

Lineare Gleichungssysteme

Eine lineare Gleichung in den Variablen x_1, x_2, \dots, x_n ist eine Gleichung der Form $a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_n x_n = b$, wobei b und die Koeffizienten a_1, \dots, a_n gegebene Zahlen sind.

\Rightarrow Jede lineare Gleichung kann als Kontaklinie/ebene/hyperfläche einer linearen Fkt. $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x) = a^T x$ mit $a = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$ interpretiert werden.

Ein lineares Gleichungssystem besteht aus mehreren lin. Glg. in den selben Variablen.

Bsp. in \mathbb{R}^2 : $\begin{cases} x_1 - 2x_2 = -1 & \rightarrow \text{Gerade} \\ -x_1 + 3x_2 = 3 & \rightarrow \text{Gerade} \end{cases}$ Lösungsmenge = Schnittmenge.

Zwei lin. Glg.-Systeme sind äquivalent, wenn sie dieselbe Lösungsmenge haben.

Lösungsstruktur: Ein lin. Glg.-System kann

- keine Lösung haben oder
- genau eine Lösung haben oder
- unendlich viele Lösungen haben.

Lösungsmethodik: Ersetze das System durch ein äquivalentes, das einfacher zu lösen ist.

Aquivalenzumformungen:

① Ersetzen: Ersetze eine Zeile durch die Summe von sich selbst und einem Vielfachen einer anderen Zeile.

② Vertauschen: Vertausche zwei Zeilen

③ Skalieren: Multipliziere eine Zeile mit einer Zahl ungleich Null.

Zwei fundamentale Fragen:

① Existiert eine Lösung? (Existenz-Frage)

② Falls eine Lösung existiert, ist sie eindeutig? (Eindeutigkeit-Frage)

Im Folgenden werden wir beide Fragen beantworten, indem zuerst das Problem umformuliert wird.

$$\text{Bsp.: } \begin{aligned} x_1 - 2x_3 &= -1 \\ -x_1 + 3x_2 &= 3 \end{aligned} \iff \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

lin. Glg. system



Schnittmenge der
Geraden

Vektorgleichung

Welche Linearkombinationen der
Vektoren $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ ergibt $\begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$?



Eindeutigkeit-Frage:

Angenommen es gibt noch
eine Lösung y_1, y_2 .

Existenz-Frage: Eine Lösung existiert,
wenn $\begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ in der linearen Hülle
von $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ liegt.

$$x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} = y_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + y_2 \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} - y_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix} - y_2 \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(x_1 - y_1) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + (x_2 - y_2) \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{vgl. } \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 = 0$$

Wenn $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ lin. unabh. sind, gibt es nur die triviale
Lösung $x_1 - y_1 = 0$ und $x_2 - y_2 = 0$, also $x_1 = y_1$ und $x_2 = y_2$.

Eine Lösung ist eindeutig, wenn $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ lin. unabh.

sind. Das ist übrigens genau dann der Fall, wenn das lin. Glg. sys.

$$\begin{aligned} x_1 - 2x_2 &= 0 \\ -x_1 + 3x_2 &= 0 \end{aligned}$$

nur die triviale Lsg. $x_1 = x_2 = 0$ hat.

Lineare Gleichungssysteme formuliert über lineare Funktionen:

$$\text{Bsp. } x_1 - 2x_2 = -1$$

$$-x_1 + 3x_2 = 3$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

↓ ↓ ↓

Trennen im Koeffizientenmatrix • Variablevektor = rechte-Seite Vektor

Matrixmultiplikation: „Zeile mal Spalte ist inneres Produkt“

$$\begin{pmatrix} 1 \cdot x_1 + (-2) \cdot x_2 \\ -1 \cdot x_1 + 3 \cdot x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Lineare Funktion $f: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$

Abbildung

$$\text{input... } x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \longmapsto f(x) = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}}_{\text{elgg.: } A} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}}_{x} \dots \text{output}$$

Lin. Glg. System \Leftrightarrow Finde alle Inputs x , deren Output gleich $b = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ ist.

Allgemein: $A \cdot x = b$

Eigenschaften:

- Lineare Funktionen $f(x) = A \cdot x$ sind genau jene, die $f(\alpha x + \beta y) = \alpha f(x) + \beta f(y)$ erfüllen.

\uparrow \uparrow \uparrow \uparrow
Zahlen Inputvektoren

- $f(0) = 0$

\uparrow \uparrow
Nullvektor

Das Bild $\text{im}(f)$ ($= \text{im}(A)$) ist die Menge aller Outputvektoren.

Der Kern $\text{ker}(f)$ ($= \text{ker}(A)$) ist die Menge der Inputvektoren, deren Output der Nullvektor ist.

\Rightarrow Eine Lsg. zu $Ax = b$ existiert, wenn $b \in \text{im}(A)$.

\Rightarrow Eine Lsg. zu $Ax = b$ ist eindeutig, wenn $\text{ker}(A) = \{0\}$.

Rangsatz: $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ mit $f(x) = Ax$

Dimension des Inputraums $n = \dim(\text{ker}(A)) + \dim(\text{im}(A))$

$\overbrace{\quad}^{\text{=: Rang von A}}$