehen, dass es viele Beispiele gibt für lineare Abbildungen — auch bei Themen, wo wir es nicht vermutet hätten. Der nachfolgende Satz besagt, dass die Matrix-Multiplikation ein Beispiel für eine lineare Abbildung ist.

Satz Matrix-Vektor-Multiplikation als lineare Abbildung

Sei $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ eine Matrix mit m Zeilen und n Spalten. Die Abbildung

$$\mathcal{L} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

mit $\mathcal{L}(\vec{v}) := A \odot \vec{v}$ ist linear.

[?, p.456]

Wir hätten die Abbildung im Satz 10.2 auch mit dem Ausdruck

$$\vec{v} \mapsto \mathcal{L}(\vec{v}) := A \odot \vec{v}$$

definieren können.

Beispiel 10.8 Linearität

YHRNUS

Zeigen Sie, dass die folgenden Abbildungen L linear/nicht linear sind und geben Sie (falls möglich) die entsprechende Darstellung als Matrix in der Standard-Basis an.

Wir schreiben $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$

a) $\mathcal{L}(x, y) = \begin{pmatrix} \cos(\varphi) \cdot x \\ \sin(\varphi) \cdot y \end{pmatrix}$ und $\varphi \in \mathbb{R}$

g) $\mathcal{L}(\vec{v}) = \begin{pmatrix} v_1 + v_2 \\ v_1 \end{pmatrix}$

b) $\mathcal{L}(\vec{v}) = \vec{v} \odot \vec{v}$.

h) $\mathcal{L}(\vec{v}) = v_1$

c) $\mathcal{L}(x, y) = (5y + 2x)$

i) $\mathcal{L}(\vec{v}) = (v_1)^2$

d) $\mathcal{L}(\vec{v}) = -\vec{v}$

j) $\mathcal{L}(\vec{v}) = v_1 + 1$

e) $\mathcal{L}(x, y) = \begin{pmatrix} \cos(y) \\ \sin(x) \end{pmatrix}$

k) $\mathcal{L}(\vec{v}) = \begin{pmatrix} 3v_1 - 4v_2 \\ v_1 + 5v_2 \end{pmatrix}$

f) $\mathcal{L}(\vec{v}) = \begin{pmatrix} 0 \\ v_1 \cdot v_2 \end{pmatrix}$

Beispiel 10.9 Überprüfe, ob die Abbildung L linear ist.

410717

$$L(\vec{v}) = \frac{1}{101} \begin{pmatrix} v_1 - 10v_2 \\ -10v_1 + 100v_2 \end{pmatrix}$$

und $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$. Bestimme danach die Matrix M , für die gilt

$$L(\vec{v}) = M \odot \vec{v}.$$

10.2 Matrix der Darstellung einer linearen Abbildung berechnen

Satz Darstellung einer linearen Abbildung als Matrix

Zu jeder linearen Abbildung

$$\mathcal{L} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

gibt es genau eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, so dass

$$\mathcal{L}(\vec{x}) = A \odot \vec{x}.$$

[?, p.457]

Der Satz bedeutet, dass es zu jeder linearen Abbildung eine Matrix gibt, die erlaubt das Bild zu berechnen mit Hilfe der Matrix A und der Matrixmultiplikation

$$\mathcal{L}(\vec{x}) = A \odot \vec{x}.$$

Infobox Matrix der Darstellung

Zur linearen Abbildung $L : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ und der Basis $\vec{e}_1, \vec{e}_2 \dots \vec{e}_m$ gehört die Matrix

$$\mathbf{A} = [\mathcal{L}(\vec{e}_1), \mathcal{L}(\vec{e}_2), \dots] .$$

Sie enthält in den Spalten die Bilder der Basisvektoren. $\mathcal{L}(\vec{e}_j) \in \mathbb{R}^n$, also ist \mathbf{A} eine $n \times m$ -Matrix.

Beispiel 10.10 Matrix der Spiegelung

GNJDG3

Bestimme die Matrix der Spiegelung an der y -Achse. Vorgehen:

- Spiegle den Punkt $\vec{A} = \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix}$ an der y -Achse
- Spiegle die Vektoren $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ an der y -Achse.
- Bestimme die Matrix \mathbf{S} der Spiegelung an der y -Achse
- Überprüfe das Resultat indem du $\mathbf{S} \odot \vec{A}$ berechnest.

Lösung:

a) Spiegelung $\vec{A}' = \begin{pmatrix} -5 \\ -3 \end{pmatrix}$

b) $\vec{e}'_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\vec{e}'_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

c) Matrix

$$\mathbf{S} = [\vec{e}'_1, \vec{e}'_2] = \left[\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right] = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

d) Test

$$\mathbf{S} \odot \vec{A} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \odot \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -5 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Beispiel 10.11 Bestimme die Matrix der Abbildung, falls sie linear ist. 155513

a) $\mathcal{L} : \mathbb{R}^2 \mapsto \mathbb{R}^2$ definiert durch $\mathcal{L}(x, y) = \begin{pmatrix} x + y \\ x \end{pmatrix}$

b) $\mathcal{L} : \mathbb{R}^2 \mapsto \mathbb{R}$ definiert durch $\mathcal{L}(x, y) = 1$

c) $\mathcal{D} : \mathbb{P}(n) \mapsto \mathbb{P}(n)$ definiert durch $\mathcal{D}(p(x)) = \frac{d}{dx}p(x)$. \mathbb{P} sind alle Polynome von Grad n

- d) $\mathcal{D} : \mathbb{T} \mapsto \mathbb{T}$ definiert durch $\mathcal{D}(p(x)) = \frac{d}{dx}p(x)$. \mathbb{T} ist zweidimensional mit der Basis $\vec{e}_1 = \cos(x)$ und $\vec{e}_2 = \sin(x)$

Beispiel 10.12 Projektionen

EPVI4M

Wir betrachten die Projektion auf die Gerade $g : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$ ($\lambda \in \mathbb{R}$).

- a) Projizieren Sie folgende Punkte auf die Gerade.

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{B} = \begin{pmatrix} 0 \\ 17 \end{pmatrix}, \quad \vec{C} = \begin{pmatrix} 6 \\ 17 \end{pmatrix}, \quad \vec{D} = \begin{pmatrix} 12 \\ 34 \end{pmatrix}$$

- b) Betrachten Sie Ihre Resultate und formulieren Sie eine Hypothese, wie man die Projektionen der Vektoren $\vec{u} = \vec{v} + \vec{w}$ und $\vec{y} = \lambda \cdot \vec{v}$ berechnen kann, wenn man die Bilder $P(\vec{v})$ und $P(\vec{w})$ kennt. Hier bedeutet $P(\vec{w})$, dass \vec{w} auf den Punkt $P(\vec{w}) \in \mathbb{R}^2$ fällt durch die Projektion.

- c) Geben Sie die Projektion auf die Gerade $h : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \lambda \vec{a}$ ($\lambda \in \mathbb{R}$) an. Untersuchen Sie, ob diese Projektion linear ist.

- d) Untersuchen Sie, ob die Projektion auf die Gerade $j : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{R} + \lambda \vec{a}$ ($\lambda \in \mathbb{R}$, und $\vec{R} \neq \vec{0}$) linear ist

Beispiel 10.13 Bestimme die Matrix der Projektion auf die Gerade $g : y = -10x$. **051137**

Beispiel 10.14 Matrix einer linearen Abbildung **WEWKTK**

Wir betrachten

$$\vec{a} = a_1 \cdot \vec{e}_1 + a_2 \cdot \vec{e}_2 \text{ und } \mathbf{M} = \begin{bmatrix} m_{1,1} & m_{1,2} \\ m_{2,1} & m_{2,2} \\ \vdots & \vdots \\ m_{n,1} & m_{n,2} \end{bmatrix}$$

und eine lineare Abbildung $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^n$.

- a) Drücken Sie den Vektor $L(\vec{a})$ mit Hilfe von $L(\vec{e}_1)$ und $L(\vec{e}_2)$ aus.
- b) Benutzen Sie die Spalten-Vektoren von \mathbf{M} um das Produkt

$$\mathbf{M} \odot \vec{a}$$

auszudrücken.

- c) Zeigen Sie damit, dass die Darstellung von L die Matrix $\mathbf{M} = [L(\vec{e}_1), L(\vec{e}_2)]$ ist.

10.3 Matrizen für zusammengesetzte Abbildungen

Satz Skalares Vielfaches und Summe von linearen Abbildungen

Seien $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ und $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, \vec{x} lineare Abbildungen mit zugehörigen $(m \times n)$ -Matrizen A und B .

- Die Summe $L + S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\vec{x} \mapsto L(\vec{x}) + S(\vec{x})$ ist eine lineare Abbildung, und die zugehörige $(m \times n)$ -Matrix lautet $A + B$.
- Mit $\lambda \in \mathbb{R}$ ist das skalare Vielfache von $\lambda \cdot L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\vec{x} \mapsto \lambda \cdot L(\vec{x})$ eine lineare Abbildung mit zugehöriger $(m \times n)$ -Matrix $\lambda \cdot A$.

[?, p.459]

Infobox Ausführen von Transformationen nacheinander

Das Ausführen von Transformationen nacheinander entspricht dem **Multiplizieren von Matrizen**.

Die Abbildung $S \odot M$ bedeutet, **zuerst** M und dann S .

Satz Verkettung linearer Abbildungen

Seien $L : \mathbb{R}^l \rightarrow \mathbb{R}^n$ mit zugehöriger $(n \times l)$ -Matrix A und $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ebenfalls linear mit $(m \times n)$ -Matrizen B . Dann ist die Verkettung oder Verschachtelung $S \circ L : \mathbb{R}^l \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\vec{x} \mapsto S(L(\vec{x}))$, eine lineare Abbildung, und die zugehörige $(m \times l)$ -Matrix lautet $C = B \odot A$.

[?, p.459]

Infobox Verkettung von Abbildungen

$S \circ L$ bedeutet: zuerst L ausführen, dann S

$S \circ L$ heisst auch **Verschachtelung**

Beispiel 10.15 Verkettung linearer Abbildungen

370598

- Konstruieren Sie das Dreieck ABC
- Spiegeln Sie es an der x -Achse $A'B'C'$.
- Strecken Sie dann das Bild um den Faktor 2 in x -Richtung.
- Berechnen Sie das Bild von ABC unter der Abbildung $S \odot M$

Transformationen: Spiegelung x -Achse: $M = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$.

Streckung um Faktor 2 in x -Richtung: $S = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$.

Punkte:

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 10.16 Verkettung linearer Abbildungen

844538

Zeigen Sie, dass die Operatoren $L(p(x)) = x \cdot p(x)$ und $D(p(x)) = \frac{d}{dx}p(x) = p(x)'$ linear sind.

Zeigen Sie anhand des Polynoms $p(x) = 4 + 3x + 2x^2 + x^3$, dass

$$L(D(p(x))) = D(L(p(x)))$$

nicht gilt.

Beispiel 10.17 Darstellung einer lineare Abbildung als Matrix

738430

Es sei $\mathbf{P} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$. Ferner bilden

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{B} = \begin{pmatrix} -4 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{C} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

das Dreieck ABC .

- Berechnen Sie die Produkte $\vec{A}' = \mathbf{P} \odot \vec{A}$, $\vec{B}' = \mathbf{P} \odot \vec{B}$ und $\vec{C}' = \mathbf{P} \odot \vec{C}$. Zeichnen Sie die Dreiecke ABC und $A'B'C'$ in ein Koordinatensystem ein. Was ist der "Effekt der Matrix \mathbf{P} " auf das Dreieck?
- Bestimmen Sie die Matrix \mathbf{M} die das Dreieck an der y -Achse spiegelt und bestimmen Sie das Bild von ABC unter der Abbildung \mathbf{M} .
- Bestimmen Sie das Bild von ABC unter der Abbildung $\mathbf{M} \odot \mathbf{P}$.
- Bestimmen Sie das Bild von ABC unter der Abbildung $\mathbf{P} \odot \mathbf{M}$.
- Vergleichen Sie die Resultate aus den beiden letzten Teilaufgaben. Was schließen Sie daraus? Wie erklären Sie sich das Resultat?

10.4 Matrizen für Zeilenoperationen

Infobox Zeilenoperationen in einer Matrix speichern

Eine Zeilenoperation wird als Matrix dargestellt, indem die Zeilenoperation auf die Zeilen der Einsmatrix $\mathbb{1}$ angewendet werden.

Beispiel 10.18 Zeilenumformungen

R9UR2T

Berechnen Sie die Matrix, die

- die zweite Zeile mit $\frac{1}{3}$ multipliziert: \mathbf{L}

b) von der ersten Zeile 2-mal die zweite Zeile abzieht: **D**

c) die beiden Zeilen vertaut: **S**

Wenden Sie schliesslich die Matrizen (**S** \odot **D** \odot **L**) auf die erweiterte Koeffizientenmatrix des folgenden Gleichungssystems an:

$$\left| \begin{array}{cc|c} -6x & 2y & = 7 \\ -9x & & = 12 \end{array} \right| \text{ d.h. } \begin{bmatrix} -6 & 2 & 7 \\ -9 & 0 & 12 \end{bmatrix} =: \mathbf{M}$$

Lösung:

a) $\mathbf{L} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$

b) $\mathbf{D} = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

c) $\mathbf{S} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

Wir erhalten nacheinander

$$\underbrace{\begin{bmatrix} -6 & 2 & 7 \\ -9 & 0 & 12 \end{bmatrix}}_{=\mathbf{M}} \rightarrow \underbrace{\begin{bmatrix} -6 & 2 & 7 \\ -3 & 0 & 4 \end{bmatrix}}_{=\mathbf{L} \odot \mathbf{M}} \rightarrow \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & 2 & -1 \\ -3 & 0 & 4 \end{bmatrix}}_{=\mathbf{D} \odot \mathbf{L} \odot \mathbf{M}} \rightarrow \underbrace{\begin{bmatrix} -3 & 0 & 4 \\ 0 & 2 & -1 \end{bmatrix}}_{=\mathbf{S} \odot \mathbf{D} \odot \mathbf{L} \odot \mathbf{M}}$$

Beispiel 10.19 Zeilenumformungen

XM6UY5

Wir betrachten das Gleichungssystem

$$\left| \begin{array}{ccc|c} L_1: & 3x & -5y & +11z & = & 7 \\ L_2: & -4x & +6y & -16z & = & -6 \\ L_3: & x & -2y & +3z & = & 4 \end{array} \right|$$

Wir wollen es mit folgenden Schritten lösen

$$(L'_3 = L_1; L'_1 = L_3), L'_2 = L_2 + 4L'_1, L''_3 = L'_3 - 3L'_1,$$

$$(L'''_3 = L'_2; L''_2 = L'_3), L_3^{(v)} = 2L''_2 + L'''_3$$

a) Führen Sie die Elimination aus.

b) Nun betrachten wir die erweiterte Koeffizientenmatrix

$$\mathbf{M} = \left[\begin{array}{ccc|c} 3 & -5 & 11 & 7 \\ -4 & 6 & -16 & -6 \\ 1 & -2 & 3 & 4 \end{array} \right]$$

und die Umformungen

$$\mathbf{T}_1 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{E}_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 4 & 1 & 0 \\ -3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Berechnen Sie $\mathbf{T}_1 \odot \mathbf{M}$ und $\mathbf{E}_1 \odot \mathbf{T}_1 \odot \mathbf{M}$. Welchen Zusammenhang mit der vorherigen Teilaufgabe können Sie herstellen?

c) Welche Matrizen stellen die folgenden Umformungen (\mathbf{T}_2 und \mathbf{E}_2) dar?

$$(L_3''' = L_2'; L_2'' = L_3''), (L_3^{(v)} = 2L_2'' + L_3''')$$

Hinweis: Sie finden die Matrizen, indem Sie die angegebenen Umformungen auf die Einheitsmatrix anwenden.

d) Überprüfen Sie Ihr Resultat, indem Sie nun $\mathbf{E}_2 \odot \mathbf{T}_2 \odot \mathbf{E}_1 \odot \mathbf{T}_1 \odot \mathbf{M}$ berechnen.

11.1 Grundoperationen	302
11.2 Vektoren und Matrizen	303
11.3 Symbolisches Rechnen	304

Lernziele Python

- Die Studierenden können Funktionen in Python benutzen.
- Sie können Listen und Arrays benutzen in Python.
- Sie können lineare Gleichungssysteme lösen in Python (`rref`, `null`).
- Sie können mit Hilfe von Python Graphen von Funktionen erzeugen.
- Sie können in Python symbolisch rechnen.

11.1 Grundoperationen

Infobox Grundoperationen und Konstanten π , e

Wir benutzen die numpy-Bibliothek und nennen sie `np`, deshalb werden Funktionen aus dieser Bibliothek z.B. mit `np.sqrt(9)` aufgerufen.

<code>+</code>	Plus
<code>-</code>	Minus
<code>*</code>	Skalare-Multiplikation und Matrix-Multiplikation
<code>/</code>	Skalare-Division (und Matrix-Division)
<code>sqrt(x)</code>	Quadratwurzel \sqrt{x}
<code>pi</code>	π
<code>exp(1)</code>	Eulersche Konstante e

Infobox Betrag, Logarithmen und trigonometrische Funktionen

Wir benutzen die numpy-Bibliothek und nennen sie `np`, deshalb werden Funktionen aus dieser Bibliothek z.B. mit `np.sign(-3)` aufgerufen.

<code>abs(x)</code>	Betrag einer Zahl $ x $
<code>sign(x)</code>	Vorzeichen einer Zahl $\text{sign}(x) = \begin{cases} 1 & x > 0 \\ 0 & x = 0 \\ -1 & x < 0 \end{cases}$
<code>log(x)</code>	Logarithmus zur Basis e
<code>log10(x)</code>	Logarithmus zur Basis 10
<code>log(x)/log(3)</code>	Logarithmus zur Basis 3

Trigonometrische Funktionen mit Bogenmass

<code>cos(x)</code>	Cosinus, x ist z.B. $\pi/2$
<code>sin(x)</code>	Sinus
<code>tan(x)</code>	Tangens
<code>arccos(x)</code>	Arkuskosinus = $\cos^{-1}(x)$
<code>arcsin(x)</code>	Arkussinus = $\sin^{-1}(x)$
<code>arctan(x)</code>	Arkustangens = $\tan^{-1}(x)$

11.2 Vektoren und Matrizen

Python wurde ursprünglich für die Matrizen-Rechnung entworfen. Deshalb ist vieles für die Matrizen-Rechnung optimiert und ausgelegt. Eine Liste (Vektor) ist z.B.

```
vv=np.array([1,3,5])
```

Mehrere Listen definieren die *Zeilen* einer Matrix:

```
A=np.array([[1,3],[1,0],[-1,7]])
```

```
B=np.array([[-1,1,-1],[-1,-1,1],[1,-1,-1]])
```

Infobox Grundoperationen für Vektoren

MXG6YS

<code>vv.shape</code>	Dimensionen des Vektors \vec{v}
<code>len(vv)</code>	Anzahl Elemente, d.h. Anzahl der Einträge
<code>np.linalg.norm(vv)</code>	Norm des Vektors $\ \vec{v}\ $,
<code>np.dot(vv, ww)</code>	Skalarprodukt der Vektoren \vec{v} und \vec{w}
<code>np.cross(vv, ww)</code>	Vektorprodukt der Vektoren \vec{v} und \vec{w}

Infobox Slicing

MT5TM5

```
A=np.array([[1,3],[1,0],[-1,7]])
```

<code>A[0,1]</code>	Auf einzelne Elemente zugreifen
<code>A[0,1]=111</code>	Auf einzelne Elemente neu definieren
<code>A[1,:]</code>	2. Zeile
<code>A[:,1]</code>	2. Spalte
<code>A[2,-1]</code>	letzte Spalte, 3. Zeile
<code>A[-1,1]</code>	2. Spalte, letzte Zeile

Infobox Spezielle Matrizen

MXG6YS

<code>eye(3)</code>	Einheitsmatrix, Matrix mit lauter Einsen auf der Diagonalen
<code>ones([3,2])</code>	Matrix mit lauter Einsen, 3 Zeilen, 2 Spalte
<code>zeros([3,2])</code>	Nullmatrix, 3 Zeile, 2 Spalten
<code>Dd=diag([3,1,2])</code>	Diagonalmatrix mit den Elementen 3, 1 und 2 auf der Diagonalen
<code>diag(Dd)</code>	Ist das Argument eine Matrix, wird die Diagonale extrahiert

Hier wird die Bibliothek `np` angegeben, da die Funktionen `mrref` und `mnull` dort nicht enthalten sind.

```
A.T
np.dot(B ,A)
bb/aa
aa* bb
np.power(aa, 2)
np.linalg.det(B)
np.linalg.inv(B)
mnull(C)

mrref(B)
np.linalg.matrix_rank(C)
```

```
Matrix transponieren
Matrixprodukt
Elementweise Multiplikation
Elementweise Division
Elementweise Potenz
Determinante einer Matrix
inverse Matrix
Nullraum. Nimmt an, dass in den Zeilen von C die Normalenvektoren der Ebenen stehen. Sucht alle Vektoren, die senkrecht stehen auf allen Normalenvektoren.a
Gauss-Jordan Elimination
Rang der Matrix A
```

11.3 Symbolisches Rechnen

Die Matrix-Funktionen wendet man an um lineare Probleme zu lösen. Es können aber auch nicht lineare Gleichungssysteme gelöst werden. Dazu benutzt man die Bibliothek für symbolisches Rechnen `sympy`. Bisher haben wir zwar Variablen benutzt, aber wir haben darin nur Zahlen gespeichert. Beim symbolischen Rechnen, können wir den Wert einer Variablen vorerst offen lassen.

