

# Basis eines Vektorraumes

## Basisergänzungssatz:

Ist  $U \subseteq V$  ein Unterraum von  $V$  und  $\dim V = n$ , so kann jede Menge linear unabhängiger Vektoren aus  $U$  zu einer Basis von  $U$  erweitert werden.

Und es gilt:

$$\dim U \leq \dim V.$$

## Beweis:

1.Fall:  $U = \{\vec{0}\}$ . Es gibt keine Menge linear unabhängiger Vektoren;  $\dim U = 0$ .

2.Fall:  $U \neq \{\vec{0}\}$ . Es sei  $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_k\} \subset U$  linear unabhängig.

Fall 2.1:  $U = \text{Span}(\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_k\}) \Rightarrow \{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_k\}$  ist Basis. ✓

Fall 2.2:  $U \neq \text{Span}(\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_k\}) \Rightarrow \exists \vec{u}_{k+1} \in U \setminus \text{Span}(\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_k\})$   
 $\Rightarrow \{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_k, \vec{u}_{k+1}\}$  ist linear unabhängig.

Wiederhole, bis Fall 2.1 eintritt.

Dies geschieht spätestens bei  $n$  Vektoren  $\{\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n\}$ , da  $\dim V = n$ . □

# Basis eines Vektorraumes

## **Basisergänzungssatz:**

Ist  $U \subseteq V$  ein Unterraum von  $V$  und  $\dim V = n$ , so kann jede Menge linear unabhängiger Vektoren aus  $U$  zu einer Basis von  $U$  erweitert werden.

Und es gilt:

$$\dim U \leq \dim V.$$

**Folgerungen:** Hat  $V$  eine Basis  $\mathcal{B} = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n\}$  (d.h.  $\dim V = n$ ), so ist

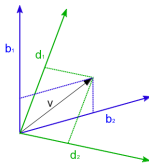
- jede Menge aus  **$n$  linear unabhängigen** Vektoren in  $V$  eine Basis und
- jede Menge aus  **$n$  den Vektorraum  $V$  aufspannenden** Vektoren eine Basis.

# Basiswechsel

Gegeben sei ein Vektorraum  $V$  mit einer Basis  $\mathcal{B} = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n\}$ .

Es wird eine neue Basis  $\tilde{\mathcal{B}} = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n\}$  betrachtet.

**Frage:** Ein beliebiger Vektor  $\vec{v} \in V$  ist mit Koordinaten  $[\vec{v}]_{\mathcal{B}}$  gegeben.  
Wie lauten seine neuen Koordinaten  $[\vec{v}]_{\tilde{\mathcal{B}}}$  ?



Berechnen die **Koordinatenvektoren der alten Basis  $\mathcal{B}$  in der neuen Basis  $\tilde{\mathcal{B}}$**  aus den Bedingungen:

$$\begin{aligned}\vec{b}_1 &= a_{11}\vec{b}_1 + \dots + a_{1n}\vec{b}_n \\ &\vdots \\ \vec{b}_n &= a_{n1}\vec{b}_1 + \dots + a_{nn}\vec{b}_n\end{aligned}$$

# Basiswechsel

Es sei nun  $\vec{v} \in V$  mit Koordinaten  $[\vec{v}]_{\mathcal{B}} = (v_1, \dots, v_n)^T$  gegeben:

$$\begin{aligned}\vec{v} &= v_1 \vec{b}_1 + \dots + v_n \vec{b}_n \\ &= v_1(a_{11} \vec{b}_1 + a_{12} \vec{b}_2 + \dots + a_{1n} \vec{b}_n) + v_2(a_{21} \vec{b}_1 + a_{22} \vec{b}_2 + \dots + a_{2n} \vec{b}_n) + \dots \\ &\quad + v_n(a_{n1} \vec{b}_1 + a_{n2} \vec{b}_2 + \dots + a_{nn} \vec{b}_n) \\ &= (v_1 a_{11} + v_2 a_{21} + \dots + v_n a_{n1}) \vec{b}_1 + (v_1 a_{12} + v_2 a_{22} + \dots + v_n a_{n2}) \vec{b}_2 + \dots \\ &\quad + (v_1 a_{1n} + v_2 a_{2n} + \dots + v_n a_{nn}) \vec{b}_n\end{aligned}$$

$$\Rightarrow [\vec{v}]_{\tilde{\mathcal{B}}} = \begin{pmatrix} v_1 a_{11} + v_2 a_{21} + \dots + v_n a_{n1} \\ v_1 a_{12} + v_2 a_{22} + \dots + v_n a_{n2} \\ \vdots \\ v_1 a_{1n} + v_2 a_{2n} + \dots + v_n a_{nn} \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}}_{=: W_{\mathcal{B}, \tilde{\mathcal{B}}}} [\vec{v}]_{\mathcal{B}}$$

