

# Lineare Algebra - Übungsnotizen 8

Leopold Karl

13. November, 2023

## 1 WH: Stoff der letzten Woche

Nach wie vor Basiswechsel- und Darstellungsmatrizen, sowie (in der Vorlesung) Wohldefiniertheit des Rangs einer Matrix, d.h.  $\text{Zeilenrang}(A) = \text{Spaltenrang}(A)$ . WH Notation:

Sei  $T : V \rightarrow W$  eine lineare Abbildung,  $\dim(V) = n$ ,  $\dim(W) = m$  und  $A \in \text{Mat}_{n \times m}$  eine Matrix.

1.  $[T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}}$  ist die Darstellungsmatrix der linearen Abbildung  $T$  bezüglich der Basen  $\mathcal{B}$  und  $\mathcal{C}$ .
2.  $[\text{id}_V]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}$  ist eine spezielle Darstellungsmatrix, genannt Basiswechselmatrix. Die zugehörige Abbildung ist die Identität auf  $V$ , insbesondere ein Endomorphismus. Wir wechseln von der Basis  $\mathcal{A}$  von  $V$  in die Basis  $\mathcal{B}$  von  $V$ .
3. Ausdrücke wie  $T_A$  oder  $L_A$  bezeichnen die von einer Matrix induzierten Abbildungen. Wenn  $A \in \text{Mat}_{n \times m}(K)$  ist, ist das also die Abbildung  $L_A : K^n \rightarrow K^m, v \mapsto Av$ .
4. Wann immer wir Darstellungsmatrizen berechnen sollen, wollen wir es uns in jedem Schritt so einfach, wie möglich machen. In der Nachbesprechung der letzten Serie werden wir sehen, dass  $[\text{id}_V]_{\mathcal{C}\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}$  besonders einfach zu berechnen ist. Folglich vereinfachen wir das Problem eine gewisse Darstellungsmatrix zu finden, wie folgt:  $[T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}} = [\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{E}} [T]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}} [\text{id}_V]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}} = ([\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{E}})^{-1} [T]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}} [\text{id}_V]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}$ .

## 2 Organisatorisches

- Umfragerückmeldungen: Leider keine 25 mit schriftlichem Feedback - nächstes Semester nächste Chance. ;) Trotzdem vielen Dank für die zahlreichen positiven Rückmeldungen!
- Anregungen: Etwas ausführlicheres Besprechen der Serien; etwas kürzeres Besprechen des Quizzes; Struktur der Übungsstunde einmal konkret notieren

## 3 Lösung Quiz 7

**Frage 1.** Sei  $K$  ein Körper. Wir nennen Matrizen  $A, B \in \text{Mat}_{n \times m}(K)$  äquivalent und schreiben  $A \sim B$ , falls  $P \in \text{Gl}_n(K)$  und  $Q \in \text{Gl}_m(K)$  existieren mit  $A = PBQ$ . Zeige, dass  $\sim$  eine Äquivalenzrelation auf  $\text{Mat}_{n \times m}(K)$  definiert.

**Lösung 1.** 1. Reflexivität: Wähle  $P = I_n, Q = I_m$ . Dann gilt  $A = PAQ$ , also  $A \sim A$ .

2. Symmetrie: Sei  $A \sim B$  mit  $A = PBQ$ . Wähle  $P' = P^{-1}, Q' = Q^{-1}$ . Dann gilt  $B = P'AQ'$ , also  $B \sim A$ .

3. Transitivität: Sei  $A \sim B$  und  $B \sim C$  mit  $A = PBQ, B = P'CQ'$ . Dann ist  $A = PP'CQ'Q'$  und da  $PP' \in \text{Gl}_n(K), Q'Q' \in \text{Gl}_m(K)$  folgern wir  $A \sim C$ .

---

**Frage 2.** Sei  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$  und  $T_A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, v \mapsto Av$  die von  $A$  induzierte lineare Abbildung bezüglich der Standardbasis  $\mathcal{E} = (e_1, e_2)$  von  $\mathbb{R}^2$ . Sei  $\mathcal{B} = (e_1 + e_2, e_1 - e_2)$ . Berechne  $[T_A]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}$ .