Zuerst sagt man Python, dass man ein Variable als symbolische Variable benutzen will. Hier wollen wir `x` symbolisch benutzen

```
x = sym.Symbol('x', real=True)
```

Dann geben wir die Gleichung ein, hier $-90 + 15x + 15x^2 = 0$

```
sym.solve(-90 + 15*x + 15*x**2 , x, dict=True)
[{x: -3}, {x: 2}]
```

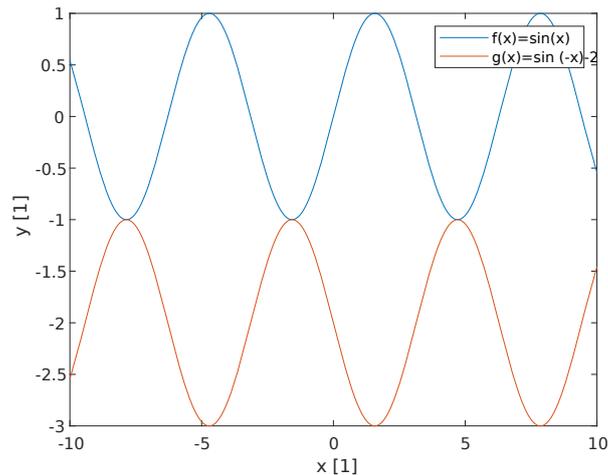
Beispiel 11.1 Graphen von Funktionen zeichnen

76B0UY

Plotten Sie die Funktionen $f(x) = \sin(x)$ und $g(x) = \sin(-x) - 2$ im Bereich $x \in [-10, 10]$

Befehle aus `np`: `sin`, `map`

Befehle der `matplotlib.pyplot` (`plt`) Bibliothek: `plot`, `xlabel`, `ylabel`, `show`



Python-Code Bereich und Funktionen definieren:

```
xlist = np.arange(-10., 10., 0.2)
def fun(x):
    return np.sin(x)
```

```
def gun(x):
    return np.sin(-x)-2
```

Funktionen auswerten und Plotten:

```
ylist=list(map(fun, xlist))
ylist=list(map(gun, xlist))
# red dashes 'r--', yellow squares 'bs', green triangles 'g^', blue
line 'b-'
plt.plot( xlist, ylist, 'b-', xlist, ylist, 'g^')
plt.ylabel('y [1]')
plt.show()
```

Beispiel 11.2 Hessesche Normalenform

GPNI6N

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} 10 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 11 \\ 0 \end{pmatrix}, g: y(x) = -\frac{4}{3} \cdot x + 2$$

- Erstelle eine Funktion $h(x,y)$, die den Abstand eines Punktes $[x,y]$ zu g berechnet
- Berechne damit den Abstand der Punkte P, Q zu g

Befehle: `abs`, `norm`, `dot`

Python-Code

```
# a)
```

```

Pp=[ 10,4] ; Qq= [ 11, 0]
def HesseNormal(x,y,coeff=[4,3,-6]):
    # Bestimmt Abstand zu Geraden
    # in:
    #     x,y: Koordinaten des Punktes
    #     coef: Koeffizienten der Gerade; default 4x+3y-6=0
    return np.dot( [x,y,1],coeff)/np.linalg.norm( coeff[0:2])
# b)
print(HesseNormal(10,4) )
# 9.2
print(HesseNormal(11,0) )
# 7.6

```

Beispiel 11.3 Inhomogene LGS

SLTNEO

Bestimmen Sie die Schnittmengen der Ebenen E_1 , E_2 und E_3

$$\left| \begin{array}{l} E_1: \quad 0 \quad +3y \quad -2z \quad = \quad 3 \\ E_2: \quad 3x \quad +0 \quad -1 \quad = \quad 6 \\ E_3: \quad -2x \quad +y \quad +0 \quad = \quad -3 \end{array} \right|$$

Befehle: `mrref`, `mnull`

Python-Code

```

#           x y z = const
Ae=np.array([ [ 0, 3, -2, 3 ]
              ,[ 3, 0, -1, 6],
              [-2, 1 ,0 , -3] ])
Aes=mrref( Ae) # Elimination
print(Aes) # d.h. Aufpunkt ist [ 2,1,0]
#[[ 1.  0. -0.333 2. ]
# [ 0.  1. -0.667 1. ]
# [ 0.  0.  0.  0. ]]
print(Aes[:,0:-1]) # Koeffizientenmatrix
#[[ 1.  0. -0.333 ]
# [ 0.  1. -0.667 ]
# [ 0.  0.  0.  ]]
riv=mnull( Aes[:,0:-1])
# d.h. der Richtungsvektor ist [ 1,2,3]
# Lösung Schnittgerade [2;1;0]+la*[ 1,2,3]
# mit la eine reelle Zahl

```

Beispiel 11.4 Summen

Y4AR4U

Berechnen Sie die Summe

$$\sum_{i=5}^{10} \frac{3 \cdot i}{(i+1)^{1/2}}$$

Befehle: `sum`, `arange`, `power`

Python-Code

```
tac=np.arange(5,10+1)
print(tac)
# 5 6 7 8 9 10
suc=(3*tac)/np.power(tac+1,1/2)
# 6.1237 6.8034 7.4246 8.0000 8.5381 9.0453
suc=sum(suc)
print(suc)
# 45.9352
```

Beispiel 11.5 Linearität einer Funktion

M27J2Z

- a) Zeigen Sie, dass die folgenden Abbildungen L linear/nicht linear sind.
b) Bestimmen Sie die Matrix der Abbildung (falls L linear ist)

$$L(x, y, z) = \begin{pmatrix} 5x \\ -y \end{pmatrix} \text{ und } L: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

Befehle aus der **sympy** Bibliothek: `symbols`, `simplify`, `Array`,

Python-Code

```
# a)
u, v, w, x, y, z, lam = sym.symbols('u v w x y z lam')
sym.init_printing(use_unicode=True)
def lf(x,y,z):
    return sym.Array([ 5*x,-y])
# Homogenität;
print(sym.simplify(lf(lam*x,lam*y,lam*z)-lam*lf(x,y,z)))
# Resultat [0,0] bedeutet, dass beide Ausdrücke gleich sind
# Additivität;
print(sym.simplify(lf(x,y,z)+lf(u,v,w)-lf(x+u,y+v,z+w)))
# Resultat [0,0] bedeutet, dass beide Ausdrücke gleich sind
# b)
Ma=np.array([ lf(1,0),lf(0,1) ])
#[[5 0]
# [0 -1]
# [0 0]]
```

Determinanten

12.1 Linearität der Determinante	310
12.2 Determinante von $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$	315
12.3 Determinante einer Dreiecksmatrix	318
12.4 Folgen der Linearität	322
12.5 Übungen	326
12.6 Regel von Cramer	328
12.7 Effiziente Berechnung der Determinante	332
12.8 Satz von Laplace	338
12.9 Multiplikationssatz und weitere Themen	340

Lernziele Determinanten

- Die Studierenden kennen die Linearität der Determinante.
- Sie können daraus Gesetze für die Berechnung der Determinante herleiten (Infobox 12.1)
- Sie können für $M \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ die Determinante mit der Regel von Sarrus oder dem Spatprodukt berechnen.
- Sie kennen die geometrische Bedeutung der Determinante (Länge, Fläche, Volumen etc).
- Sie können mit Hilfe einer Dreiecksmatrix die Determinante effizient berechnen (Infobox 12.9).
- Sie können mit dem Satz von Laplace die Determinante einer Matrix nach einer Spalte oder einer Zeile entwickeln.
- Sie können mit der Regel von Cramer die Lösung eines LGS berechnen.

- Die Studierenden kennen weitere Gesetze zur Bestimmung der Determinante, wie das Gesetz für das Matrix-Produkte und für die Transponierte einer Matrix.

Satz Gesetze für Determinanten von $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{N \times N}$

Im Folgenden können die Vektoren $\vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots$ als Spalten oder als Zeilen aufgefasst werden.

- $\det(\lambda \vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots) = \lambda \det(\vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots)$
- $\det(\vec{A}_1, \vec{A}_2 + \vec{d}, \dots) = \det(\vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots) + \det(\vec{A}_1, \vec{d}, \dots)$
- $\det(\vec{A}_1, \vec{A}_2 + \vec{A}_1, \dots) = \det(\vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots)$
- $\det(\vec{A}_2, \vec{A}_1, \dots) = -\det(\vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots)$
- $\det(\vec{A}_1, \vec{0}, \dots) = 0$
- $\det(\vec{A}_1, \vec{A}_1, \dots) = 0$
- $\det(\lambda \mathbf{A}) = \lambda^N \det(\mathbf{A})$
- Dreiecksmatrizen: $\det(\mathbf{A}) = a_{11} a_{22} \dots a_{NN}$
- $\det(\mathbf{A} \odot \mathbf{B}) = \det(\mathbf{A}) \cdot \det(\mathbf{B})$

12.1 Linearität der Determinante

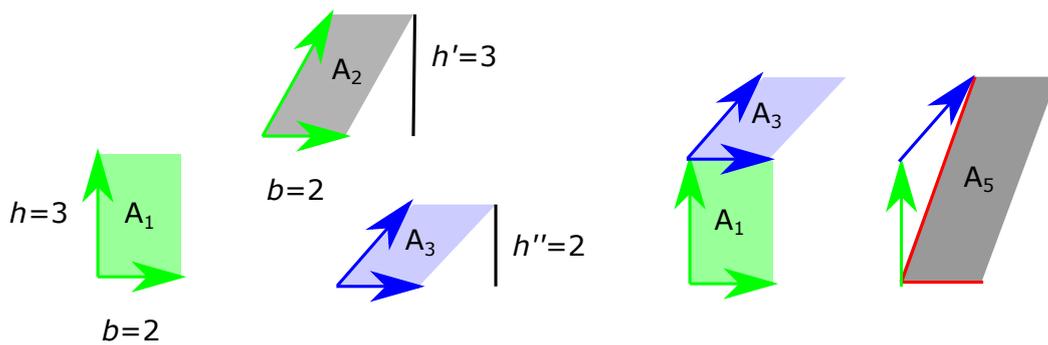
Wir verwenden die Definition der Determinante in zwei Dimensionen und leiten allgemeine Gesetzmässigkeiten der Determinante her. Wir machen das in zwei Dimensionen, weil wir das noch leicht aufzeichnen und uns gut vorstellen können. Die Gesetzmässigkeiten wie die Linearität und der Vorzeichenwechsel beim Vertauschen von Spalten einer Matrix sind aber für alle Matrizen in $\mathbb{R}^{N \times N}$ gültig, d.h. auch in mehr als zwei Dimensionen.

Infobox Determinante: Zeilen und Spalten

Wir beschränken uns darauf, das Vertauschen, Multiplizieren etc. von *Spalten* zu betrachten. Genau die selben Betrachtungen könnten aber ebenfalls für die *Zeilen* gemacht werden.

Beispiel 12.1 Fläche eines Parallelogramms 1

Q86D9C



Eine rechteckiger Aufkleber hat die Abmessungen $b = 2$ dm und $h = 3$ dm.

- Wie gross ist seine Fläche (grün)?
- Wie verändert sich die Fläche, die Höhe \vec{h} um den Faktor $\lambda = \frac{5}{3}$ gestreckt wird. Was passiert mit der Fläche, wenn in Richtung von \vec{b} gestreckt wird?
- Wir betrachten einen zweiten Aufkleber (blau). Welche Fläche hat er?
- Wie gross ist die Fläche der beiden zusammen.
- Wir gestalten eine Aufkleber, der aus A_1 und A_3 besteht. Welche Fläche hat er?
- Welches Fläche hat A_5 ?
- Verallgemeinern Sie jetzt:
 - Wie berechnet sich die Fläche eines Aufklebers mit den Kanten \vec{b} und \vec{h} ?
 - Wie verhält sich die Fläche, wenn eine Kante mit dem Faktor λ gestreckt wird?
 - Welche Fläche erhalten wir, wenn einen Kleber mit den Kanten \vec{b} und $\vec{h}_1 + \vec{h}_2$ gestalten?

- a) Berechne die Fläche eines Parallelogramms aufgespannt durch die Vektoren

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$$

Benutze dazu das Vektorprodukt.

- b) Überlege, welche Fläche ein Parallelogramm aufgespannt durch folgende Vektoren hat

$$11 \cdot \vec{a} \text{ und } \vec{b}$$

- c) Welche Fläche hat ein Parallelogramm aufgespannt durch

$$(\vec{a} + \vec{c}) \text{ und } \vec{b}$$

Lösung:

- a) Um das Vektorprodukt berechnen zu können, ergänzen wir die Vektoren

$$\vec{a}' = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{b}' = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

So erhalten wir

$$\vec{a}' \times \vec{b}' = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1 \end{pmatrix}$$

Der Eintrag in der z -Komponente ist die Fläche.

- b) Wir benutzen, dass das Vektorprodukt assoziativ ist mit einer Zahl und erhalten

$$F' = 11 \cdot (a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1)$$

- c) Wir benutzen, dass das Vektorprodukt distributiv ist und erhalten

$$F'' = \vec{a}' \times \vec{b}' + \vec{c}' \times \vec{b}' = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ c_1 \cdot b_2 - c_2 \cdot b_1 \end{pmatrix}$$

Definition Determinante für $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

Für die Matrix $A = \begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ ist die *Determinante*

$$\det(A) = a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1 .$$

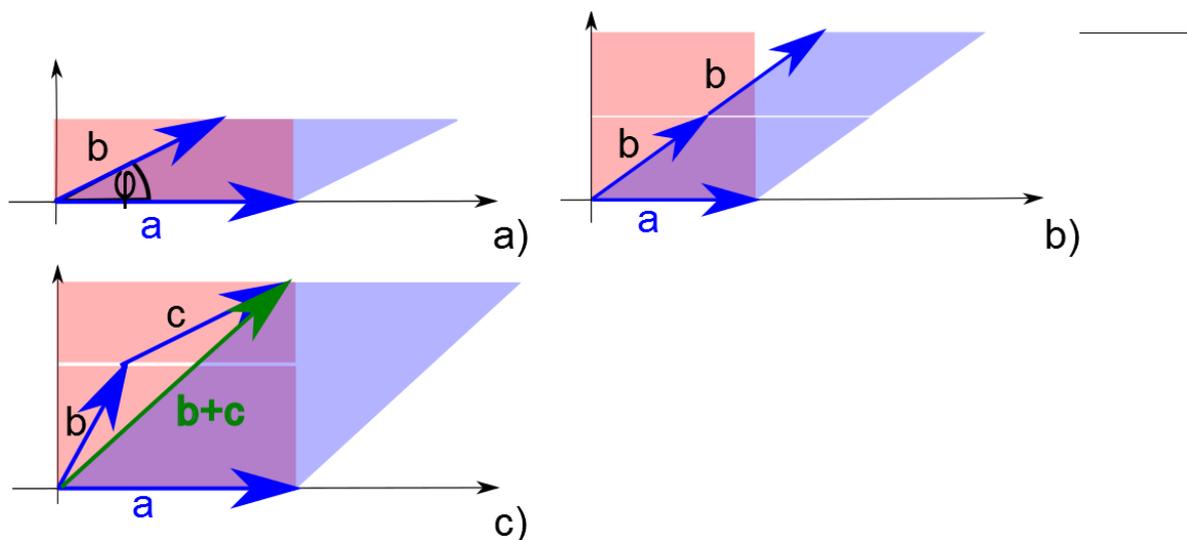


Abbildung 12.1: a) Die Determinante berechnet die Fläche des Parallelogramms aufgespannt durch \vec{a} und \vec{b} . b) Homogenität der Determinante: Die Fläche muss sich verdoppeln, wenn wir \vec{b} verdoppeln in der Länge. c) Additivität der Determinante: Wenn wir uns für die Fläche aufgespannt durch \vec{a} und $\vec{b} + \vec{c}$ interessieren, dann kann die grosse blaue Fläche berechnet werden aus der Summe der kleineren roten Flächen, die aufgespannt werden durch \vec{a} und \vec{b} bzw. \vec{a} und \vec{c} .

[?, Bd. 2 I 3.2]

Die Determinante berechnet den Flächeninhalt eines Parallelogramms aufgespannt durch die Vektoren $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$ und $\vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$, siehe Fig. 12.1 a). Wenn wir eine Kante um den Faktor λ länger machen, dann muss auch die Fläche des Parallelogramms um diesen Faktor anwachsen. Wir nennen das die **Homogenität der Determinante**, siehe Fig. 12.1 b). Wenn eine Fläche aufgespannt wird durch \vec{a} und $\vec{b} + \vec{c}$, dann muss sich aus geometrischen Gründen die Gesamtfläche zusammensetzen aus dem kleinen Flächen aufgespannt durch \vec{a} und \vec{b} bzw. \vec{a} und \vec{c} . Wir nennen das die **Additivität der Determinante**, siehe Fig. 12.1 c). Diese beiden Eigenschaften fassen wir zusammen als die **Linearität der Determinante**.

Infobox Linearität der Determinante

$$\det\left(\begin{pmatrix} \lambda \cdot a_1 & b_1 \\ \lambda \cdot a_2 & b_2 \end{pmatrix}\right) = \lambda \cdot \det\left(\begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{pmatrix}\right)$$

$$\det\left(\begin{pmatrix} a_1 + c_1 & b_1 \\ a_2 + c_2 & b_2 \end{pmatrix}\right) = \det\left(\begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{pmatrix}\right) + \det\left(\begin{pmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{pmatrix}\right)$$

d.h. die Determinante ist linear, wenn wir ganze Spalten (oder ganze Zeilen) als Argumente auffassen.

Beachte, dass die Determinante aufgrund der Linearität auch negative Werte annehmen kann, d.h. die Determinante berechnet die Fläche plus ein Vorzeichen.

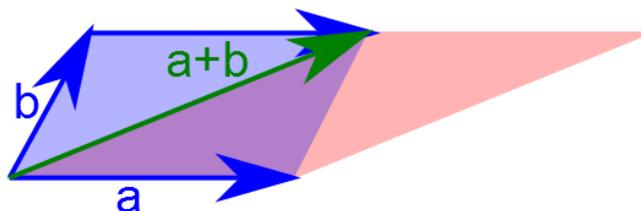


Abbildung 12.2: Die Fläche verändert sich nicht, wenn anstatt der Fläche des Parallelogramms aufgespannt durch \vec{a} und \vec{b} (blau), die Fläche aufgespannt durch \vec{a} und $\vec{b} + \vec{a}$ (rot) berechnet wird.