Die  $(n \times n)$ -Matrix  $W_{\mathcal{B}, \tilde{\mathcal{B}}}$  heißt **Basiswechselmatrix** von  $\mathcal{B}$  nach  $\tilde{\mathcal{B}}$ .

# Basiswechsel

Basiswechselmatrix:

$$W_{\mathcal{B}, \tilde{\mathcal{B}}} = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{n1} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

Koordinatenvektoren der alten Basis  $\mathcal{B}$  in der neuen Basis  $\tilde{\mathcal{B}}$ :

$$\begin{aligned} \vec{b}_1 &= a_{11}\vec{\tilde{b}}_1 + \dots + a_{n1}\vec{\tilde{b}}_n \\ &\vdots \\ \vec{b}_n &= a_{1n}\vec{\tilde{b}}_1 + \dots + a_{nn}\vec{\tilde{b}}_n \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \boxed{W_{\mathcal{B}, \tilde{\mathcal{B}}} = \left( [\vec{b}_1]_{\tilde{\mathcal{B}}}, \dots, [\vec{b}_n]_{\tilde{\mathcal{B}}} \right)}$$

**Die Spalten der Basiswechselmatrix sind die Koordinatenvektoren der alten Basis in der neuen Basis.**

# Basiswechsel

**Spezialfall:**

$$V = \mathbb{R}^n$$

Vektoren sind üblicherweise in Koordinaten der Standardbasis geschrieben.

Es seien Basen  $\mathcal{B} = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n\}$  und  $\tilde{\mathcal{B}} = \{\vec{\tilde{b}}_1, \dots, \vec{\tilde{b}}_n\}$  in  $\mathbb{R}^n$  gegeben.

Berechnung der Koordinatenvektoren der alten Basis  $\mathcal{B}$  in der neuen Basis  $\tilde{\mathcal{B}}$ :

$$\begin{aligned}\vec{b}_1 &= a_{11}\vec{\tilde{b}}_1 + \dots + a_{1n}\vec{\tilde{b}}_n \\ &\vdots \\ \vec{b}_n &= a_{n1}\vec{\tilde{b}}_1 + \dots + a_{nn}\vec{\tilde{b}}_n\end{aligned}$$

In Matrixform geschrieben:

$$\underbrace{(\vec{\tilde{b}}_1, \dots, \vec{\tilde{b}}_n)}_{=\tilde{B}} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}}_{=W_{\mathcal{B},\tilde{\mathcal{B}}}} = \underbrace{(\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n)}_{=B}$$

Diese Matrixgleichung  $\tilde{B} \cdot W_{\mathcal{B},\tilde{\mathcal{B}}} = B$  ist mit dem Gauss-Algorithmus lösbar.

# Spaltenraum und Kern einer Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} = (\vec{a}_1 \vec{a}_2 \dots \vec{a}_n)$$

**Spaltenraum von A:**  $\text{Col}(A) := \text{Span}(\{\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_n\})$ .

**Kern von A:**  $\text{Ker}(A) := \{\vec{x} \in \mathbb{K}^n \mid A\vec{x} = \vec{0}\}$ .

$\text{Ker}(A)$  ist die Lösungsmenge des homogenen linearen Gleichungssystems  $A\vec{x} = \vec{0}$ .