**Lösung 2.** Wir wissen aus der Vorlesung, dass  $[T_A]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}} = [T_A]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}}[\text{id}_{\mathbb{R}^2}]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}$ . Wir müssen also nur noch die Basiswechsellmatrix  $[\text{id}_{\mathbb{R}^2}]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}$  berechnen. Im Allgemeinen würden wir jetzt die einzelnen Basisvektoren von  $\mathcal{B} = (b_1, \dots, b_n)$  als Linearkombinationen der Basisvektoren von  $\mathcal{E}$  schreiben und die Koeffizienten, die in der Linearkombination von  $b_i$  auftauchen in die  $i$ -te Spalte der Basiswechsellmatrix schreiben.

Da  $\mathcal{E}$  aber gerade die Standardbasis ist, sehen wir sofort, dass  $[\text{id}_{\mathbb{R}^2}]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} | & | \\ b_1 & b_2 \\ | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ . Somit

$$\text{ist } [T_A]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}} = [T_A]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}}[\text{id}_{\mathbb{R}^2}]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}.$$

## 4 Serie 7 - Nachbesprechung

- Löse LGS  $Ax = 0$ , um den Kern zu erhalten und wähle Basis von  $\mathbb{R}^4$ , z.B.  $\mathcal{E} = (e_1, e_2, e_3, e_4)$ , um das Bild  $\text{im}(L_A) = \langle Ae_1, Ae_2, Ae_3, Ae_4 \rangle$  zu finden.
- Benutze den Rangsatz.
- Direktes Überprüfen der UVR-Definition in (a).  
b)i) gemeinsam in Übungsstunde: Falls  $T$  injektiv, definiere  $S : W = \text{im}(T) \oplus W' \rightarrow V, w \mapsto \begin{cases} T^{-1}(w) & \text{falls } w \in \text{im}(T) \\ 0 & \text{falls } w \in W' \end{cases}$  für Basisvektoren  $w$  einer Basis  $\mathcal{B}_W$ , einer Erweiterung einer Basis von  $\text{im}(T)$  zu einer Basis von  $W$ .  
Existiert hingegen  $S$ , so bekommen wir einen Widerspruch zur Wohldefiniertheit von  $S$ , falls  $T$  nicht injektiv ist.  
Bsp ( $T$  injektiv aber nicht invertierbar):  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, v \mapsto v$ . Was wäre hier  $S$ ?
- Siehe Theorie & Beispiele für eine allgemeinere Besprechung.
- Wähle  $w \in \mathbb{R}^3 \setminus (\text{Ker}(T_A) \cup \text{Ker}(T_A^2))$  (siehe Jordannormalform im 2. Semester).
- Darstellungsmatrizen berechnen, wie vergangene Stunde besprochen.

## 5 Theorie & Beispiele

Wann kann ich für eine gegebene lineare Abbildung  $T : V \rightarrow W$  und eine gegebene Darstellungsmatrix  $A$  von passender Dimension Basen  $\mathcal{B}$  von  $V$  und  $\mathcal{C}$  von  $W$  finden, sodass  $[T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}} = A$ ?

Wir bemerken, dass dies genau dann gilt, wenn  $A = [\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{E}}[T]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}}[\text{id}_V]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}$  und da Basiswechsellmatrizen invertierbar sind, ist also (siehe Quiz 8, Frage 1)  $A \sim [T]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}}$ . Wir interessieren uns also jetzt dafür, wann zwei Matrizen äquivalent sind. Der folgende Satz gibt darüber Auskunft:

**Satz** (Klassifikation äquivalenter Matrizen). Zwei Matrizen  $A, B \in \text{Mat}_{n \times m}(K)$  sind äquivalent genau dann wenn sie den gleichen Rang haben.