Infobox Additon von Spalten (oder Zeilen)

- Die Determinante ändert sich nicht, wenn eine Spalte zur anderen addiert wird. Siehe auch Fig. 12.2.
- Achtung: Die Multiplikation einer Spalte mit einer Zahl *verändert* die Determinante!
- $\det(\vec{a}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}) = 0$

Beispiel 12.3 Determinante $\mathbb{R}^{2 \times 2}$

UKQDY6

Berechnen Sie die Determinanant

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 37 & 35 \\ 57 & 55 \end{pmatrix}$$

Lösung:

Wir machen die Einträge kleiner, indem wir von der ersten Spalte die zweite abziehen:

$$\mathbf{A}' = \begin{pmatrix} 2 & 35 \\ 2 & 55 \end{pmatrix}$$

Jetzt können wir aus der ersten Spalte die 2 ausklammern und berechnen die Determinante

$$\det(\mathbf{A}) = 2 \cdot \det\left(\begin{pmatrix} 1 & 35 \\ 1 & 55 \end{pmatrix}\right) = 2 \cdot (55 - 35) = 40$$

Übrigens: Man könnte die Multiplikationen noch weiter vermeiden, indem man in einem weiteren Schritt die erste Zeile von der zweiten abziehen würde:

$$\det(\mathbf{A}) = 2 \cdot \det\left(\begin{pmatrix} 1 & 35 \\ 1 & 55 \end{pmatrix}\right) = 2 \cdot \det\left(\begin{pmatrix} 1 & 35 \\ 0 & 20 \end{pmatrix}\right) = 2 \cdot (20 - 0) = 40$$

Berechnen Sie die Determinanten

a) $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 232 & 447 \\ 242 & 457 \end{pmatrix}$

c) $\mathbf{D} = \begin{pmatrix} 382 & 44 \\ 362 & 24 \end{pmatrix}$

b) $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} 261 & 291 \\ 101 & 131 \end{pmatrix}$

d) $\mathbf{E} = \begin{pmatrix} 13247 & 13347 \\ 28469 & 28569 \end{pmatrix}$

12.2 Determinante von $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$

Definition Determinante in 3D

Sei \mathbf{A} eine 3×3 -Matrix, und \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} die Spalten von \mathbf{A} . Die Determinante ist dann definiert als

$$\det(\mathbf{A}) = [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] \text{ (Spatprodukt).}$$

Infobox Linearität des Spatprodukts

Das Spatprodukt ist linear in allen Argumenten, d.h.

$$[\lambda \cdot \vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = \lambda \cdot [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}]$$

und

$$[\vec{a} + \vec{d}, \vec{b}, \vec{c}] = [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] + [\vec{d}, \vec{b}, \vec{c}]$$

Diese Gleichungen gelten auch für die Addition und Multiplikation im zweiten Argument \vec{b} und im dritten \vec{c} .

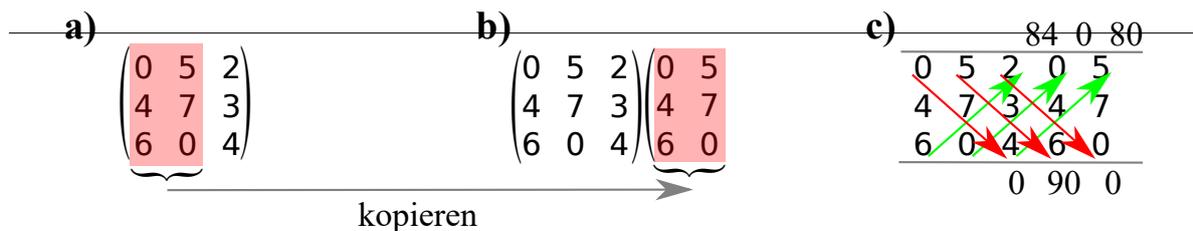


Abbildung 12.3: **a)** Die Regel von Sarrus ist ein graphisches Schema zur Berechnung der Determinante für $M \in \mathbb{R}^3$. **b)** Dabei werden die ersten beiden Spalten noch einmal als 4. und 5. Spalte kopiert. **c)** Entlang der 3 Diagonalen von oben nach unten (rot), werden die Produkte berechnet (0, 90 und 0). Davon werden die Produkte der 3 Diagonalen von unten nach oben (grün) abgezogen (84, 0 und 80). Wir erhalten also $0 + 90 + 0 - 84 - 0 - 80 = -74$

Satz Regel von Sarrus

Sei A die Matrix mit den Einträgen $a_{i,j}$, dann ist

$$\det(\mathbf{A}) = \underbrace{a_{11} \cdot a_{22} \cdot a_{33} + a_{12} \cdot a_{23} \cdot a_{31} + a_{13} \cdot a_{21} \cdot a_{32}}_{\text{Pfeile rot}} - \underbrace{a_{31} \cdot a_{22} \cdot a_{13} - a_{32} \cdot a_{23} \cdot a_{11} - a_{33} \cdot a_{21} \cdot a_{12}}_{\text{Pfeile grün}}$$

[?, p.174], [?, Bd. 2 I 3.1]

Beispiel 12.5 Spatprodukt und Regel von Sarrus

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

- Berechnen Sie die Determinanten mit dem Spatprodukt
- Berechnen Sie die Determinanten mit der Regel von Sarrus.

Lösung:

- Spatprodukt: Wir benennen die Spalten

$$\mathbf{A} = \left[\underbrace{\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\vec{a}}, \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}_{\vec{b}}, \underbrace{\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix}}_{\vec{c}} \right]$$

$$\underbrace{\vec{b} \times \vec{c}}_{=: \vec{d}} = \begin{pmatrix} 5 \\ -5 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{a} \odot \vec{d} = 10$$

b) Regel von Sarrus

$$\begin{aligned} \det(\mathbf{A}) &= 2 \cdot 1 \cdot 5 + 1 \cdot 2 \cdot 0 + (-1) \cdot 0 \cdot 0 \\ &\quad - 0 \cdot 1 \cdot (-1) - 0 \cdot 2 \cdot 2 - 5 \cdot 0 \cdot 1 \\ &= 10 \end{aligned}$$

**Beispiel 12.6 Berechnen Sie die Determinanten mit dem Spatprodukt
IDV7PK**

a) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 5 & 6 & 7 \\ 8 & 9 & 10 \end{pmatrix}$

c) $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} 5 & 1 & 7 \\ -3 & 2 & 10 \\ 5 & 10 & 9 \end{pmatrix}$

b) $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$

d) $\mathbf{D} = \begin{pmatrix} 1 & 7 & 3 \\ -3 & 1 & 9 \\ 10 & 1 & 8 \end{pmatrix}$

Beispiel 12.7 Determinanten 3D, Regel von Sarrus

T8SRHO

Berechnen Sie die Determinanten aus der vorherigen Aufgabe mit der Regel von Sarrus.

12.3 Determinante einer Dreiecksmatrix

Satz Determinante einer Dreiecksmatrix

Für Dreiecksmatrizen (Diagonale von $a_{1,1}$ bis $a_{n,n}$) ist die Determinante gleich dem Produkt der Diagonalelemente. Sei $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{N \times N}$ eine Dreiecksmatrix, dann gilt

$$\det(\mathbf{A}) = a_{1,1} \cdot a_{2,2} \cdot \dots \cdot a_{N,N} = \prod_{i=1}^N a_{i,i}$$

Für Matrizen mit der Diagonalen $a_{1,N}$ bis $a_{N,1}$ gilt

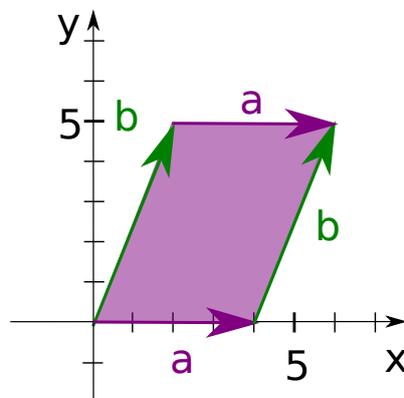
$$\det(\mathbf{A}) = (-1)^{\lfloor \frac{N}{2} \rfloor} \cdot a_{1,N} \cdot a_{2,N-1} \cdot \dots \cdot a_{N,1}$$

$\lfloor \frac{N}{2} \rfloor$ bedeutet abrunden. Wir erhalten z.B.

N	$\frac{N}{2}$	$\lfloor \frac{N}{2} \rfloor$	$(-1)^{\lfloor \frac{N}{2} \rfloor}$
1	0.5	0	1
2	1.	1	-1
3	1.5	1	-1
4	2.	2	1
5	2.5	2	1

Beispiel 12.8 Determinante einer Dreiecksmatrix

VDJ9NX



$$\mathbf{A} = (\vec{a}^T; \vec{b}^T) = \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 2 & 5 \end{pmatrix}$$

Berechnen Sie die Determinante. Benutze die geometrische Interpretation, dass nämlich die Determinante die Fläche des Parallelogramms berechnet.

In der Matrix \mathbf{A} sind die Vektoren \vec{a} und \vec{b} als Zeilen angeordnet.

Lösung:

Die Grundkante berechnen wir aus der Länge von \vec{a} in Richtung $a_1 = 4$. Die

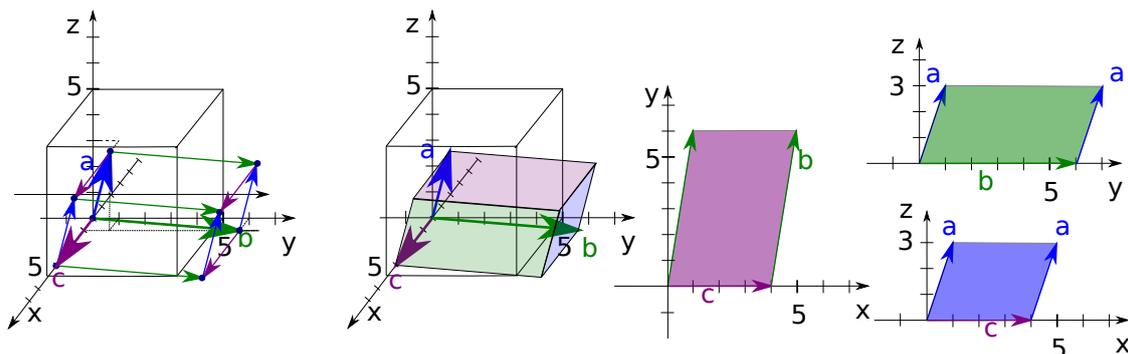
Höhe des Parallelogramms ist $b_2 = 5$.

$$\det(\mathbf{A}) = 4 \cdot 5 = 20$$

Beachte: Wenn wir das Parallelogramm kippen, d.h. durch die Variation von $b_1 = 2$, ändert sich die Fläche nicht. Nur die Diagonal-Elemente der Matrix \mathbf{A} haben einen Einfluss auf die Fläche.

Beispiel 12.9 Determinante einer Dreiecksmatrix

805275



Berechnen Sie die Determinante. Benutze die geometrische Interpretation, dass nämlich die Determinante das Volumen des Spats berechnet. In der Matrix \mathbf{A} sind die Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} als Zeilen angeordnet.

$$\mathbf{A} = (\vec{a}^T; \vec{b}^T; \vec{c}^T) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & 6 & 0 \\ 4 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.10 Dreiecksmatrizen

1F6GZM

Berechnen Sie wenn möglich die Determinanten mit der Regel von Sarrus und dann mit den Regeln für Dreiecksmatrizen. Vergleichen Sie die Resultate.

$$\text{a) } \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 0 & 6 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\text{d) } \mathbf{H} = \begin{pmatrix} 1 & 7 & 3 & 7 \\ -3 & 5 & 1 & 0 \\ 10 & 5 & 0 & 0 \\ 8 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{g) } \mathbf{L} = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 7 & 2 & 5 & 0 \\ 2 & 10 & 8 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \mathbf{F} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & 6 & 0 \\ 4 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{e) } \mathbf{J} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 6 & 0 \\ 3 & 1 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\text{h) } \mathbf{M} = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 10 & 8 \\ 7 & 5 & 5 & 0 \\ 3 & 1 & 0 & 0 \\ 7 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{c) } \mathbf{G} = \begin{pmatrix} 5 & 1 & 7 & 2 \\ 0 & -1 & 2 & 10 \\ 0 & 0 & 5 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{f) } \mathbf{K} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 4 \\ 1 & 6 & 0 \\ 3 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.11 Dreiecksmatrizen und Elimination

PSGF67

Eliminieren Sie. Berechnen Sie dann die Determinanten den Regeln für Dreiecksmatrizen.

$$\text{a) } \mathbf{E} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 2 & 8 & 7 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\text{c) } \mathbf{G} = \begin{pmatrix} 5 & 1 & 7 & 2 \\ 25 & 4 & 37 & 20 \\ 0 & 0 & 5 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \mathbf{F} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ -2 & 3 & -9 \\ 8 & 4 & 12 \end{pmatrix}$$

$$\text{d) } \mathbf{H} = \begin{pmatrix} 1 & 7 & 3 & 7 \\ -5 & -9 & -5 & -14 \\ 13 & 26 & 9 & 21 \\ 8 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.12 Determinanten von Dreiecksmatrizen

341887

Berechnen Sie die Determinanten der folgenden Matrizen. Benutzen Sie Eliminationen und den Satz über die Determinante von Dreiecksmatrizen.

a)
$$\begin{pmatrix} 0 & b & -1 \\ -b & 2 & 0 \\ 1 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

b)
$$\begin{pmatrix} 1 & x & x^2 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & b & b^2 \end{pmatrix}$$

c)
$$\begin{pmatrix} x & 0 & 0 & 0 & b_1 \\ -1 & x & 0 & 0 & b_2 \\ 0 & -1 & x & 0 & b_3 \\ 0 & 0 & -1 & x & b_4 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & x + b_5 \end{pmatrix}$$

12.4 Folgen der Linearität

Infobox Linearität Determinanten

Die Determinante ist linear in allen Argumenten, wenn wir Zeilen (oder Spalten) als Argument auffassen.

Infobox Vertauschen von Spalten (oder Zeilen)

Die Determinante ändert ihr Vorzeichen, wenn Spalten vertauscht werden.

Beispiel 12.13 Spalten vertauschen

X9E92Z

Wir kennen die Determinante $\det(\mathbf{N}) = \det([\vec{x}, \vec{y}]) = 2$. Berechnen Sie die Determinante von

$$\mathbf{M} = [\vec{y}, \vec{x}] \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

Bringen Sie dazu die Spalten von \mathbf{M} in alphabetische Reihenfolge.

Lösung:

Mit der Linearität erhalten wir

$$\det([\vec{y}, \vec{x}]) = \det([\vec{y}, \vec{x} + \vec{y}]) = \det([\vec{y} - (\vec{x} + \vec{y}), \vec{x} + \vec{y}]) = \det([-\vec{x}, \vec{x} + \vec{y} - \vec{x}]) = -\det([\vec{x}, \vec{y}])$$

Es werden hier immer ganze Spalten von einander abgezogen. Im letzten Schritt benutzen wir die Homogenität. Also $\det(\mathbf{M}) = -2$

Beispiel 12.14 Spalten vertauschen

NDW7G3

$$\mathbf{M} = [\vec{b}, \vec{a}, \vec{c}]$$

Wir wollen die Determinante von \mathbf{M} berechnen, indem wir die Spalten in alphabetische Reihenfolge bringen — denn von $\mathbf{P} = [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}]$ kennen wir die Determinante. Arbeiten sie z.B. mit $\det(\mathbf{P}) = 5$

- Bringen Sie die Spalten von \mathbf{M} in alphabetische Reihenfolge. Benutzen Sie dazu ausschliesslich die Linearität der Determinante.
- Verallgemeinern Sie: Wie ändert sich die Determinante, wenn wir Spalten (oder Zeilen) vertauschen?

Beispiel 12.15 Determinante der Transponierten

Berechne die Determinante von \mathbb{A}^\top mit

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{pmatrix}$$

Lösung:

Wir finden

$$\det(\mathbb{A}^\top) = \det\left(\begin{pmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{pmatrix}\right) = a_1 \cdot b_2 - b_1 \cdot a_2 = \det(\mathbb{A})$$

Infobox Determinante der Transponierten

- $\det(\vec{a}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{b}) = 0$

- $\det\left(\begin{pmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{pmatrix}^T\right) = \det\left(\begin{pmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{pmatrix}\right)$

Dies gilt übrigens auch in mehr als 3 Dimensionen

Infobox Geometrische Bedeutung der Determinante

- Für 1D definiert man $\det(a_{11}) = a_{11}$
- 1D Länge + Vorzeichen
- 2D Fläche + Vorzeichen
- 3D Volumen + Vorzeichen
- 4D und ND: Die Determinante ist das Hypervolumen des Hyper-Parallelogramms aufgespannt durch die Vektoren in den Spalten der Matrix + Vorzeichen

Beispiel 12.16 Lineare Abhängigkeit

468897

Bestimme x , so dass die Spaltenvektoren der Matrix A linear unabhängig sind.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & x & 2 \\ 6 & 5 & x \\ 0 & 5 & -5 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.17 Lineare Abhängigkeit

0GB96D

Bestimme x , so dass die Spaltenvektoren der Matrizen linear unabhängig sind.

a) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} x & 1 & 0 \\ 1 & x & -1 \\ 0 & -1 & x \end{pmatrix}$

b) $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} x & -1 & 0 \\ 0 & x & -1 \\ 0 & 3 & -x \end{pmatrix}$

Beispiel 12.18 Äquivalenzumformungen für die Determinante,

670545

Es soll die Determinante von $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ -1 & -3 \end{pmatrix}$ bestimmt werden. Anton formt folgendermassen um:

$$\mathbf{A}' = \begin{pmatrix} 0 & -9 \\ 1 & -6 \end{pmatrix}, \text{ also } \det(\mathbf{A}) = 0 \cdot (-6) + 9 = 9$$

mit den Zeilenumformungen:^a $\mathbf{A}' = (\mathbf{A}_1 + 2\mathbf{A}_2; \mathbf{A}_1 + \mathbf{A}_2)$.

Berta formt folgendermassen um:

$$\mathbf{B}' = \begin{pmatrix} 0 & -9 \\ -1 & -3 \end{pmatrix}, \text{ also } \det(\mathbf{A}) = 0 \cdot (-3) - (-1) \cdot (-9) = -9$$

mit den Zeilenumformungen: $\mathbf{B}' = (\mathbf{A}_1 + 2\mathbf{A}_2; \mathbf{A}_2)$.

Die Resultate für die Determinante unterscheiden sich durch das Vorzeichen. Anton und Berta sollten aber das gleiche Resultat erhalten. Wer hat den Fehler gemacht? Untersuchen Sie, ob wirklich beide zulässige Zeilenumformungen vorgenommen haben.

^aA₁ ist z.B. die erste Zeile von A

12.5 Übungen

Beispiel 12.19 Determinanten,

949369

Berechnen Sie die Determinanten der folgenden Matrizen. Verwenden Sie den Satz von Sarrus und den Satz über Determinante von Diagonalmatrizen. Nützen Sie ausserdem aus, dass die Addition von Zeilen (oder Spalten) die Determinante nicht verändert, dass aber die Vertauschung von Zeilen, das Vorzeichen der Determinante ändert. Überprüfen Sie Ihre Resultate mit Matlab (Befehl $\det(A)$).

a) $\begin{pmatrix} \sin(\varphi) & \cos(\varphi) \\ -\cos(\varphi) & \sin(\varphi) \end{pmatrix}$

f) $\begin{pmatrix} a & a & a \\ a & b & b \\ a & b & c \end{pmatrix}$

b) $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$

g) $\begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & 0 \\ 1 & 2-\lambda & 1 \\ 0 & 1 & 3-\lambda \end{pmatrix}$

c) $C = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 1 \\ 2 & 2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$

h) $\begin{pmatrix} 0 & 4 & 0 \\ 3 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$

d) $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 3 & 4 \end{pmatrix}$

i) $\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$

e) $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 1 & 3 & 6 & 10 & 15 \\ 1 & 4 & 10 & 20 & 35 \\ 1 & 5 & 15 & 35 & 70 \end{pmatrix}$

j) $\begin{pmatrix} 1 & x & x^2 \\ 1 & y & y^2 \\ 1 & z & z^2 \end{pmatrix}$

12.6 Regel von Cramer

Satz Regel von Cramer

Sei $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$, mit $\det(\mathbf{A}) \neq 0$ und $\vec{b} \in \mathbb{R}^n$. Die Lösung \vec{x} des Gleichungssystems

$$\mathbf{A}\vec{x} = \vec{b}$$

ist gegeben durch

$$x_k = \frac{\det(\vec{A}_1, \dots, \vec{b}, \dots, \vec{A}_n)}{\det(\mathbf{A})}$$

wobei \vec{b} die k -te Spalte ersetzt.