Es gilt:

- $\text{Col}(A)$  ist ein Unterraum des Vektorraumes  $\mathbb{K}^m$ .  
Die Pivotspalten von  $A$  formen eine Basis von  $\text{Col}(A)$ .  
**Rang von A:**  $\text{rg}(A) := \dim \text{Col}(A)$ .
- $\text{Ker}(A)$  ist ein Unterraum des Vektorraumes  $\mathbb{K}^n$ .  
Ist  $\{\vec{x} \in \mathbb{K}^n \mid \vec{x} = t_1 \vec{v}_1 + t_2 \vec{v}_2 + \dots + t_k \vec{v}_k, t_1, \dots, t_k \in \mathbb{K}\}$  die Lösungsmenge von  $A\vec{x} = \vec{0}$  in parametrischer Vektorform, so ist  $\{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_k\}$  Basis von  $\text{Ker}(A)$ .

**Dimensionsformel:**  $\text{rg}(A) + \dim \text{Ker}(A) = n$

# Spaltenraum und Kern einer Matrix

## Beispiel

$$\begin{pmatrix} 1 & 6 & 2 & -5 & -2 \\ -1 & -6 & 0 & -3 & 1 \\ 2 & 12 & 4 & -10 & -3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \boxed{1} & 6 & 2 & -5 & -2 \\ 0 & 0 & \boxed{2} & -8 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \boxed{1} \end{pmatrix}$$

## AbleSEN:

- $\dim(\text{Col}(A)) = \text{rg}(A) = 3.$
- Basis für  $\text{Col}(A)$ :

$$\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} \right\}$$

- $\dim(\text{Ker}(A)) = 2 = 5 - \dim(\text{Col}(A))$



# Spaltenraum und Kern einer Matrix

**Basis des Kerns bestimmen:**

$$\begin{pmatrix} 1 & 6 & 2 & -5 & -2 \\ -1 & -6 & 0 & -3 & 1 \\ 2 & 12 & 4 & -10 & -3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \boxed{1} & 6 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & \boxed{1} & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \boxed{1} \end{pmatrix}$$

**Lösungsmenge:**

$$x_1 = -6x_2 - 3x_4$$

$$x_3 = 4x_4$$

$$x_5 = 0$$

mit Parametern  $x_2 = t$ ,  $x_4 = s$ :

$$\Rightarrow \vec{x} = t \underbrace{\begin{pmatrix} -6 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=:\vec{v}_1} + s \underbrace{\begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 4 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=:\vec{v}_2}, t, s \in \mathbb{R}$$

$\Rightarrow \{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$  ist eine Basis für  $\text{Ker}(A)$ .

# Lineare Abbildungen

Es seien  $V$  und  $W$  Vektorräume über einem Körper  $\mathbb{K}$ .

Eine Abbildung  $f : V \rightarrow W$  heißt **linear** oder **Homomorphismus**, falls

$$(1) \quad \forall \vec{u}, \vec{v} \in V : f(\vec{u} + \vec{v}) = f(\vec{u}) + f(\vec{v}).$$

$$(2) \quad \forall \vec{v} \in V \forall \alpha \in \mathbb{K} : f(\alpha \vec{v}) = \alpha f(\vec{v}).$$

d.h.:  $\forall \vec{u}, \vec{v} \in V \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K} : f(\alpha \vec{u} + \beta \vec{v}) = \alpha f(\vec{u}) + \beta f(\vec{v}).$

Eine Abbildung  $f : V \rightarrow W$  heißt

- **injektiv**, falls  $\forall \vec{u}, \vec{v} \in V : \vec{u} \neq \vec{v} \Rightarrow f(\vec{u}) \neq f(\vec{v}).$
- **surjektiv**, falls  $\forall \vec{w} \in W \exists \vec{v} \in V : f(\vec{v}) = \vec{w}.$
- **bijektiv**, falls  $f$  injektiv und surjektiv ist.

Der **Kern einer Abbildung**  $f$  ist  $\text{Ker}(f) := \{\vec{v} \in V \mid f(\vec{v}) = \vec{0}\} = f^{-1}(\{\vec{0}\}).$

Das **Bild einer Abbildung**  $f$  ist  $\text{Im}(f) := \{\vec{w} \in W \mid \exists \vec{v} \in V : f(\vec{v}) = \vec{w}\} = f(V).$

Es gilt:

- $\text{Ker}(f)$  ist ein Unterraum des Vektorraumes  $V$ .
- $\text{Im}(f)$  ist ein Unterraum des Vektorraumes  $W$ .