*Beweis.* Wir verwenden EZU-Matrizen  $E_i, F_i \in \text{Gl}_n(K)$ , um  $A$  und  $B$  auf reduzierte Zeilenstufenform zu bringen. Falls notwendig, verwenden wir noch Spaltenumformungen, um nur noch führende Einsen zu haben, d.h.  $A_r = EAE'$ ,  $B_r = FBF'$ , wobei  $A_r, B_r$  die reduzierten Matrizen sind, also überall Nulleinträge haben außer potenziell auf der Diagonalen Einsen,  $E = E_n \cdot \dots \cdot E_1$ ,  $F = F_n \cdot \dots \cdot F_1$  und  $E' = E'_1 \cdot \dots \cdot E'_n$ ,  $F' = F'_1 \cdot \dots \cdot F'_n$ . Nun haben wir, dass der Rang von  $A$  und  $B$  unter Multiplikation mit invertierbaren Matrizen erhalten bleibt und dass der Rang der Matrizen gleich der Anzahl der Einsen auf der Diagonalen ist. Nach potenzieller Permutation der Einsen haben wir  $A_r = B_r$ , falls  $A$  und  $B$  gleichen Rang haben, also folgern wir, dass  $A = E^{-1}A_rE'^{-1} = E^{-1}PB_rP'E'^{-1} = E^{-1}PFBF'P'E'^{-1}$

und damit  $A \sim B$ . Haben  $A$  und  $B$  hingegen nicht denselben Rang, so sind sie sicherlich nicht ähnlich, da der Rang bei Multiplikation mit invertierbaren Matrizen erhalten bleibt.  $\square$

Somit können wir sofort überprüfen, ob wir überhaupt Basen finden können, sodass  $A$  die Darstellungsmatrix von  $T$  bzgl. dieser Basen ist, indem wir schauen, ob  $\text{Rang}([T]_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}}) = \text{rk}(T) = \text{Rang}(A)$ .

Ein konkretes Beispiel, in dem wir explizit diese Basis berechnen, sei hier angeführt. Wir werden dies kommende Übungsstunde noch gemeinsam durchrechnen.

**Beispiel.** Sei  $V = \mathbb{R}_{\leq 2}[X]$ ,  $W = \mathbb{R}_{\leq 3}[Y]$ ,  $T : V \rightarrow W, aX^2 + bX + c \mapsto aY^2 + b - c$  und seien

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

Für welche dieser Matrizen können wir Basen  $\mathcal{B}$  von  $V$  und  $\mathcal{C}$  von  $W$  finden, sodass  $C = [T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}}$  für  $C \in \{A, B\}$ ? Finde diese Basen, falls möglich.

*Lösung.* Wir bemerken, dass  $\text{Rang}(A) = 2$  und  $\text{Rang}(B) = 3$  und berechnen  $\text{rk}(T) = \dim(\text{im}(T)) = \dim(\langle 1, Y^2 \rangle) = 2$ , also können wir mit obigem Satz nur für  $A$  die gewünschten Basen finden.

Wir wissen ebenso, dass es Basen  $\mathcal{B}'$  von  $V$  und  $\mathcal{C}'$  von  $W$  gibt, sodass

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} =: D = [T]_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{B}'}$$

Da dann für die gesuchten Basen  $\mathcal{B}$  und  $\mathcal{C}$  gilt, dass  $A = [T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}} = [\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}'} [T]_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{B}'} [\text{id}_V]_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}$ , genügt es die Basen  $\mathcal{B}'$  und  $\mathcal{C}'$  zu finden und dann das folgende Basiswechsel-Problem zu lösen: Man bestimme die Basis  $\mathcal{B}$  von  $V$ , wenn eine Basis  $\mathcal{B}'$  von  $V$  und eine Basiswechselmatrix  $[\text{id}_V]_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}$  gegeben sind.