[?, Bd. 2 I 5.4, p. 92], [?, p.181]

Beispiel 12.20 Regel von Cramer

725615

Lösen Sie das lineare Gleichungssystem mit der Regel von Cramer.

$$\begin{cases} 5x_1 + 3x_3 = 2 \\ -x_1 + 2x_2 = 3 \\ 3x_2 + 1x_3 = 4 \end{cases}$$

Lösung:

Wir nennen die Koeffizienten Matrix

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 3 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \end{pmatrix} \text{ und die Inhomogenität } \vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

Dann lässt sich die Lösung des Gleichungssystems schreiben als

$$x_1 = \frac{\det(\vec{b}, \vec{A}_2, \vec{A}_3)}{\det(\mathbf{A})}, \quad x_2 = \frac{\det(\vec{A}_1, \vec{b}, \vec{A}_3)}{\det(\mathbf{A})}, \quad x_3 = \frac{\det(\vec{A}_1, \vec{A}_2, \vec{b})}{\det(\mathbf{A})}.$$

Die Determinanten sind

$$\begin{aligned} \det(\mathbf{A}) &= 10 + 0 + -9 + 0 + 0 + 0 = 1 \\ \det(\vec{b}, \vec{A}_2, \vec{A}_3) &= 4 + 27 + 0 + -24 + 0 + 0 = 7 \\ \det(\vec{A}_1, \vec{b}, \vec{A}_3) &= 15 - 12 + 0 + 0 + 0 + 2 = 5 \\ \det(\vec{A}_1, \vec{A}_2, \vec{b}) &= 40 + -6 + 0 + 0 - 45 + 0 = -11 \end{aligned}$$

Damit ist die Lösung

$$x_1 = \frac{7}{1} = 7, \quad x_2 = \frac{5}{1} = 5, \quad x_3 = \frac{11}{1} = 11.$$

Beispiel 12.21 Herleitung des Satzes von Cramer

260103

Leiten Sie den Satz von Cramer in drei Dimensionen her. Wir betrachten das folgende Gleichungssystem in Matrixschreibweise

$$\left(\vec{A}_1, \vec{A}_2, \vec{A}_3 \right) \odot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \vec{b}$$

Dabei fassen wir die erste Spalten von \vec{A} im Spaltenvektor \vec{A}_1 zusammen usw. Betrachten Sie vorerst nur die zweite Variable y .

Der Beweis ist nicht sehr intuitiv. Deshalb sind hier die Schritte angegeben:

- Nehmen Sie an, dass Sie die Lösung (x, y, z) des Gleichungssystems schon kennen würden und drücken Sie \vec{b} mit dieser Lösung aus
- Ersetzen Sie die zweite Spalte von A mit diesem Ausdruck für \vec{b}
- Berechnen Sie die Determinante dieser Matrix
- Lösen Sie nach y auf

Für die weiteren Unbekannten x und z beweist man dies genau gleich.

Beispiel 12.22 Regel von Cramer

911705

Lösen Sie die folgenden *inhomogenen quadratischen* linearen Gleichungssysteme mit Hilfe der Regel von Cramer:

a)

$$\begin{cases} -x + 10y + 5z = 3 \\ 3x - 6y - 2z = -2 \\ -8x + 14y + 4z = 6 \end{cases}$$

c)

$$\begin{cases} 3y + 2x = z + 1 \\ 3x + 2z = 8 - 5y \\ 3z - 1 = x - 2y \end{cases}$$

b)

$$\begin{pmatrix} 2 & -3 & 1 \\ 3 & -5 & 2 \\ 1 & -4 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 12 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.23 Gleichung der Parabel**044328**

Bestimmen Sie die Gleichung der Parabel ($f(x) = a \cdot x^2 + b \cdot x + c$) durch die Punkte $P = \begin{pmatrix} 1 \\ -8 \end{pmatrix}$, $Q = \begin{pmatrix} 2 \\ -12 \end{pmatrix}$, $R = \begin{pmatrix} -1 \\ -18 \end{pmatrix}$. Stellen Sie dazu ein Gleichungssystem auf und benützen Sie dann die Regel von Cramer.

12.7 Effiziente Berechnung der Determinante

Infobox Effiziente Berechnung der Determinante

In $N \geq 3$ wird die Determinante effizient berechnet, indem die Matrix mit dem Gauss-Verfahren auf Dreiecks-Form gebracht wird.

- Die Determinante verändert sich durch die Elimination $\mathbf{A}'_i = 1 \cdot \mathbf{A}_i + \nu \cdot \mathbf{A}_j$ ($i \neq j$) nicht. Wichtig ist, dass der Koeffizient vor $1 \cdot \mathbf{A}_i$ nur eine 1 sein darf, während $\nu \in \mathbb{R}$.
- Berechnen wir die Determinante aus der Dreiecksmatrix und multiplizieren mit der Hilfszahl f .
- Der Vorfaktor (Hilfszahl) ist am Anfang der Elimination $f = 1$.

Er

- ändert das Vorzeichen, wenn zwei Zeilen vertauscht werden $f' = f \cdot (-1)$.
- er wird mit $1/\lambda$ multipliziert, falls eine Zeile mit λ multipliziert wird $f' = f \cdot \frac{1}{\lambda}$.

Beispiel 12.24 Effiziente Berechnung der Determinante

721944

Berechnen Sie die Determinante effizient. Bringen Sie dazu die Matrix in Dreiecksform.

$$\mathbf{R} = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 12 \\ -1 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Lösung:

Beginn: Vorfaktor $f = 1$. Elimination:

$$\mathbf{R}' = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 12 \\ 0 & 9 & 12 \\ 0 & -12 & -20 \end{pmatrix}$$

mit den Umformungen $\mathbf{R}' = (\mathbf{R}_1; \mathbf{R}_2 + \mathbf{R}_1; \mathbf{R}_3 - 2\mathbf{R}_1)$. Damit wir besser eliminieren können, multiplizieren wir die 2. Zeile mit $1/3$. Das ändert den Vorfaktor $f' = \frac{1}{1/3} \cdot f = 3$.

$$\mathbf{R}'' = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 12 \\ 0 & 3 & 4 \\ 0 & -12 & -20 \end{pmatrix}$$

Schliesslich eliminieren wir wieder: $\mathbf{R}'' = (\mathbf{R}'_1; \mathbf{R}'_2; \mathbf{R}'_3 + 4\mathbf{R}'_2)$ und erhalten

$$\mathbf{R}''' = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 12 \\ 0 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix}$$

Die Determinante ist also

$$\det(\mathbf{R}) = 1 \cdot 3 \cdot (-4) \cdot f' = -12 \cdot 3 = -36$$

Beispiel 12.25 Effiziente Berechnung der Determinante

BL18CK

Berechnen Sie die Determinante effizient. Bringen Sie dazu die Matrix in Dreiecksform.

$$\mathbf{R} = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 & 8 \\ 20 & 0 & 0 & 4 \\ -5 & 1 & 0 & 0 \\ 10 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.26 Effiziente Berechnung der Determinante

519361

Berechnen Sie die Determinante effizient. Bringen Sie dazu die Matrix in Dreiecksform.

$$\mathbf{R} = \begin{pmatrix} 3 & 9 & 15 & 21 & 27 \\ 2 & 2 & 2 & 2 & 2 \\ 2 & 6 & -5 & -11 & -17 \\ 2 & 6 & 13 & 39 & 55 \\ 2 & 6 & 10 & 14 & 28 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.27 Effiziente Berechnung der Determinante**X4BOZP**

Berechnen Sie die Determinante effizient. Bringen Sie dazu die Matrix in Dreiecksform.

$$\mathbf{R} = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 12 \\ -1 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.28 Effiziente Berechnung der Determinante**245158**

Berechnen Sie die Determinante effizient. Bringen Sie dazu die Matrix in Dreiecksform.

$$\mathbf{R} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & 7 & 9 \\ 3 & 9 & 15 & 25 & 33 \\ 4 & 14 & 24 & 34 & 44 \\ 1 & 3 & 5 & 7 & 14 \\ 1 & 3 & 5 & 11 & 15 \end{pmatrix}$$

Berechnen Sie die Determinante effizient. Bringen Sie dazu die Matrix in Dreiecksform.

$$\mathbf{R} = \begin{pmatrix} 3 & 9 & 15 & 21 & 27 \\ 2 & 2 & 2 & 2 & 2 \\ 2 & 6 & -5 & -11 & -17 \\ 2 & 6 & 13 & 39 & 55 \\ 2 & 6 & 10 & 14 & 28 \end{pmatrix}$$

12.8 Satz von Laplace

Satz Determinanten-Entwicklungssatz (Satz von Laplace)

Sei $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Die Determinante von \mathbf{A} kann nach jeder Zeile oder jeder Spalte entwickelt werden:

- Entwicklung nach der i -ten Zeile

$$\det(\mathbf{A}) = \sum_{k=1}^n (-1)^{k+i} a_{ik} \det(\mathbf{A}_{ik})$$

- Entwicklung nach der k -ten Spalte

$$\det(\mathbf{A}) = \sum_{i=1}^n (-1)^{k+i} a_{ik} \det(\mathbf{A}_{ik})$$

\mathbf{A}_{ik} ist die $(n-1) \times (n-1)$ -Matrix, die durch Streichen der i -ten Zeile und k -ten Spalte entsteht.

Infobox Schema für die Vorzeichen $(-1)^{k+i}$

$$\begin{pmatrix} + & - & + & \dots \\ - & + & - & \dots \\ + & - & + & \dots \\ \dots & & & \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.30 Entwicklungssatz von Laplace

193792

Bestimmen Sie die Determinante der Matrix A . Benutze den Entwicklungssatz von Laplace.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$

Lösung

Entwicklung nach erster Spalte

$$\begin{aligned} \det(A) &= 1 \cdot \det\begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 8 & 9 \end{pmatrix} + (-1) \cdot 4 \cdot \det\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 8 & 9 \end{pmatrix} + 7 \cdot \det\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \\ &= 1 \cdot (-3) - 4 \cdot (-6) + 7 \cdot (-3) = 0 \end{aligned}$$

Beispiel 12.31 Entwicklungssatz von Laplace

522207

Bestimmen Sie die Determinante der Matrix A . Benutzen Sie dafür den Entwicklungssatz von Laplace.

Eliminieren Sie wenn nötig zuerst Einträge in einer ganzen Spalte bis auf einen Eintrag^a, bevor Sie nach einer geeigneten Zeile oder Spalte entwickeln.

a)

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 3 & 4 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 4 & 1 & 5 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

c)

$$C = \begin{pmatrix} 2 & 5 & -3 & -3 \\ -2 & -3 & 2 & -5 \\ 1 & 3 & -2 & 2 \\ -1 & -6 & 4 & 3 \end{pmatrix}$$

b)

$$B = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & -28 \\ 0 & 1 & 0 & 8 \\ 0 & 0 & 2 & -16 \end{pmatrix}$$

d)

$$D = \begin{pmatrix} 6 & 2 & 1 & 0 & 5 \\ 2 & 1 & 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 & -2 & 3 \\ 3 & 0 & 2 & 3 & -1 \\ -1 & -1 & -3 & 4 & 2 \end{pmatrix}$$

„Addieren oder Subtrahieren von Spalten oder Zeilen verändert die Determinante nicht

Beispiel 12.32 Determinante von Untermatrizen

311802

Berechne die Determinante der Matrix M und ihrer Untermatrizen N und P :

$$\mathbf{N} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 1 & -4 & 1 \\ -2 & 2 & 0 \end{pmatrix}, \mathbf{P} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 1 & -4 & 1 \\ -2 & 2 & 0 \end{pmatrix}, \mathbf{M} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 1 & -2 \\ -3 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -4 & 1 \\ 0 & -2 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

12.9 Multiplikationssatz und weitere Themen

Satz Multiplikationssatz

Seien $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$, so gilt

$$\det(\mathbf{A} \odot \mathbf{B}) = \det(\mathbf{A}) \cdot \det(\mathbf{B})$$

Satz Determinante der Inversen Matrix

$$\det(\mathbf{A}^{-1}) = \frac{1}{\det(\mathbf{A})}$$

Beispiel 12.33 Determinante eines Matrix-Produkts

801837

Berechne die Determinante der Matrix \mathbf{P} .

$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -3 & -3 & 9 \\ -9 & 0 & 9 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{10}{9} & \frac{8}{9} \\ \frac{2}{3} & \frac{8}{9} & \frac{19}{9} \\ \frac{1}{3} & \frac{10}{9} & \frac{14}{9} \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.34 Determinanten eines Matrix-Produkts

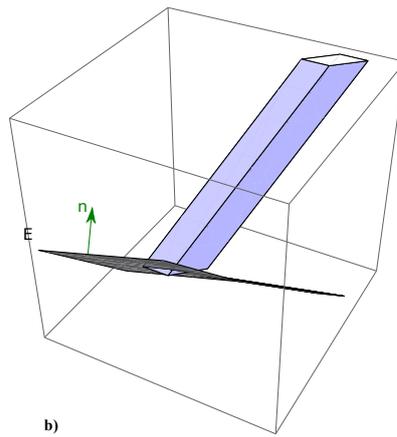
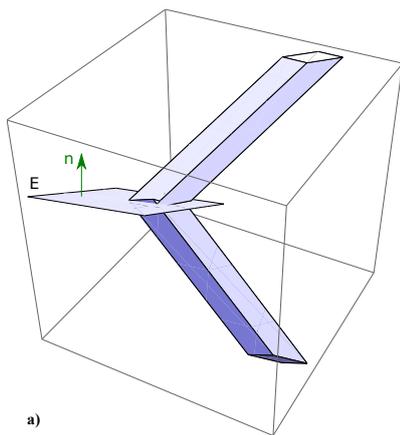
799761

Berechnen Sie die Determinante der Matrizen \mathbf{A} und \mathbf{T} . Benutze den Multiplikationssatz für Matrizen.

$$\mathbf{T} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & 0 \\ 3 & 1 & 7 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \mathbf{A} = \mathbf{T}^{-1} \begin{pmatrix} -5 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix} \mathbf{T}$$

Beispiel 12.35 Erhaltung der Struktur

J7DCU5



$$\mathbf{P} = \frac{1}{35} \begin{pmatrix} 34 & 3 & 5 \\ 3 & 26 & -15 \\ 5 & -15 & 10 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{S} = \frac{1}{35} \begin{pmatrix} 33 & 6 & 10 \\ 6 & 17 & -30 \\ 10 & -30 & -15 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{R} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Die Matrix \mathbf{P} stellt eine Projektion auf die Ebene $E : -x + 3y + 5z = 0$ dar und \mathbf{S} eine Spiegelung an E .

- a) Berechnen Sie die Determinanten von $\mathbf{P} \odot \mathbf{1}$, $\mathbf{S} \odot \mathbf{1}$ und \mathbf{R} .
- b) Weshalb fallen die Werte so aus? Argumentieren Sie u.a. mit der Form und dem Volumen des Quaders aufgespannt durch die Vektoren

$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- c) Wir interpretieren die Spalten von \mathbf{R} als Seiten eines Parallelepipeds. Berechnen Sie das Volumen.
- d) Überlegen Sie — ohne zu rechnen — welche Werte wir für die folgenden Determinanten erhalten sollten.

$$\det(\mathbf{P} \odot \mathbf{R}), \quad \det(\mathbf{S} \odot \mathbf{R}), \quad \det(\mathbf{S} \odot \mathbf{S} \odot \mathbf{R}), \quad \det(\mathbf{P} \odot \mathbf{S} \odot \mathbf{R}), \quad \det(\mathbf{R} \odot \mathbf{R}),$$

- e) Verallgemeinern Sie: Welche Werte haben die Determinanten

$$\det(\mathbf{A} \odot \mathbf{B}), \quad \det(\mathbf{A} \odot \mathbf{A}^{-1}) \quad \text{und} \quad \det(\mathbf{A}^{-1})$$

Beispiel 12.36 Determinanten der Transponierten

325124

Berechnen Sie die Determinanten der folgenden Matrizen. Benutzen Sie dazu den Satz von Sarrus und den Multiplikationssatz für Matrizen. Nutzen Sie zudem die Ähnlichkeit der Matrizen aus.

a)
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -4 \\ 5 & -1 & 0 \\ 4 & -2 & -3 \end{pmatrix}$$

b)
$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{3}{\sqrt{2}} & \frac{-4}{\sqrt{2}} \\ 5 & \frac{-1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 4 & \frac{-2}{\sqrt{2}} & \frac{-3}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

a) Für \mathbf{E} gilt

$$\mathbf{E}^T = -\mathbf{E}$$

b)
$$\mathbf{C} = \begin{pmatrix} \frac{1}{8}(1+\sqrt{2}) & 1 & 0 \\ \frac{1}{8}(1-\sqrt{2}) & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{8}(1+\sqrt{2}) & \frac{1}{8}(1-\sqrt{2}) & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Beispiel 12.37 Determinanten von linearen Abbildungen

F9X8FP

Bestimme die Determinante der folgenden linearen Abbildungen. Hinweis: Bestimme zuerst die Matrix M der Darstellung in einer Orthonormalbasis. Bestimme dann $\det(M)$.

a) $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definiert durch $T(\vec{x}) = \begin{pmatrix} 2x_1 - 9x_2 \\ 3x_1 - 5x_2 \end{pmatrix}$

b) $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definiert durch $T(x, y) = \begin{pmatrix} 2x - 9y \\ 3x - 5y \end{pmatrix}$

c) $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definiert durch $T(\vec{x}) = \begin{pmatrix} 3x_1 - 2x_3 \\ 5x_2 + 7x_3 \\ x_1 + x_2 + x_3 \end{pmatrix}$

d) $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definiert durch $T(x, y, z) = \begin{pmatrix} 2x + 7y - 4z \\ 4x - 6y + 2z \end{pmatrix}$

Beispiel 12.38 Determinanten von linearen Abbildungen

366248

Bestimme die Determinante der Abbildung $D(f(t)) = \frac{df}{dt}$ für die gegebene Basis.
Hinweis: Bestimme zuerst die Matrix D , die der linearen Abbildung entspricht.
Bestimme dann $\det(D)$

a) $\{e^t, e^{2t}, e^{3t}\}$

c) $\{\sin(t), \cos(t)\}$

b) $\{1, t, \dots, t^5\}$

Beispiel 12.39 Wronski-Determinante: Kreisscheibe

PRFWDN

Wir betrachten zunächst einen Kreis mit dem Radius $R = 3$ cm und die Polar-Koordinaten

$$x = \cos(\theta) \cdot r, \quad y = \sin(\theta) \cdot r$$

- a) Versuchen Sie die Fläche über das folgende Integral zu berechnen. Was stellen Sie fest?

$$F = \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{r=0}^3 1 \, d\theta \, dr$$

- b) Berechnen Sie die Wronski-Determinante und berechnen Sie damit das Volumen

$$F = \int 1 \, da$$

- c) Berechnen Sie nun in Polar-Koordinaten für die Kreisscheibe ($R = 3$ cm) die Integrale das Trägheitsmoment

$$I_1 = \int r^2 \, dv$$

Lösung:

- a) Das Integral ergibt

$$F = \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{r=0}^3 1 \, d\theta \, dr = 3 \cdot 2\pi = 6\pi$$

Das kann nicht die Fläche des Kreises sein, denn es würde sich berechnen über $F = \pi \cdot R^2 = 9\pi$

- b) Die Wronski-Determinante ergibt sich aus

$$\mathbf{W} : \begin{array}{c|cc} & r & \theta \\ \hline x = \cos(\theta) \cdot r & \frac{dx}{dr} = \cos(\theta) & -\sin(\theta) \cdot r \\ y = \sin(\theta) \cdot r & \frac{dy}{dr} = \sin(\theta) & \cos(\theta) \cdot r \end{array}$$

also

$$\mathbf{W} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \cdot r \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \cdot r \end{pmatrix}$$

und die Determinante ist $\det(\mathbf{W}) = \sin^2(\theta) \cdot r + \cos^2(\theta) \cdot r = r$ Wir berechnen also die Fläche

$$F = \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{r=0}^3 1 \cdot \underbrace{r}_{=\det(\mathbf{W})} \, d\theta \, dr = 2\pi \cdot 3^2 = 9 \cdot \pi$$

c) Das Trägheitsmoment ist

$$I_1 = \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{r=0}^3 r^2 \cdot \underbrace{r}_{=\det(\mathbf{W})} d\theta dr = \left[2\pi \frac{r^4}{4} \cdot \right]_{r=0}^3 = \frac{\pi}{2} \cdot 81$$

Beispiel 12.40 Wronski-Determinante

OGEVCM

Wir betrachten zunächst einen Zylinder der Länge $L = 10$ cm und mit dem Radius $R = 3$ cm und die Zylinderkoordinaten

$$x = \cos(\theta) \cdot r, \quad y = \sin(\theta) \cdot r, \quad z = z$$

a) Versuchen Sie das Volumen über das folgende Integral zu berechnen. Was stellen Sie fest?

$$V = \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{r=0}^3 \int_{z=0}^{10} 1 \, d\theta \, dr \, dz$$

Der Ausdruck ist inspiriert von

$$V = \int \int \int 1 \, dx \, dy \, dz$$

b) Berechnen Sie die Wronski-Determinante und berechnen Sie damit das Volumen

$$V = \int 1 \, dv$$

c) Berechnen Sie nun in Zylinderkoordinaten für den Zylinder oben ($L = 10$ cm und $R = 3$ cm) die Integrale

$$I_1 = \int \frac{1}{r^2} \, dv \quad I_2 = \int \frac{1}{r} \, dv$$

Welche der folgenden Aussagen sind korrekt

a) $\det(2\mathbf{A}) = 2 \cdot \det(\mathbf{A})$

b) $\det(\mathbf{A} \odot \mathbf{A} \odot \mathbf{A} \odot \mathbf{A} \odot \mathbf{A}) = \det(\mathbf{A})^5$

c) $\det(\mathbf{A}) = a_{1,n} \cdot a_{2,n-1} \cdot \dots \cdot a_{1,n}$ für $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit den Einträgen $a_{i,j} = 0$ falls $i + j > n + 1$.

d) $\det(\mathbf{A} + \mathbf{B}) = \det(\mathbf{A}) + \det(\mathbf{B})$

e) $\det(\mathbf{A} \odot \mathbf{B}) = \det(\mathbf{B} \odot \mathbf{A})$

f) $\det(\mathbf{B} \odot \mathbf{B}^\top \odot \mathbf{B}) = \det(\mathbf{B})^3$

Umkehrabbildung und inverse Matrix

13.1 Definitionen	351
13.2 Die inverse Matrix bestimmen	352
13.3 Ein reguläres LGS lösen mit A^{-1}	358
13.4 Kriterien für die Existenz der Inversen	363
13.5 Injektiv, surjektiv und bijektiv Abbildungen	367
13.6 Weitere Sätze über die Inverse	374
13.7 Maschenstromverfahren	378
13.8 Knotenpotentialverfahren	383
13.9 Orthogonale Matrizen und ihre Inverse*	385
13.10 Die inverse Matrix mit der Adjungierten*	386

Lernziele Inverse Matrix

- Die Studierenden können die inverse Matrix bestimmen mit dem Gauss-Jordan-Verfahren
- Sie können mit der inversen Matrix ein reguläres LGS lösen.
- Sie kennen Kriterien für die Existenz der inverse Matrix.
- Sie bestimmen ob ein injektiv, surjektiv oder bijektiv ist und wissen, dass bijektive Abbildungen invertiert werden können.
- Sie können lineare Netzwerke mit Matrizen beschreiben und darin Ströme und Spannungen berechnen.

13.1 Definitionen

Definition Matrix-Inverse

Sei A eine $n \times n$ -Matrix. Existiert eine Matrix B so, dass gilt

$$A \odot B = \mathbf{1}$$

so nennt man A invertierbar und die Matrix B die Matrix-Inverse von A .

Im Weiteren schreiben wir A^{-1} für die Matrix-Inverse von A und nicht wie oben B , d.h. wir schreiben

$$A \odot A^{-1} = \mathbf{1}$$

Die Matrix A^{-1} nennt man auch die inverse Matrix von A .

Definition Reguläre Matrizen und LGS

Eine Matrix A heisst **regulär**, falls A^{-1} existiert.

Eine Matrix A heisst **singulär**, falls die Inverse nicht existiert.

Eine LGS $A\vec{x} = \vec{b}$ heisst **regulär**, falls A^{-1} existiert.

13.2 Die inverse Matrix bestimmen

Beispiel 13.1 LGS lösen mit Gauss-Jordan

443930

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -4 \\ 0 & -10 & 41 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -10 \\ 103 \end{pmatrix}$$

Schreibe das Gleichungssystem zuerst als erweiterte Koeffizienten-Matrix. Wende dann das Gauss-Jordan Verfahren an.

Lösung:

Zuerst das Gauss Verfahren:

$$A = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -4 & -10 \\ 0 & -10 & 41 & 103 \end{array} \right] \rightarrow A' = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & -4 & -10 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right]$$

Mit der Zeilen-Umformung

$$A' = (A_1; A_2; A_3 + 10A_2)$$

Dann zusätzliche Schritte für Gauss-Jordan:

$$A'' = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -3 & -8 \\ 0 & 1 & -4 & -10 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right] \Rightarrow A''' = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right]$$

mit den Zeilen-Umformungen

$$\begin{aligned}\mathbf{A}'' &= (\mathbf{A}'_1 + \mathbf{A}'_2; \mathbf{A}'_2; \mathbf{A}'_3) \\ \mathbf{A}''' &= (\mathbf{A}''_1 + 3\mathbf{A}''_3; \mathbf{A}''_2 + 4\mathbf{A}''_3; \mathbf{A}''_3)\end{aligned}$$

Die Lösung kann jetzt direkt abgelesen werden:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Das Gauss-Jordan Verfahren wird in Matlab mit `rref` aufgerufen. Wird es benutzt um LGSs in erweiterter Koeffizienten-Form zu lösen — wie hier in diesem Beispiel — ist es das flexibelste Instrument um LGSs zu lösen. Also: Immer `rref` verwenden, wenn ein LGS mit Matlab gelöst werden soll.

Beispiel 13.2 Die Inverse bestimmen.

332829

Bestimme die Matrix-Inverse von $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & -2 & -6 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & -5 & -9 \end{pmatrix}$ mit dem Gauss-Jordan

Verfahren. Überprüfe das Resultat.

Lösung:

$$\begin{aligned}\mathbf{A} &= \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & -6 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -5 & -9 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) = \mathbf{1} \\ &= \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & -6 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 5 & 1 \end{array} \right) \\ &= \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & 0 & 1 & 30 & 6 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -9 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 5 & 1 \end{array} \right) \\ \mathbf{1} &= \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 12 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -9 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 5 & 1 \end{array} \right) = \mathbf{A}^{-1}\end{aligned}$$

Die Zeilen-Umformungen sind:

$$\begin{aligned}\mathbf{A}' &= (\mathbf{A}_1; \mathbf{A}_2; \mathbf{A}_3 + 5\mathbf{A}_2) \\ \mathbf{A}'' &= (\mathbf{A}'_1 + 6\mathbf{A}'_3; \mathbf{A}'_2 - 2\mathbf{A}'_3; \mathbf{A}'_3) \\ \mathbf{A}''' &= (\mathbf{A}''_1 + 2\mathbf{A}''_2; \mathbf{A}''_2; \mathbf{A}''_3)\end{aligned}$$

Kontrolle: Die Matrix-Inverse wurde richtig berechnet, denn es gilt

$$\mathbf{A} \odot \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{1} .$$

Beispiel 13.3 LGS lösen mit Gauss-Jordan

VTDGZN

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -4 \\ 0 & -10 & 41 \end{pmatrix}}_{=:B} \odot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 2 \\ -10 \\ 103 \end{pmatrix}}_{=:b}$$

- a) Wende das Gauss-Jordan-Verfahren an um die Inverse B^{-1} zu berechnen. Kontrolle:

$$B^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 31 & 3 \\ 0 & 41 & 4 \\ 0 & 10 & 1 \end{pmatrix}$$

- b) Überprüfe, ob B^{-1} die Inverse von B ist, indem du $B^{-1} \odot B$ berechnest.
- c) Berechne $B^{-1} \odot b$. Was stellst du fest, wenn du mit der Lösung von Beispiel 13.1 vergleichst?

Beispiel 13.4 LGS lösen mit Gauss-Jordan

WSCFYM

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 & -3 \\ 3 & -5 & 0 \\ -3 & 4 & 1 \end{pmatrix}}_{=:B} \odot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=:b}$$

- a) Schreibe das LGS als erweiterte Koeffizienten-Matrix. Löse das LGS mit dem Gauss-Verfahren.
- b) Wende dann das Gauss-Jordan-Verfahren an um die Inverse B^{-1} zu berechnen. Kontrolle:

$$B^{-1} = \begin{pmatrix} -5 & -13 & -15 \\ -3 & -8 & -9 \\ -3 & -7 & -8 \end{pmatrix}$$

- c) Überprüfe, ob B^{-1} die Inverse von B ist, indem du $B^{-1} \odot B$ berechnest.
- d) Berechne $B^{-1} \odot \vec{b}$. Was stellst du fest?

Beim Invertieren einer Matrix mit dem Gauss-Jordan Verfahren, werden die Umformungen auf die Einheitsmatrix angewendet. So werden die Zeilenumformungen auf der rechten Seite in der Einheitsmatrix "zwischengespeichert". Betrachten wir dazu eine Umformungen aus den vorherigen Beispiels: Beim ersten Schritt

$$A' = (A_1, A_2, A_3 + 5A_2)$$

Entsteht auf der rechten Seite die Matrix

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 5 & 1 \end{pmatrix}$$

Sie speichert die Umformung "3. Zeile plus 5 mal die 2. Zeile".

Beispiel 13.5 Berechne das Produkt $P \odot M$.

657484

$$P \odot \begin{pmatrix} 11 & 22 & 33 \\ 1 & 2 & 3 \\ 100 & 200 & 300 \end{pmatrix}$$

Beschreibe den Effekt von P auf M in Worten.

Diese Überlegungen können wir für alle Äquivalenzumformungen machen: Welche Umformungen angewendet wurden auf der linken Seite, das wird auf der rechten Seite gespeichert. Deshalb “enthält” am Schluss die Matrix auf der rechten Seite (A^{-1}) alle Umformungen um die ursprüngliche Matrix in die Einheitsmatrix umzuformen, deshalb gilt dann

$$A^{-1} \odot A = \mathbb{1}$$

Infobox Zulässige Umformungen Gauss-Jordan-Verfahren

- das Vielfache einer Zeile zu einer anderen addieren
- eine Zeile mit einer Zahl multiplizieren
- Zeilen vertauschen

Es sind die selben Umformungen wie beim Gauss-Verfahren (Definition 8.3 und Infobox 8.2), nur werden diese Schritte noch weiter ausgeführt, bis die Eins-Matrix $\mathbb{1}$ erzeugt wird.

Beispiel 13.6 Elementare Zeilenumformungen

CEPCBK

Forme das System $[A|\mathbb{1}]$ mit elementaren Zeilenumformungen in das System $[\mathbb{1}|B]$ um. Wie verhalten sich A und B zueinander?

a)
$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 3 & 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & -2 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

b)
$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 4 & 5 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -3 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 8 & 6 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

13.3 Ein reguläres LGS lösen mit A^{-1}

Inverse Matrizen erlaubt ein lineares Gleichungssystem

$$A\vec{x} = \vec{b}$$

wie folgt zu lösen. Wir multiplizieren von beiden Seiten \mathbf{A}^{-1} von links, dann ergibt sich:

$$\mathbf{A}^{-1}\mathbf{A}\vec{x} = \mathbf{A}^{-1}\vec{b}$$

Gemäss Definition ist das Matrixprodukt auf der linken Seite gleich der Einheitsmatrix,

$$\mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = \mathbf{1}$$

Da diese Matrix den Vektor \vec{x} nicht verändert ($\mathbf{1} \odot \vec{x} = \vec{x}$), können wir sie weglassen und erhalten die Lösung

$$\vec{x} = \mathbf{A}^{-1}\vec{b}.$$

Beispiel 13.7 Lösung des linearen Gleichungssystems mit der Inversen
786014

Berechne die Lösung \vec{x} des LGS mit Hilfe der Inversen

$$\mathbf{A}\vec{x} = \vec{b}$$

und

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 33 & -10 & -1 \\ 5 & 1 & -2 \end{pmatrix}, \mathbf{A}^{-1} = \begin{pmatrix} 21 & -1 & 11 \\ 61 & -3 & 32 \\ 83 & -4 & 43 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{b} = \begin{pmatrix} -1 \\ 22 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Lösung:

Es gilt:

$$\mathbf{A} \odot \vec{x} = \vec{b} \Rightarrow \mathbf{A}^{-1} \odot \mathbf{A}\vec{x} = \mathbf{A}^{-1} \odot \vec{b} \Rightarrow \vec{x} = \mathbf{A}^{-1} \odot \vec{b}$$

Also

$$\vec{x} = \mathbf{A}^{-1} \odot \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Weitere Erklärungen zu diesem Thema sind auch in [?, Bd. 2 I 5.5, p. 93] zu finden.

Beispiel 13.8 Gleichungssysteme lösen mit der Inversen

PDCPA1

Bei allen Aufgaben ist die Inverse der Koeffizientenmatrix gegeben. Lösen Sie die LGSs. Betrachten Sie am Schluss die Aufgaben b) und e) noch einmal. Was stellen Sie fest?

a)

$$\underbrace{\begin{pmatrix} -5 & 2 \\ -3 & 1 \end{pmatrix}}_{=: \mathbf{A}} \odot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 5 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=: \vec{b}} \text{ und } \mathbf{A}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 3 & -5 \end{pmatrix}$$

b)

$$\left| \begin{array}{cc|c} -2x & -2y & = 0 \\ -3x & -y & = 0 \end{array} \right| \text{ und } \mathbf{B}^{-1} = \begin{pmatrix} 0.25 & -0.5 \\ -0.75 & 0.5 \end{pmatrix}$$

c)

$$\underbrace{\begin{pmatrix} -3 & -14 & 6 \\ 1 & -19 & 5 \\ 6 & 1 & -4 \end{pmatrix}}_{=:C} \odot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} -66 \\ -78 \\ 18 \end{pmatrix}}_{=:b} \quad \text{und } C^{-1} = \begin{pmatrix} 71 & -50 & 44 \\ 34 & -24 & 21 \\ 115 & -81 & 71 \end{pmatrix}$$

d)

$$\left| \begin{array}{ccc|c} -1 & 5 & 1 & 55 \\ 0 & 149 & 5 & 1267 \\ 5 & 154 & 1 & 1247 \end{array} \right| \quad \text{und } D^{-1} = \begin{pmatrix} -621 & 149 & -124 \\ 25 & -6 & 5 \\ -745 & 179 & -149 \end{pmatrix}$$

e)

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 3 & 6 & 8 \\ 3 & 5 & 7 \\ -1 & 11 & 9 \end{pmatrix}}_{=:E} \odot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=:b} \quad \text{und } E^{-1} = \begin{pmatrix} -8. & 8.5 & 0.5 \\ -8.5 & 8.75 & 0.75 \\ 9.5 & -9.75 & -0.75 \end{pmatrix}$$

f)

$$\left| \begin{array}{ccc|c} 8 & 0 & -1 & 5 \\ -3 & 6 & -2.5 & 43.5 \\ 4 & -1 & 0 & -5 \end{array} \right| \quad \text{und } F^{-1} = \begin{pmatrix} -2.5 & 1 & 6 \\ -10 & 4 & 23 \\ -21 & 8 & 48 \end{pmatrix}$$

Beispiel 13.9 Bestimme die Inverse von A und löse das folgende LGS 183360

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{und } A \odot \vec{x} = \begin{pmatrix} 12 \\ 8 \\ -6 \end{pmatrix}$$

Beispiel 13.10 Matrix-Inverse

536550

Lösen Sie das folgende *inhomogenen* linearen Gleichungssysteme durch Invertierung der Koeffizientenmatrix A mit dem Gauss-Jordan-Verfahren. Geben Sie A^{-1} an.

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

Beispiel 13.11 Eindeutigkeit der Lösung

820317

Für welche Werte des reellen Parameters λ besitzt das inhomogene lineare Gleichungssystem (LGS) $A\vec{x} = \vec{c}$ genau eine Lösung?

$$\begin{pmatrix} 2 & \lambda & -1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 2 & 1 - \lambda & 3 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Beispiel 13.12 Eindeutigkeit der Lösung,

254537

Für welche Werte des reellen Parameters λ besitzt das inhomogene lineare Gleichungssystem genau eine Lösung?

$$\begin{pmatrix} -1 & \lambda & -1 \\ 0 & \lambda & -1 \\ 2 & 1-\lambda & 3 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Beispiel 13.13 Inverse bestimmen

SSWSXV

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a & -4 & -6 \\ -8 & 5 & 7 \\ -5 & 3 & 4 \end{pmatrix}, \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & b & 1 \\ -1 & 1 & -3 \end{pmatrix}$$

- a) Bestimmen Sie a und b so, dass \mathbf{B} die Inverse von \mathbf{A} ist.
- b) Lösen Sie mit den Resultaten von oben das lineare Gleichungssystem

$$\begin{vmatrix} x & +2y & -2z & = & 5 \\ 3x & +by & +z & = & 0 \\ -x & +y & -3z & = & a-1 \end{vmatrix}$$

13.4 Kriterien für die Existenz der Inversen

Satz Invertierbare lineare Abbildung

Sei $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ eine lineare Abbildung, $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und $L(\vec{x}) = \mathbf{A}\vec{x}$. Dann sind folgende Aussagen äquivalent:

1. \mathbf{A} ist invertierbar
2. $\det(\mathbf{A}) \neq 0$
3. Der Rang der Matrix \mathbf{A} ist n .
4. Die Spalten von \mathbf{A} sind linear unabhängig, d.h. $\dim S(\mathbf{A}) = n$.
5. Die Zeilen von \mathbf{A} sind linear unabhängig, d.h. $\dim Z(\mathbf{A}) = n$.
6. Die lineare Abbildung L ist bijektiv.
7. Für jedes \vec{b} hat die Gleichung $\mathbf{A}\vec{x} = \vec{b}$ genau eine Lösung.
8. Die Gleichung $\mathbf{A}\vec{x} = \vec{0}$ hat nur die Lösung $\vec{x} = \vec{0}$.
9. Der Kern von L besteht nur aus dem Nullvektor, d.h. $\dim \text{Kern}(L) = 0$.

[?, p.465]

Trifft eine der Aussagen aus dem vorhergehenden Satz zu, so existiert auch die inverse Abbildung $L^{-1}(\vec{x})$ und es gilt

$$L^{-1}(\vec{x}) = \mathbf{A}^{-1} \odot \vec{x}$$

Satz Matrix einer injektiven Abbildung

Sei $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ eine lineare Abbildung, $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und $L(\vec{x}) = \mathbf{A}\vec{x}$. Dann ist L injektiv genau dann, wenn die Matrix \mathbf{A} invertierbar ist.