Wir suchen zuerst einmal die Basen  $\mathcal{B}'$  und  $\mathcal{C}'$ . Bemerke dazu, dass  $\text{Ker}(T) = \langle (X + 1) \rangle$  und  $\text{Ker}(A) := \text{Ker}(T_A) = \langle e_3 \rangle$ . Wir wollen also, dass  $\varphi(X + 1) = e_3$ , damit unser Diagramm kommutiert (siehe Übungsnotizen der vergangenen Woche). Wähle also  $\mathcal{B}' = (1, X^2, X + 1)$  eine (beliebige) Erweiterung der Basis von  $\text{Ker}(T)$  zu einer geordneten Basis von  $V$ , bei der die Basisvektoren von  $\text{Ker}(T)$  am Ende stehen und  $\mathcal{C}' = (-1, Y^2, Y, Y^3) = (T(1), T(X^2), v_1, v_2)$  eine (beliebige) Erweiterung der Basis des Bildes von  $T$  zu einer Basis von  $W$ . Wir überprüfen (in diesem konkreten Fall), dass  $D = [T]_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{B}'}$ :

$$[T]_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} | & | & | \\ \psi(T(1)) & \psi(T(X^2)) & \psi(T(X + 1)) \\ | & | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = D,$$

wobei  $\psi$  wiederum die Koordinatenabbildung aus unserem kommutativen Diagramm ist.

Tatsächlich, kann man diese Konstruktion relativ schnell für beliebiges  $T$  und beliebige Erweiterungen der Basis vom Kern resp. der Basis vom Bild verallgemeinern (der fleißige Leser möge sich dies überlegen).

Als nächstes versuchen wir nun  $\mathcal{B}$  und  $\mathcal{C}$  zu finden. Dazu ist es hilfreich  $[\text{id}_V]_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}$  und  $[\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}'}$  zu kennen. Diese berechnen wir, indem wir  $A$  zuerst in reduzierte Zeilenstufenform bringen und dann noch einige Spaltenumformungen vornehmen:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

wobei die Umformung durch Linksmultiplikation mit

$$E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 & -3 \\ -2 & 1 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

gegeben ist ( $E$  ist das Produkt der EZU-Matrizen die  $A$  in reduzierte Zeilenstufenform bringen). Mittels Rechtsmultiplikation mit der invertierbaren Matrix

$$F = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

(Produkt von Elementaren Spaltenumformungen), finden wir, dass  $EAF = D$ , also  $A = E^{-1}DF^{-1}$  und damit

$$[\text{id}_W]_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{C}} = E^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

und

$$[\text{id}_V]_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} = F^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Da  $[\text{id}_W]_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{C}} = [\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{E}} [\text{id}_W]_{\mathcal{E}'}^{\mathcal{C}'}$ , finden wir, dass

$$\begin{aligned} [\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{E}} &= [\text{id}_W]_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{C}} ([\text{id}_W]_{\mathcal{E}'}^{\mathcal{C}'})^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} | & | & | & | \\ \psi_{\mathcal{E}}(-1) & \psi_{\mathcal{E}}(Y^2) & \psi_{\mathcal{E}}(Y) & \psi_{\mathcal{E}}(Y^3) \\ | & | & | & | \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Somit finden wir, dass

$$[\text{id}_W]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{E}} = ([\text{id}_W]_{\mathcal{E}'}^{\mathcal{C}'})^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

und damit lesen wir aus den Spalten ab, dass die Basis  $\mathcal{C}$  gegeben ist als  $c_1 = -1 \cdot 1 + -1 \cdot Y + 0 \cdot Y^2 + -2 \cdot Y^3 = -1 - Y - 2Y^3$ ,  $c_2 = Y^3$ ,  $c_3 = Y$ ,  $c_4 = -3Y + Y^2 - 2Y^3$ . Analog geht man für die Basis  $\mathcal{B}$  vor, um aus der Basis  $\mathcal{B}'$  und der Basiswechselmatrix  $[\text{id}_V]_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}$  die Basis  $\mathcal{B}$  zu finden.

## 6 Serie 8 - Vorberechnung

Aufgaben 1,3,5,6,7 super Übungsaufgaben zum Durchrechnen; 2 und 4 mit etwas Theorie - potentiell für Mathematiker interessanter.

**Kontakt:**

Website: [www.leopoldkarl.com](http://www.leopoldkarl.com)

Mail: [lekarl@student.ethz.ch](mailto:lekarl@student.ethz.ch)

LinkedIn: [Leopold Karl](#)