[?, p.465]

Beispiel 13.14 Projektion

Y9HXCF

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \end{pmatrix}, \vec{Q} = \begin{pmatrix} 5 \\ 10 \end{pmatrix}, \vec{R} = \begin{pmatrix} 11 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{S} = \begin{pmatrix} -4 \\ -3 \end{pmatrix}, \vec{T} = \begin{pmatrix} -7 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{U} = \begin{pmatrix} -1 \\ -7 \end{pmatrix}$$

a) Berechnen Sie die Bilder der Punkte unter der Abbildung L mit der Abbildungsmatrix \mathbf{A}

$$L(x, y) = \begin{pmatrix} 16x + 12y \\ 12x + 9y \end{pmatrix} \text{ und } \mathbf{A} = \begin{pmatrix} 16 & 12 \\ 12 & 9 \end{pmatrix}$$

- b) Berechnen Sie die Inverse von A .
 c) Falls die Inverse nicht existiert, erklären Sie weshalb.

Lösung:

- a) Die Bilder lauten

$$\vec{P}' = \vec{Q}' = \vec{R}' = \begin{pmatrix} 200 \\ 150 \end{pmatrix}, \vec{S}' = \vec{T}' = \vec{U}' = \begin{pmatrix} -100 \\ -75 \end{pmatrix}$$

Es fällt auf, dass verschiedene Bildpunkte gleich ausfallen.

- b) Inversion von A

$$(\mathbf{A}|\mathbb{1}) = \left(\begin{array}{cc|cc} 16 & 12 & 1 & 0 \\ 12 & 9 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cc|cc} 4 & 3 & 1/4 & 0 \\ 12 & 9 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cc|cc} 4 & 3 & 1/4 & 0 \\ 0 & 0 & -3/4 & 1 \end{array} \right)$$

Hier kann die Elimination nicht weitergeführt werden, denn mit der zweiten Zeile $(0, 0)$ kann die 3 in der ersten Zeile nicht eliminiert werden. Die Inverse existiert nicht.

- c) Wir haben oben gesehen, dass A die Wirkung hat

$$\vec{P}, \vec{Q}, \vec{R} \xrightarrow{A} \vec{P}'$$

und

$$\vec{S}, \vec{T}, \vec{U} \xrightarrow{A} \vec{S}'$$

Die Umkehrfunktion müsste also zum Beispiel folgendes bewerkstelligen können

$$\vec{S}' = \begin{pmatrix} -100 \\ -75 \end{pmatrix} \xrightarrow{A^{-1}} \vec{S}, \vec{T}, \vec{U}$$

und das ist nicht möglich, denn das Matrix-Produkt $A^{-1} \odot \vec{S}'$ erzeugt einen einzigen Punkt und nicht drei verschiedene.

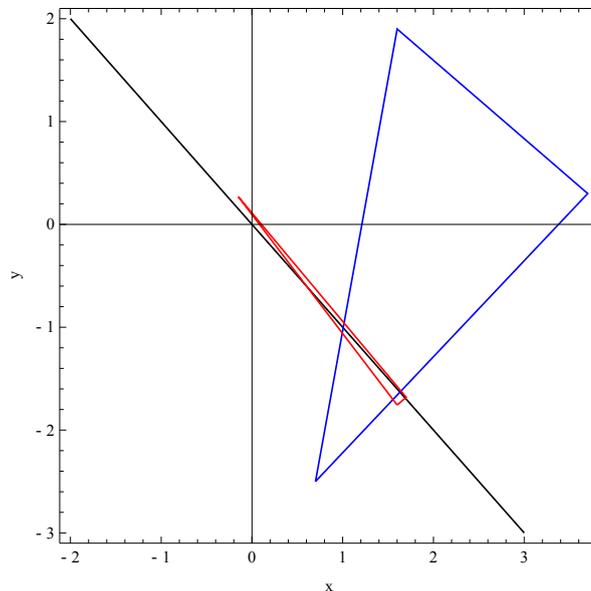
Beispiel 13.15 Projektion auf eine Gerade

ISMWWY

$$g: y = -x$$

- a) Projizieren Sie den Punkt $\vec{P} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$ orthogonal auf g .
 b) Wie lautet die Abbildung allgemein.
 c) Bestimme die Projektions-Matrix

d) Bestimme die Inverse von P.



Beispiel 13.16 Fast eine Projektion

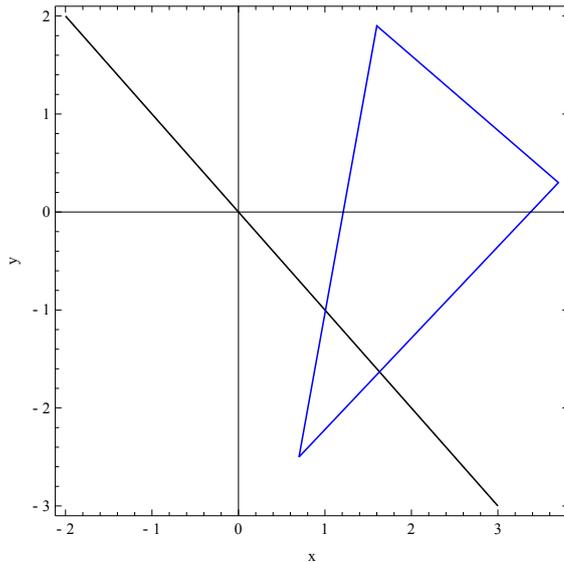
58II14

a) Berechne die Bilder der Punkte $\vec{A} = \begin{pmatrix} 0.7 \\ -2.5 \end{pmatrix}$, $\vec{B} = \begin{pmatrix} 3.7 \\ 0.3 \end{pmatrix}$, $\vec{D} = \begin{pmatrix} -1.6 \\ 1.9 \end{pmatrix}$ unter der Abbildung

$$Q = \frac{1}{16} \begin{pmatrix} 8 & -8 \\ -8 & 9 \end{pmatrix}$$

b) Zeichne die Bildpunkte. Beschreibe das Bild des Dreiecks in Worten.

c) Invertiere Q!



13.5 Injektiv, surjektiv und bijektiv Abbildungen

Definition Injektivität, Surjektivität und Bijektivität

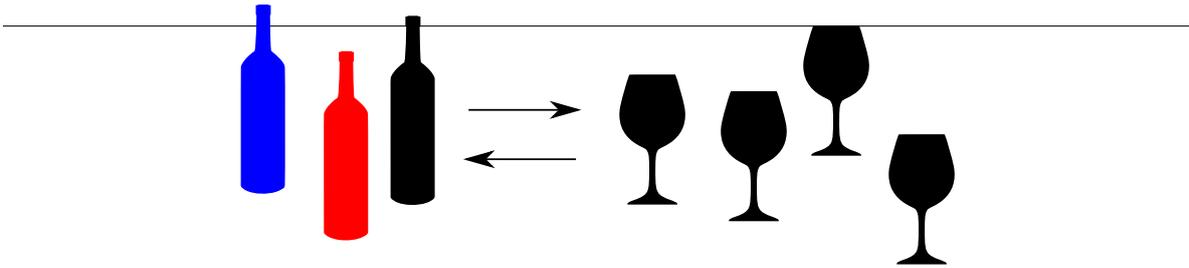
Sei L eine Abbildung^a von D nach Z oder in Symbolen

$$L : D \mapsto Z .$$

- L heisst **injektiv**, falls für je zwei Elemente $x_1, x_2 \in D$ mit $x_1 \neq x_2$ gilt:
 $L(x_1) \neq L(x_2)$.
- L heisst **surjektiv**, falls zu jedem $y \in Z$ mindestens ein $x \in D$ existiert mit
 $L(x) = y$.
- L heisst **bijektiv**, falls L injektiv und surjektiv ist.

^aDas Wort Abbildung bedeutet bereits, dass jedem $x \in D$ ein $y \in Z$ zugeordnet wird.

[?, p.10]

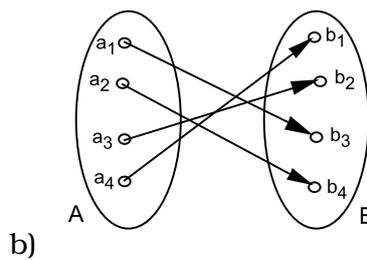
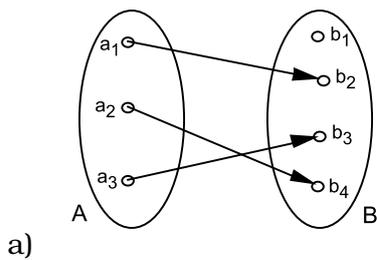


Wir können die Begriffe injektiv und surjektiv in einem Bild veranschaulichen. Wir betrachten die Flaschen x_1, x_2, x_3, \dots als Definitionismenge D und die gefüllten Gläser $L(x_1), L(x_2), L(x_3), L(x_4) \dots$ als Zielmenge. Injektiv bedeutet dann, dass verschiedene Flaschen nur in verschiedene Gläser geschüttet wurden (keine zwei Flaschen, wurden in das selbe Glas geschüttet). Und surjektiv bedeutet, dass es keine leeren Gläser gibt, nachdem eingeschenkt wurde.

Beispiel 13.17 Injektiv, surjektiv, bijektiv;

089077

Beurteilen Sie welche Eigenschaften die aufgeführten Funktionen besitzen:



a) $f : x \in \mathbb{R}^- \mapsto y \in \mathbb{R}^+ \text{ mit } y = x^2$

b) $f : x \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \mapsto y \in \mathbb{R}^+ \text{ mit } y = x^2$

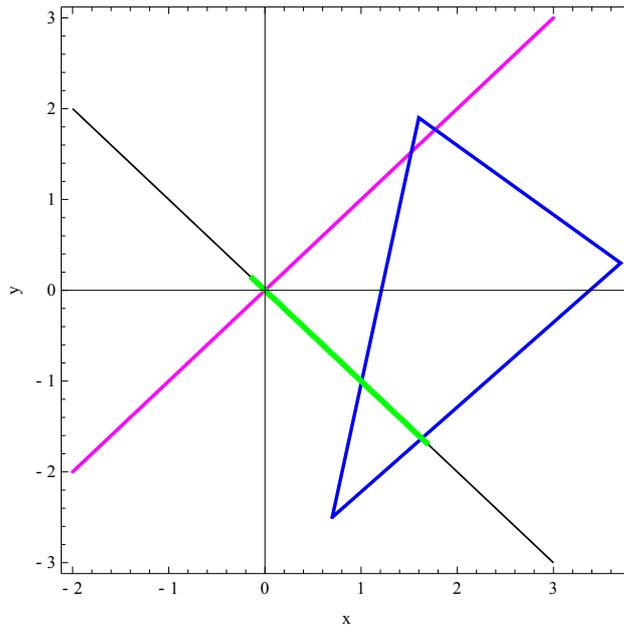


Abbildung 13.1: Bei der Projektion P wird die ganze violette Gerade auf den Ursprung abgebildet. Die Abbildung ist nicht injektiv. Deshalb gibt es keine Inverse.

Satz Existenz der Umkehrabbildung

Ist $L : D \mapsto Z$ bijektiv, so existiert eine eindeutige Abbildung $L^{-1} : Z \mapsto D$, die jedem $y \in Z$ ein $x \in D$ zuordnet mit $L(x) = y$. Diese Abbildung heisst Umkehrabbildung von L und wird als L^{-1} geschrieben.

[?, p.10]

In Abb. 13.1 wird gezeigt, dass die Abbildung Q die Abstände zur Geraden $g : y = -1x$ nur kleiner macht. Die Richtung $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ wird zwar geschrumpft, aber es wird nicht projiziert. Dann fallen durch die Abbildung Q keine weiteren Punkte auf die Gerade g ausser die, die schon darauf sind. Deshalb ist Q injektiv¹ und hat auch eine Inverse.

Infobox Eigenschaften der Projektion

- Informationen über eine oder mehr Dimension(en) gehen verloren.
- Es gibt noch mehr Vektoren als $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ die auf $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ abgebildet werden.
- Die Matrix, die eine Projektion enthält, erkennt man daran, dass die Spaltenvektoren linear abhängig sind.

¹surjektiv ist die Abbildung sowieso

Beispiel 13.18 Umkehrfunktion

081061

Betrachten Sie die Funktion $f(x) : x \in \mathbb{R} \mapsto y \in \mathbb{R}$ mit $y = m \cdot x + q$ ($m, q \in \mathbb{R}$).

- a) Bestimmen Sie für den Fall, dass f bijektiv ist, die Umkehrfunktion f^{-1} .
- b) Bestimmen Sie, für welche Werte von m und q die Funktion f bijektiv ist.
- c) Zeigen Sie, dass die in b) bestimmte Funktion f^{-1} tatsächlich die Umkehrfunktion von f ist, indem Sie nachprüfen, dass $f^{-1} \circ f = 1$ gilt.

Beispiel 13.19 Invertierbarkeit

980407

Welche der folgenden Matrizen lassen sich invertieren. Entscheiden Sie anhand der Determinante.

a) $\begin{pmatrix} 3 & -3 \\ 4 & -4 \end{pmatrix}$

b) $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -3 \\ 2 & -2 & 3 \\ 2 & 0 & -2 \end{pmatrix}$

c) $\begin{pmatrix} -10 & -5 & 2 & -6 \\ 4 & 3 & -1 & 5 \\ 1 & -1 & 0 & -4 \\ -7 & -4 & 0 & -4 \end{pmatrix}$

Welche der folgenden Matrizen lassen sich invertieren. Entscheiden Sie anhand der linearen Abhängigkeit der Zeilen.

a) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -5 \end{pmatrix}$

c) $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & -3 \\ 3 & 3 & 0 \\ 6 & 3 & -3 \end{pmatrix}$

b) $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & -3 \\ 3 & 3 & 0 \\ 2 & -4 & -3 \end{pmatrix}$

d) $\mathbf{D} = \begin{pmatrix} -5 & 1 & -1 & -1 \\ -1 & 3 & 1 & 1 \\ -6 & 1 & -2 & -2 \\ 4 & -4 & 2 & 2 \end{pmatrix}$

Definition Kern einer Abbildung L , Nullraum einer Matrix \mathbf{A}

Wir betrachten alle \vec{x} , die über $L(\vec{x})$ auf $\vec{0}$ abgebildet werden:

$$L(\vec{x}) = \vec{0}.$$

Diese Vektoren heissen **Kern** von L .

Die Matrix \mathbf{A} hat einen **Nullraum**. Es sind die Vektoren \vec{x} für die gilt

$$\mathbf{A}\vec{x} = \vec{0}.$$

Wir werden nicht unterscheiden zwischen einer linearen Abbildung L und der entsprechenden Abbildungsmatrix \mathbf{A} . Deshalb werden wir auch vom *Kern einer Matrix* sprechen.

Matrizen mit $\text{Kern}(\mathbf{A}) \neq \vec{0}$ lassen sich nicht invertieren. Um dies zu verstehen, halten Sie sich vor Augen, dass eine Abbildung einem Element der Bildmenge nur *ein* Element der Definitionsmenge zuordnen darf, damit sie invertierbar bleibt. Betrachten wir kurz den Fall, wo eine Abbildung zwei Elementen g_1 und g_2 das selbe Element h in der Bildmenge zuordnet. Bei der Umkehrabbildung ist nicht klar, ob

h auf g_1 oder g_2 abgebildet werden soll. Deshalb existiert keine Umkehrabbildung. Siehe auch Beispiel 13.14.

Gibt es ausser $\vec{0}$ noch andere Vektoren, die auf $\vec{0}$ abgebildet werden, ist die Abbildung A nicht umkehrbar.

Um den Nullraum zu bestimmen, lösen wir das Gleichungssystem $A\vec{x} = \vec{0}$. In der erweiterten Matrix-Form, braucht man die Nullen in der letzten Spalten nicht zu schreiben, da die Äquivalenttransformationen dort stets wieder Nullen ergeben.

Beispiel 13.21 Invertierbarkeit,

465999

Welche der folgenden Matrizen lassen sich invertieren. Bestimmen Sie dazu den Kern der Abbildungen mit Zeilenoperationen, d.h. löse $A\vec{x} = \vec{0}$.

a) $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$

b) $B = \begin{pmatrix} 0 & -4 & 7 \\ 0 & 0 & -4 \\ 0 & 4 & -1 \end{pmatrix}$

c) $C = \begin{pmatrix} -7 & 0 & -8 & -5 \\ 4 & 1 & 7 & 3 \\ -1 & 0 & -2 & -2 \\ -2 & -3 & -1 & 2 \end{pmatrix}$

Beispiel 13.22 Singuläre Matrix

1113CG

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

a) Bestimme k , so dass A singulär^a ist.

b) Bestimme die Werte von k , so dass B die Inverse von A ist.

c) Das System

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & k-1 & 1 & 0 & 0 \\ k & 0 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 6 & 2 & -3 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

kann durch elementare Zeilenoperationen in das System

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & a & b & c \\ 0 & 1 & 0 & d & e & f \\ 0 & 0 & 1 & g & h & i \end{pmatrix}$$

überführt werden. Benutze die Resultate von oben.

^asingulär=hat keine Inverse

13.6 Weitere Sätze über die Inverse

Beispiel 13.23 Linksinverse, Rechtsinverse

285208

Da die Matrizen nicht kommutativ sind, ergibt sich die Frage ob aus

$$\mathbf{A} \odot \mathbf{A}^{-1} = \mathbb{1}$$

auch folgt

$$\mathbf{A}^{-1} \odot \mathbf{A} = \mathbb{1} ?$$

Multiplizieren Sie dafür den ersten Ausdruck mit \mathbf{A}^{-1} und benutzen Sie die Gesetze für die Matrixmultiplikation (Satz 9.3)

Aus diesen Überlegungen (Beispiel) folgt, dass die Matrix mit ihrer Matrix-Inversen immer kommutiert.

Infobox Inverse für $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

Für

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

gilt

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix} = \frac{1}{\det(\mathbf{A})} \cdot \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

Dies gilt, falls \mathbf{A} regulär ist, d.h. $\det(\mathbf{A}) \neq 0$.

Beispiel 13.24 Inverse für $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

Invertieren Sie folgende Matrizen

a) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$

b) $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$

c) $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$

d) $\mathbf{D} = \begin{pmatrix} 9 & 5 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$

Infobox Weitere Gesetze für die Inverse

Seien A und B regulär, dann gilt

- $(A^{-1})^{-1} = A$
- $(A \odot B)^{-1} = B^{-1} \odot A^{-1}$
- $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$

Die Beweise für die Sätze finden sich in Beispiel 13.25.

Beispiel 13.25 Beweise für die Gesetze der Inversen

TPXL3B

Wir betrachten reguläre die Matrizen A und B .

a) Finden Sie Argumente, weshalb $(A^{-1})^{-1} = A$

b) Zeigen Sie, dass $(A \odot B)^{-1} = A^{-1} \odot B^{-1}$

c) Zeigen Sie, dass gilt

$$(A^{-1})^T = (A^T)^{-1}$$

Vorgehen:

i) Wir starten mit dem Ausdruck $A^{-1} \odot A = \mathbf{1}$

ii) Transponieren auf beiden Seiten

iii) Benutze

$$(A \odot B)^T = B^T \odot A^T$$

und vereinfache auf beiden Seiten

d) Vereinfachen Sie folgenden Ausdruck soweit wie möglich

$$(A \odot A^T)^{-1} A \odot (B^T \odot A)^{-1} \odot [(B^{-1})^T]^{-1}$$

Beispiel 13.26 Formal auflösen

CTX1KQ

Wir betrachten die Matrizen $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Löse Sie die Gleichungen formal nach X auf und geben Sie an, unter welcher Bedingung dies möglich ist.

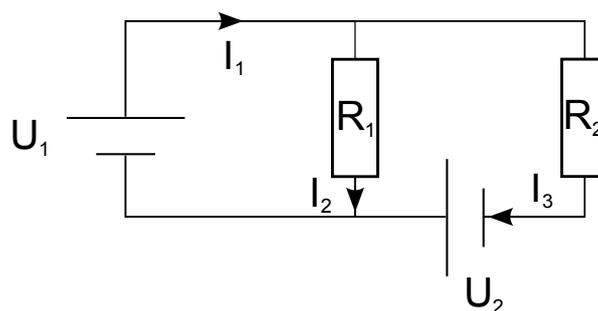
- a) $A \odot X = B$
- b) $3A \odot X = B \odot X$
- c) $(A \odot X)^T = 4X^T \odot B - 5C$
- d) $A \odot X = X \odot B$

13.7 Maschenstromverfahren

Beispiel 13.27 Bestimme die Ströme I_1 , I_2 und I_3

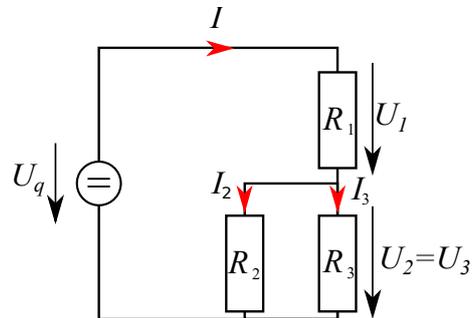
117132

Arbeite dabei mit der inversen Matrix. Rechnen Sie zunächst mit den bekannten Größen $R_1 = 1\Omega$, $R_2 = 0.5\Omega$ und $U_1 = 1\text{ V}$ und $U_2 = 2\text{ V}$. Rechnen Sie erst dann allgemein.



Beispiel 13.28 Netzwerkberechnung

99P61P



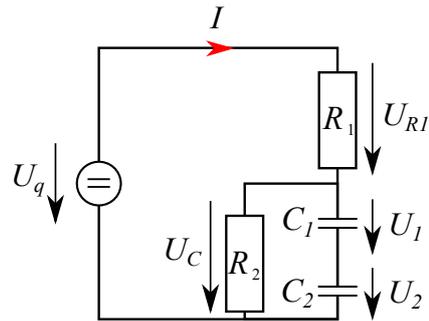
Berechnen Sie die Grössen I , I_2 , I_3 , U_1 und U_2 . Gehen Sie dafür wie folgt vor:

- Benutzen Sie die Knotengleichung, die Maschenregel und drei Mal das Ohmsche Gesetz.
- Stellen Sie ein LGS in der folgenden Form auf.

$$\mathbf{A} \odot \begin{pmatrix} I \\ I_2 \\ I_3 \\ U_1 \\ U_2 \end{pmatrix} = \vec{c},$$

- Benutzen Sie Matlab für die Inversion der Matrix.

Beispiel 13.29 Netzmasche mit Widerständen und Kondensatoren DNGT10

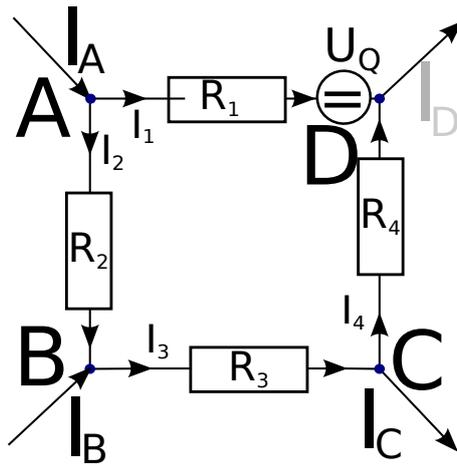


Berechnen Sie die Grössen I , U_C , U_{R1} , U_1 und U_2 . Gehen Sie dafür wie folgt vor:

- Benutzen Sie zwei Mal die Maschenregel, zwei Mal das Ohmsche Gesetz und die Ladungserhaltung.
- Stellen Sie ein LGS in der folgenden Form auf.

$$\mathbf{A} \odot \begin{pmatrix} I \\ U_C \\ U_{R1} \\ U_1 \\ U_2 \end{pmatrix} = \vec{c},$$

- Benutzen Sie Matlab für die Inversion der Matrix.



$$R_1 = 1 \Omega, R_2 = 2 \Omega, R_3 = 5 \Omega, R_4 = 2 \Omega, U_q = 19 \text{ V}, I_A = 2 \text{ A}, I_B = 1 \text{ A}, I_C = 1 \text{ A}$$

Berechnen Sie die vier Zweigströme I_1 , I_2 , I_3 und I_4 . Gehen Sie dafür wie folgt vor:

- Benutzen Sie dreimal die Knotengleichung und einmal die Maschengleichung.
- Stellen Sie ein LGS in der folgenden Form auf.

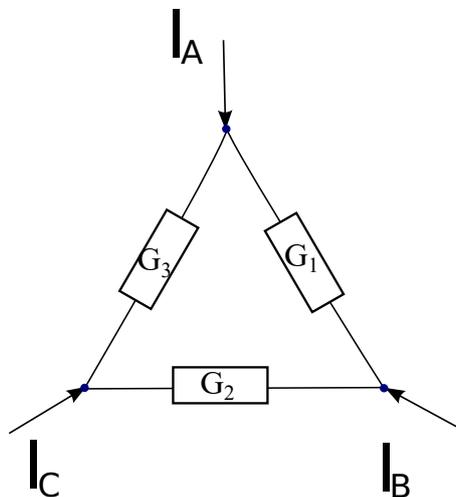
$$\mathbf{A} \odot \begin{pmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \\ I_4 \end{pmatrix} = \vec{c},$$

- Benutzen Sie Matlab für die Inversion der Matrix.

13.8 Knotenpotentialverfahren

$$G_1 = 0.2, G_2 = 0.8, G_3 = 0.84, I_1 = 1, I_2 = 1.2, I_3 = -2.4$$

- Knoten des Netzwerkes nummerieren + Bezugspfeile für Einströmungen einheitlich definieren (in das Netzwerk hinein)
- Aufstellen der UAM: Eigenleitwerte der Knoten auf der Hauptdiagonalen, Koppelleitwerte zwischen den Knoten negativ eintragen
- Einströmungsvektor aufstellen (positive Zählrichtung, für Bezugspfeil ins Netzwerk hinein)
- Potenzialnullpunkt wählen und entsprechende Zeile und Spalte streichen ($V_3 = 0$).
- Gleichungssystem numerisch lösen



13.9 Orthogonale Matrizen und ihre Inverse*

Definition Orthogonale Matrix

Ein Matrix $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ heisst orthogonal, wenn die Spaltenvektoren zueinander senkrecht stehen **und** normiert sind.

Achtung: Die Spalten einer orthogonalem Matrix bilden eine orthonormale Basis!

Beispiel 13.32 $\mathbf{A} \odot \mathbf{A}^\top$

ISWNGT

Überprüfen Sie ob die Matrix \mathbf{A} orthogonal ist. Berechnen Sie dann $\mathbf{A} \odot \mathbf{A}^\top$.

$$\mathbf{A} = \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$$

Wir wollen nun das Produkt $\mathbf{A}^\top \odot \mathbf{A}$ für alle orthogonale Matrizen \mathbf{A} berechnen. Dafür schreiben wir die Matrix mit Hilfe ihrer Spalten als

$$\mathbf{A} = [\vec{A}_1, \vec{A}_2, \dots]$$

Beim Transponieren verwandeln sich die Spalten in die Zeilen

$$\mathbf{A}^\top = \begin{pmatrix} \vec{A}_1^\top \\ \vec{A}_2^\top \\ \dots \end{pmatrix}$$

Wie in Matlab können wir durch die Transposition um einen Spaltenvektor in einen Zeilenvektor umwandeln! So ergibt das Produkt

$$\mathbf{A}^\top \odot \mathbf{A} = \begin{pmatrix} \vec{a}_1^\top \\ \vec{a}_2^\top \\ \dots \end{pmatrix} \odot \begin{bmatrix} \vec{a}_1 & \vec{a}_2 & \vdots \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{a}_1^\top \odot \vec{a}_1 & \vec{a}_1^\top \odot \vec{a}_2 & \dots \\ \vec{a}_2^\top \odot \vec{a}_1 & \vec{a}_2^\top \odot \vec{a}_2 & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

Die Spalten stehen senkrecht aufeinander, deshalb verschwinden alle Vektorprodukte ausserhalb der Diagonalen. Auf der Diagonalen bleiben Vektorprodukte der Form

$$\vec{a}_1^\top \odot \vec{a}_1 = \vec{a}_2^\top \odot \vec{a}_2 = 1$$

Sie ergeben 1, weil die Vektoren normiert sind.

Satz Das Inverse einer orthogonalen Matrix

Die Inverse der orthogonalen Matrix $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ist \mathbf{A}^\top .

13.10 Die inverse Matrix mit der Adjungierten*

Beispiel 13.33 Kofaktoren,

837230

Zu jedem Matrix-Element $a_{i,j}$ einer quadratischen Matrix \mathbf{A} gehört ein Kofaktor $a_{m,n}$. Er ist wie folgt definiert

$$\text{cof}(a_{m,n}) = (-1)^{m+n} \cdot \det(\mathbf{A}_{m,n})$$

Dabei entsteht die Matrix $\mathbf{A}_{m,n}$ durch streichen der m -ten Zeile und n -ten Spalte in \mathbf{A} .

Bestimme die Kofaktoren $\text{cof}(a_{1,1})$ und $\text{cof}(a_{2,3})$ der Matrix

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 1 \\ 0 & 4 & 5 \\ 2 & 1 & 4 \end{pmatrix}.$$

Beispiel 13.34 Die Adjungierte,

237356

Die Kofaktoren der Matrix \mathbf{A} können wieder in Matrixform aufgeschrieben werden. Wird die Matrix der Kofaktoren transponiert, erhalten wir die Adjungierte Matrix

$$\text{adj}(\mathbf{A}) = \begin{pmatrix} \text{cof}(a_{1,1}) & \dots & \text{cof}(a_{1,n}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \text{cof}(a_{m,1}) & \dots & \text{cof}(a_{m,n}) \end{pmatrix}^\top$$

Berechnen Sie die Adjungierte der Matrix

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 1 \\ 0 & 4 & 5 \\ 2 & 1 & 4 \end{pmatrix} .$$

Beispiel 13.35 Die inverse Matrix mit der Adjungierten**431045**

Mit Matrix-Inverse lässt sich mit der Adjungierten schnell berechnen:

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{\det(\mathbf{A})} \cdot \text{adj}(\mathbf{A}) .$$

Berechnen Sie die Determinante der Matrix \mathbf{A} und die Inverse \mathbf{A}^{-1} . Überprüfen Sie Ihr Resultat indem Sie $\mathbf{A} \odot \text{cof}(\mathbf{A})^\top$ berechnen.

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 1 \\ 0 & 4 & 5 \\ 2 & 1 & 4 \end{pmatrix} .$$

Beispiel 13.36 Die inverse Matrix mit der Adjungierten

332409

Berechnen Sie die Determinante der Matrix \mathbf{F} und die Inverse \mathbf{F}^{-1} mit Kofaktoren. Überprüfen Sie Ihr Resultat indem Sie $\frac{1}{\det(\mathbf{F})} \cdot \mathbf{F} \odot \text{cof}(\mathbf{F})^T$ berechnen.

$$\mathbf{F} = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 6 \\ -3 & 3 & 6 \\ 7 & 1 & -6 \end{pmatrix}.$$

Beispiel 13.37 Inverse mit der Adjungierten

246885

Berechnen Sie die Inverse der Rotations-Matrix $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \sin(\varphi) & \cos(\varphi) \\ -\cos(\varphi) & \sin(\varphi) \end{pmatrix}$ mit Hilfe der Adjungierten.

Übrigens:

Die Inversion mit der Adjungierten ist aufwändig, weil die Berechnung der Determinanten aufwändig ist. Deshalb wird sie nur bei kleinen Matrizen angewandt oder bei Problemen mit (vielen) Parametern. Das Beispiel hier ist also eine *typische* Anwendung.

RCL-Netzwerke mit Wechselstrom

14.1 Lineare Elemente	393
14.2 Herleitung Impedanzen in Zeigerdarstellung	394
14.3 Gesamt-Impedanz eines Netzwerks	398
14.4 Übungen	402

Lernziele Impedanzen in Zeigerdarstellung

- Die Studierenden können Wechselströme und -spannungen in der Zeigerdarstellung angeben.
- Sie kennen die Zeigerdarstellung von Impedanzen für die Elemente R , C und L .
- Sie können stationäre Ströme und Spannungen für lineare Netzwerke mit Hilfe von Impedanzen berechnen.

Im Folgenden wollen wir RCL-Netzwerke mit linearen Elementen betrachten, die mit einer festen Wechselspannung der Frequenz oder (Kreisfrequenz)

$$\nu = \frac{1}{T} \text{ oder } \omega = \frac{2\pi}{T}$$

betrieben werden; also

$$u_Q(t) = \hat{u} \cdot \cos(t\omega) .$$

Beachten Sie, dass nur *eine* der Größen ν , T und ω bekannt sein muss und sich die anderen beiden daraus ergeben, Oder anders ausgedrückt: ν , T und ω sind drei verschiedene Arten die Frequenz der Schwingung anzugeben.

Definition Transiente/stationäre Lösung

Ausserdem interessieren wir uns ausschliesslich für das Verhalten lange nach dem Einschaltvorgang. Dieses Verhalten wird **stationäre** Lösung genannt. Das Verhalten um den Zeitpunkt herum, wo die Wechselspannung ein- oder ausgeschaltet wird, heisst **transiente** Lösung.^a

^alateinisch für "vorübergehend".

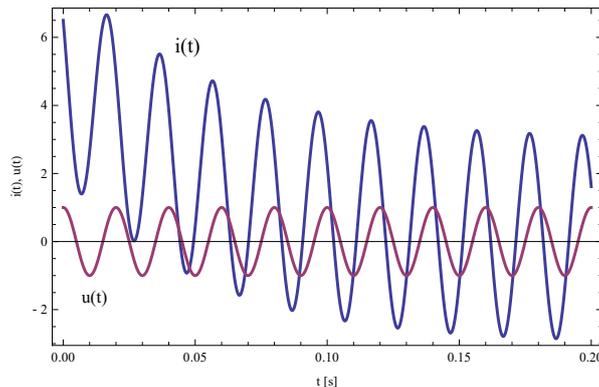


Abbildung 14.1: Ein RCL-Kreis wird an eine Wechselstromquelle angeschlossen. Zunächst schwingt sich der Kreis ein [0-0.10 s]. In dieser Zeit ist die transiente Lösung wichtig. Danach schwingen Strom und Spannung mit der selben Frequenz aber mit verschiedenen Amplituden und phasenverschoben. Das ist die stationäre Lösung.

Die Erfahrung zeigt, dass physische lineare Netzwerke, die mit einer Wechselspannung der Frequenz ω betrieben werden, nach kurzer Zeit mit der Frequenz ω schwingen. D.h. die transiente Lösung fällt schnell ab (sie verschwindet exponentiell), und es bleibt die **stationäre** Lösung bestehen. Diese Lösung wollen wir in diesem Kapitel berechnen.

Da in der stationären Lösung Strom und Spannung mit Frequenz ω schwingen, führen wir für beide die Basis $\vec{e}_1 \hat{=} \cos(\omega t)$ und $\vec{e}_2 \hat{=} \sin(\omega t)$ ein. D.h. wir stellen Ströme, die aus einer Überlagerung von $\cos(\omega t)$ und $\sin(\omega t)$ bestehen, als Vektoren dar, z.B.

$$i(t) = 3 \cos(\omega t) + 2 \sin(\omega t) \rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \vec{i}$$

Bevor wir weiterarbeiten, tragen wir die Grundlagen aus der Elektrotechnik zusammen.

Beispiel 14.1 Gesamtimpedanz

6KCCFY

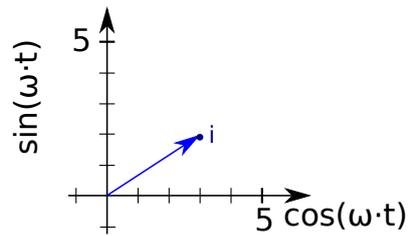
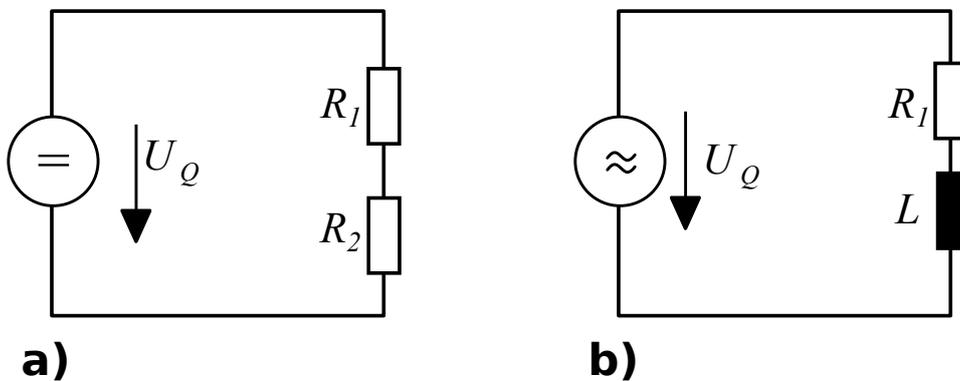


Abbildung 14.2: Wir wählen $\cos(\omega t)$ und $\sin(\omega t)$ als Basisvektoren. In dieser Ebenen können wir Ströme der Frequenz ω darstellen als Pfeile.



- a) Berechnen Sie den Gesamtwiderstand und geben Sie den resultierenden Strom an.

$$U_q = 6 \text{ V}, R_1 = 0.5 \text{ } \Omega, R_2 = 2.5 \text{ } \Omega,$$

- b) Berechnen Sie die Gesamtimpedanz und geben Sie den resultierenden Strom an.

$$u_q(t) = 6 \cdot \cos(\omega \cdot t) \text{ V}, \omega = \frac{2\pi}{6} \frac{1}{\text{s}}, R_1 = 0.5 \text{ } \Omega, L = 0.8 \text{ H},$$

wobei für die Einheit Henry (H) gilt $\text{H} = \Omega \cdot \text{s}$

Lösung:

- a) Der Gesamtwiderstand ist

$$R_{\text{tot}} = R_1 + R_2 = 3 \text{ } \Omega$$

Der resultierende Strom berechnet sich aus dem Gesetz von Ohm

$$U = R_{\text{tot}} \cdot I \Rightarrow I = \frac{U_q}{R_{\text{tot}}} = 2 \text{ A}$$

b) Die Gesamtimpedanz ist

$$\mathbf{Z}_{\text{tot}} = \mathbf{Z}_{R1} + \mathbf{Z}_L = \begin{pmatrix} R & 0 \\ 0 & R \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & \omega L \\ -\omega L & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.5 & 0.83 \\ -0.83 & 0.5 \end{pmatrix} \Omega$$

Der resultierende Strom berechnet sich aus der Definition einer Impedanz

$$\vec{u} = \mathbf{Z}_{\text{tot}} \odot \vec{i} \Rightarrow \vec{i} = (\mathbf{Z}_{\text{tot}})^{-1} \odot \vec{u} = \begin{pmatrix} 0.53 & -0.88 \\ 0.88 & 0.53 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix} \frac{\text{V}}{\Omega} = \begin{pmatrix} 3.18 \\ 5.30 \end{pmatrix} \text{A}$$

Der resultierende Strom ist also

$$i(t) = [3.18 \cdot \cos(\omega \cdot t) + 5.30 \cdot \sin(\omega \cdot t)] \text{A}$$

Für die Matrix-Inversionen benutzen wir folgendes:

14.1 Lineare Elemente

Wir wollen nun den Spannungsabfall an den linearen Elementen betrachten. Wir können dann die Kirchhoff'sche-Maschenregel benutzen um auch im Falle des Wechselstroms zu schreiben

Satz Kirchhoff'sche -Maschenregel

$$\sum_i u_i(t) = u_q(t)$$

dabei sind $u_i(t)$ die Spannungen an den jeweiligen Elementen und $u_q(t)$ ist die Quell-Spannung.

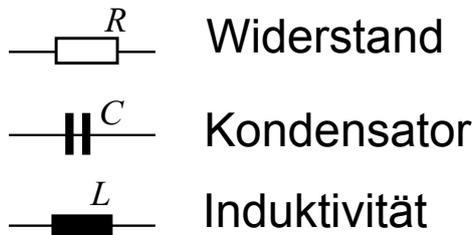


Abbildung 14.3: Die linearen Elemente in einem elektrischen Schaltkreis: Widerstand, Kapazität und Induktivität.

14.1.1 Die Kapazität C

Eine Kapazität C ist definiert durch

$$q = C \cdot u$$

d.h. je grösser die Kapazität C und je grösser die angelegte Spannung u , desto grösser die Ladung q auf der Kapazität.

Um den Strom in Verbindung mit der Spannung zu bringen, leiten wir auf beiden Seiten nach der Zeit ab und erhalten

$$\underbrace{\frac{dq}{dt}}_{=i(t)} = \frac{d}{dt}C \cdot u + C \cdot \frac{d}{dt}u .$$

In den Wechselstromkreisen, die wir betrachten, ist eine feste Kapazität eingebaut. Sie ändert sich nicht mit der Zeit. Deshalb ist $\frac{d}{dt}C = 0$ und es bleibt

$$i(t) = C \cdot \frac{d}{dt}u$$

Definition Kondensator

Der Spannungsabfall am Kondensator ist

$$\frac{d}{dt}u = \frac{i}{C}$$

oder integriert (d.h. auf beiden Seiten $\int dt$)

$$u(t) = \int_{-\infty}^t \frac{i(\tau)}{C} d\tau$$

d.h. wir können den Spannungsabfall nicht direkt berechnen, sondern nur die zeitliche Änderung des Spannungsabfalls $\frac{d}{dt}u$.

Der Widerstand R und die Induktivität L

Definition Widerstand

An einem Ohmschen Widerstand (R) fällt folgende Spannung ab

$$u(t) = R \cdot i(t)$$

Hier ist der Spannungsabfall schnell berechnet.

Auch bei der Induktivität ergibt sich der Spannungsabfall aus der Definition:

Definition Induktivität

An einer Induktivität fällt die folgende Spannung ab

$$u(t) = L \cdot \frac{d}{dt}i(t)$$

14.2 Herleitung Impedanzen in Zeigerdarstellung

Definition Impedanz

$$u(t) = Z(\omega) \cdot i(t)$$

dabei ist $u(t)$ eine Wechselspannung und $i(t)$ ein Wechselstrom. Beide haben die selbe Winkel-Frequenz ω .

Wir können die Impedanz aus der Analogie mit dem Widerstand verstehen. Für den Widerstand gilt $u(t) = R \cdot i(t)$, was erlaubt, aus dem Strom die Spannung zu berechnen und umgekehrt. In der Basis $\vec{e}_1 \hat{=} \cos(\omega t)$ und $\vec{e}_2 \hat{=} \sin(\omega t)$ lässt sich zumindest für die stationäre Lösung dieses Konzept auf C und L verallgemeinern. Wir ersetzen dafür R mit Z

$$u(t) = R \cdot i(t) \rightarrow u(t) = Z(\omega) \cdot i(t) .$$

Die Details folgen den den Aufgaben 14.3, 14.4, 14.5 und 14.6. Hier noch eine weitere Definition zur Vorbereitung dieser Aufgaben: Wir kennen den Leitwert G , mit dem wir den Strom aus der Spannung berechnen $i(t) = G \cdot u(t)$. Es gilt

$$G = \frac{1}{R}$$

In Analogie definieren wir die Admittanz.

Definition Admittanz

$$Y(\omega) = Z(\omega)^{-1}$$

dabei ist $Z(\omega)$ eine Impedanz.

Wir haben also folgende Entsprechungen. Die linke Seite gilt für Gleichstrom, die rechte für Wechselströme:

$$\begin{array}{ll} \text{Widerstand } R & \leftrightarrow \text{ Impedanz } Z \\ \text{Leitwert } G & \leftrightarrow \text{ Admittanz } Y \end{array}$$

Beispiel 14.2 Ist L ein lineares Element?

IYTGLQ

Wir betrachten den Operator \mathcal{L} . Er berechnet aus dem Strom durch die Induktivität L die resultierende Spannung.

$$\mathcal{L}(i(t)) = L \cdot \frac{d}{dt} i(t)$$

ist dieser Operator linear?

Lösung:

i) Homogenität:

$$\mathcal{L}(\lambda \cdot i(t)) = L \cdot \frac{d}{dt} \lambda \cdot i(t) = \lambda \cdot L \cdot \frac{d}{dt} i(t) = \lambda \cdot \mathcal{L}(i(t))$$

ii) Additivität:

$$\mathcal{L}(i_1(t) + i_2(t)) = L \cdot \frac{d}{dt} (i_1(t) + i_2(t)) = L \cdot \frac{d}{dt} i_1(t) + L \cdot \frac{d}{dt} i_2(t) = \mathcal{L}(i_1(t)) + \mathcal{L}(i_2(t))$$

Es ist also ein linearer Operator.

Beispiel 14.3 Impedanz der Induktivität

V2URZT

Basis:

$$\vec{e}_1 \hat{=} \cos(\omega t) \text{ und } \vec{e}_2 \hat{=} \sin(\omega t)$$

Berechnen Sie

- $\mathcal{L}(\cos(\omega t))$,
- $\mathcal{L}(\sin(\omega t))$.
- Bestimmen Sie schliesslich die Matrix des Operators $\mathcal{L}(i(t))$ in der Zeigerdarstellung.

Definition Impedanz der Induktivität

$$\mathbf{Z}_L = \begin{pmatrix} 0 & \omega L \\ -\omega L & 0 \end{pmatrix}$$

Beispiel 14.4 Impedanz des Widerstandes

XMBTPW

- Bestimmen Sie den Operator, der aus dem Strom durch den Widerstand die

resultierende Spannung über den Widerstand R berechnet

$$\underbrace{\mathcal{R}(i(t))}_{=u(t)} = ?$$

- b) Berechnen Sie die Bilder der Basisvektoren $\mathcal{R}(\cos(\omega t))$ und $\mathcal{R}(\sin(\omega t))$.
- c) Bestimmen Sie schliesslich die Matrix des Operators $\mathcal{R}(i(t))$ in der Zeigerdarstellung.

Definition Impedanz des Widerstandes

$$\mathbf{Z}_R = \begin{pmatrix} R & 0 \\ 0 & R \end{pmatrix}$$

Beispiel 14.5 Matrix des Admittanz der Kapazität

AVAFHJ

- a) Bestimmen Sie den Operator, der aus der Spannung $u(t)$ den Strom durch eine Kapazität C berechnet

$$\underbrace{\mathcal{C}(u(t))}_{=i(t)} = ?$$

- b) Berechnen Sie die Bilder der Basisvektoren $\mathcal{C}(\cos(\omega t))$ und $\mathcal{C}(\sin(\omega t))$.
- c) Bestimmen Sie schliesslich die Matrix des Operators $\mathcal{C}(u(t))$ in der Zeigerdarstellung.

Beispiel 14.6 Admittanz → Impedanz (Leitwert → Widerstand)**13PU3X**

Berechnen Sie aus

$$\mathbf{Y}_C = \begin{pmatrix} 0 & \omega C \\ -\omega C & 0 \end{pmatrix}$$

die Matrix der Impedanz der Kapazität C in der Zeigerdarstellung.**Definition Impedanz der Kapazität**

$$\mathbf{Z}_C = \begin{pmatrix} 0 & -\frac{1}{\omega C} \\ \frac{1}{\omega C} & 0 \end{pmatrix}$$

14.3 Gesamt-Impedanz eines Netzwerks

Wir benutzen die Maschenregel um die Impedanz einer Serienschaltung von zwei Impedanzen zu berechnen. Für Widerstände würde gelten

$$u_Q(t) = R_1 \cdot i_1(t) + R_2 \cdot i_2(t)$$

und da die Ströme $i_1(t)$ und $i_2(t)$ in einer Serienschaltung gleich sind würde auch gelten

$$u_Q(t) = R_1 \cdot i(t) + R_2 \cdot i(t) = (R_1 + R_2) \cdot i(t),$$

d.h. Widerstände können addiert werden. Analog gilt daher auch für Impedanzen

$$\vec{u}_Q = (\mathbf{Z}_1 + \mathbf{Z}_2) \cdot \vec{i}.$$

Satz Gesamt Impedanz

Serie-Schaltung:

$$\mathbf{Z}_t = \mathbf{Z}_1 + \mathbf{Z}_2 ,$$

Parallelschaltung:

$$\mathbf{Z}_t = [(\mathbf{Z}_1)^{-1} + (\mathbf{Z}_2)^{-1}]^{-1} ,$$

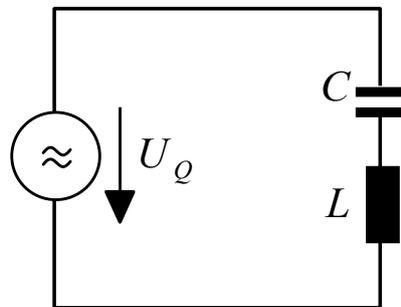
Vergleichen Sie auch mit der Darstellung des Gesamtwiderstands einer Parallelschaltung von Widerständen:

$$R_{\text{tot}} = \frac{1}{1/R_1 + 1/R_2}$$

Der Beweis für die Parallelschaltung wird hier ausgelassen. Er ist analog zur Herleitung des Gesamtwiderstands einer Parallelschaltung von Widerständen.

Beispiel 14.7 CL Schaltkreis

RYWQZG



Berechne den elektrischen Strom im eingeschwungenen Zustand für den Schaltkreis, der mit einer Wechselspannung

$$u(t) = \hat{u} \cdot \cos(t\omega)$$

der Frequenz ω betrieben wird. Rechnen Sie

a) mit den Werten

$$u_q(t) = 6 \cdot \cos(\omega \cdot t) \text{ V}, \quad \omega = \frac{2\pi}{6} \frac{1}{\text{s}}, \quad L = 0.5 \text{ H}, \quad C = 0.8 \text{ F},$$

b) allgemein für die Anregung

$$u(t) = \hat{u} \cdot \cos(t\omega)$$

mit der Frequenz ω und den Elementen L und C .

Für die Einheit Farad (F) gilt übrigens $\text{F} = \frac{\text{A} \cdot \text{s}}{\text{V}}$.

Beispiel 14.8 RL-Kreis**G832E4**

Berechne die Amplitude und den Phasenwinkel des Stromes

$$i(t) = A \cdot \cos(\omega t + \varphi)$$

am Schaltkreis im eingeschwungenen Zustand. Anregung

$$u(t) = \hat{u} \cdot \cos(t\omega)$$

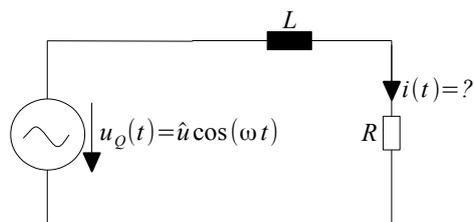
i) mit den Werten

$$\omega = 2\pi \cdot 10 \frac{1}{\text{s}}, \hat{u} = 12 \text{ V}, L = 0.08 \text{ H}, R = 0.5 \Omega$$

ii) mit den Werten

$$\omega = 2\pi \cdot 10^4 \frac{1}{\text{s}}, \hat{u} = 5 \text{ V}, L = 5 \mu\text{H}, R = 3 \Omega$$

iii) allgemein.



Infobox Matlab-Bibliothek Impedanzen

```
% Impedanzen (Zeigerdarstellung)
% Basis: e1=cos(w*t) ; e2=sin(w*t)
Zr=@(R)[ R 0 ; 0 R ]
Zc=@(w,C)[ 0 -1/(w*C) ; 1/(w*C) 0]
Zl=@(w,L) [ 0 w*L ; -w*L 0 ]

% Phasenverschiebung
% aa*cos(x)+bb*sin(x)= A*cos(x+cosphas)
% A=sqrt(aa^2+bb^2)
cosphas=@(aa,bb) (aa<0)*pi-atan(bb/aa)
% aa*cos(x)+bb*sin(x)= A*sin(x+sinphas)
sinphas=@(aa,bb) (bb<0)*pi+atan(aa/bb)
```

14.4 Übungen

Beispiel 14.9 Gesamt-Impedanz

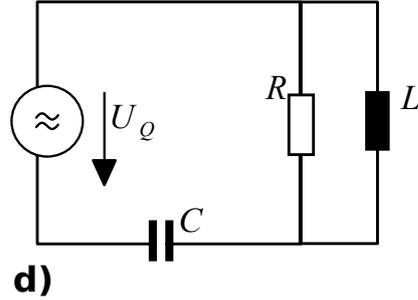
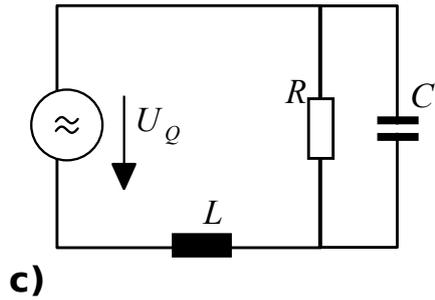
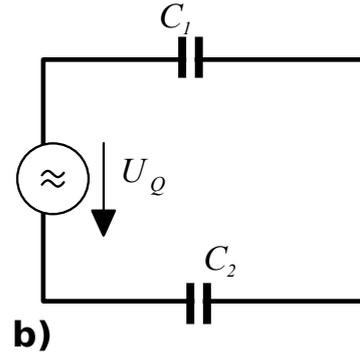
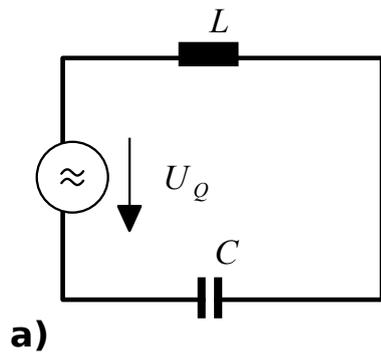
86MM2L

Bestimmen Sie die Gesamt-Impedanz des Netzwerks. Rechnen Sie

i) mit den Werten

$$\omega = \frac{2\pi}{10} \frac{1}{s}, L = 0.8 \text{ H}, C = 0.5 \text{ F}, C_1 = 0.1 \text{ F}, C_2 = 0.3 \text{ F}, R = 1 \Omega,$$

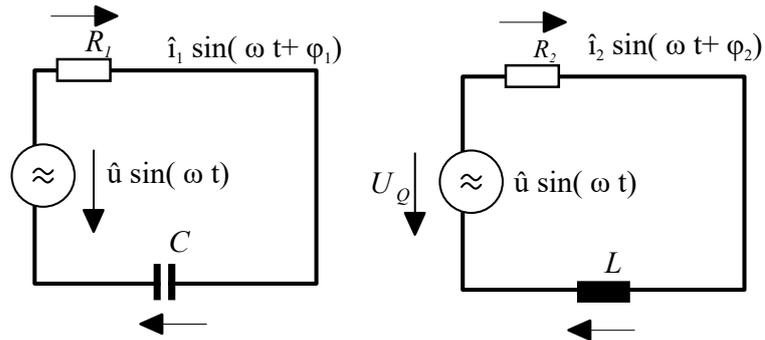
ii) allgemein.



Beispiel 14.10 Zeigerdiagramm

P5DDG1

Gegeben sind die beiden Netzwerke mit den Komponenten $R_1 = 4\Omega$, $R_2 = 2\Omega$, $C = 300\text{ nF}$, und $L = 3\mu\text{ H}$. Für die Amplitude und Frequenz der sinusförmigen Quellenspannung gelten $\hat{u} = 10\text{ V}$ und $f = 100\text{ kHz}$. Bestimmen Sie die Ströme $i_1(t)$ und $i_2(t)$ mit Hilfe der Zeigerdarstellung.



Beispiel 14.11 Zeigerdiagramm

MZ8213

Gegeben ist das Netzwerke mit den Komponenten $R_1 = 4 \Omega$, $R_2 = 2 \Omega$, $C = 300 \text{ nF}$, und $L = 3 \mu \text{ H}$.

- a) Für die Amplitude und Frequenz der sinusförmigen Quellenspannung gilt

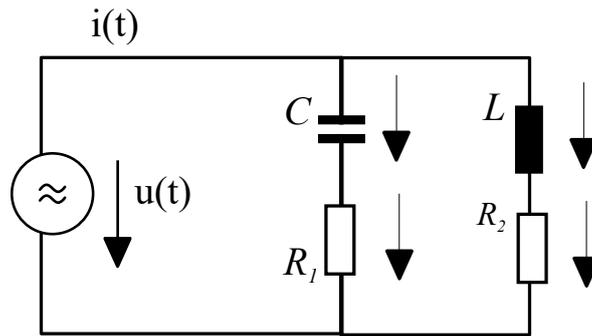
$$u(t) = \hat{u} \cdot \sin(\omega t) \text{ mit } \hat{u} = 10 \text{ V und } f = 100 \text{ kHz} .$$

Bestimmen Sie den Strom $i(t) = \hat{i} \cdot \sin(\omega t + \varphi')$ mit Hilfe der Zeigerdarstellung.

- b) Für die Amplitude und Frequenz des sinusförmigen Quellen-Stroms gilt

$$i(t) = \hat{i} \cdot \sin(\omega t) \text{ mit } \hat{i} = 5 \text{ A und } f = 100 \text{ kHz} .$$

Bestimmen Sie die Spannung $u(t) = \hat{u} \cdot \sin(\omega t + \varphi'')$ mit Hilfe der Zeigerdarstellung.



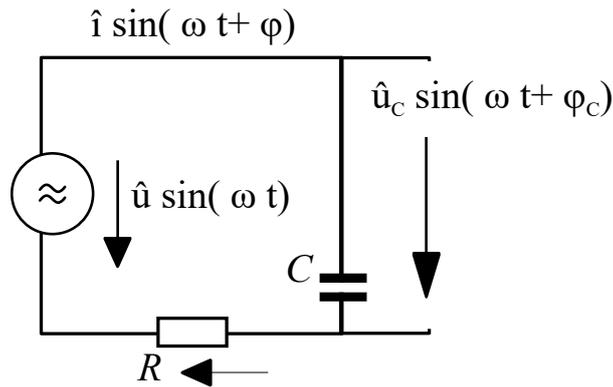
Beispiel 14.12 Tiefpassfilter

D1A5N3

Gegeben ist das Netzwerke mit den Komponenten R , C . Für die Amplitude und Frequenz der sinusförmigen Quellenspannung gelten \hat{u} V und ω Hz. Bestimmen Sie die Ausgangsspannung $u_o(t) = \hat{u}_R \cdot \sin(\omega t + \varphi_C)$.

Gehen Sie dabei wie folgt vor:

- Bestimmen Sie die Impedanz der Kapazität und des gesamten Netzwerks in Zeigerdarstellung.
- Berechnen Sie damit den Strom $i(t)$ im Netzwerk in Zeigerdarstellung.
- Benutzen Sie $\vec{u} = \mathbf{Z} \odot \vec{i}$ um aus dem Strom die Spannung über der Kapazität C zu berechnen.
- Wandeln Sie den Zeiger für die Spannung in die Form $\hat{u}_C \cdot \sin(\omega t + \varphi_C)$ um.
- Berechnen Sie die Ausgangsspannung \hat{u}_C bei $f_0 = 0$ und $f_1 = 230$ kHz, $\hat{u} = 10$ V und ein Netzwerk mit $R = 4 \Omega$ und $C = 300$ nF.



Beispiel 14.13 Hochpassfilter

EBBCWE

Gegeben ist das Netzwerke mit den Komponenten R , C . Für die Amplitude und Frequenz der sinusförmigen Quellenspannung gelten \hat{u} V und ω Hz. Bestimmen Sie die Gangs-Spannung $u_o(t) = \hat{u}_R \cdot \sin(\omega t + \varphi_C)$.

Gehen Sie dabei wie folgt vor:

- a) Das Netzwerk ist hat die selbe Struktur wie in der vorherigen Aufgababe. Deshalb können wir den resultierenden Strom in Zeigerform

$$\vec{i} = \frac{\hat{u}}{R^2 + 1/(C\omega)^2} \cdot \left[\frac{1}{R} \right]$$

verwenden. Benutzen Sie $\vec{u} = \mathbf{Z} \odot \vec{i}$ um aus dem Strom die Spannung über dem Widerstand R zu berechnen.

- b) Wandeln Sie den Zeiger für die Spannung in die Form $\hat{u}_R \cdot \sin(\omega t + \varphi_R)$ um.
 c) Berechnen Sie die Ausgangsspannung \hat{u}_C bei $f_0 = 0$ und $f_1 = 274$ kHz, $\hat{u} = 10$ V und ein Netzwerk mit $R = 4 \Omega$ und $C = 300$ nF.

