

1849 - 1899

(ii) in der Praxis: durch den Gauß-Jordan-Algorithmus. (verwandt mit Gauß / Seite 42)

$$Mv = \mathbb{1}w \quad | \quad \begin{array}{l} \text{"multipliziere" vom links mit } M^{-1} \\ (\text{falls diese existiert}) \end{array}$$

$$\Leftrightarrow \mathbb{1}v = M^{-1}w$$

Das heisst, wenn es uns gelingt, mit Methoden wie für die Determinante auf Seite 42 (Summierung und Skalierung von Zeilen) die Matrix M in eine Einheitsmatrix umzuformen, geht die Einheitsmatrix gleichzeitig in die inverse Matrix M^{-1} über!

Beispiel: $M := \begin{pmatrix} 2 & 3 & 5 \\ 1 & 2 & 4 \\ 3 & 1 & 0 \end{pmatrix}; M^{-1} = ?$

Setze M und 1 nebeneinander:

$$\xrightarrow{x_2 + (-1)\downarrow^2} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 5 \\ 1 & 2 & 4 \\ 3 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{"benutze 1. Zeile"}$$

$$\xrightarrow{x_1 + (-3)\downarrow_2} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 5 \\ 0 & 1 & 3 \\ 3 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ -3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{"benutze 2. Zeile"}$$

$$\xrightarrow{x_3 + (-2)\downarrow_3} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 5 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & -7 & -15 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ -3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{"benutze 3. Zeile"}$$

$$\xrightarrow{\frac{1}{2}} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 5 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & -7 & -15 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ -3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \xrightarrow{\frac{1}{6}} \begin{pmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 4 & -6 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ -10 & 14 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{"skaliere"}$$

$$\xrightarrow{\frac{1}{6}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \underbrace{\frac{1}{3} \begin{pmatrix} -4 & 5 & 2 \\ 18 & -15 & -3 \\ -5 & 7 & 1 \end{pmatrix}}_{M^{-1}}$$

$M^{-1} !$

Check:

$$\frac{1}{3} \begin{pmatrix} -4 & 5 & 2 \\ 12 & -15 & -3 \\ -5 & 7 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 5 \\ 1 & 2 & 4 \\ 3 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -4 \cdot 2 + 5 \cdot 1 + 2 \cdot 3 \\ 12 \cdot 2 - 15 \cdot 1 - 3 \cdot 3 \\ -5 \cdot 2 + 7 \cdot 1 + 1 \cdot 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \cdot 3 + 5 \cdot 2 + 2 \cdot 1 \\ 12 \cdot 3 - 15 \cdot 2 - 3 \cdot 1 \\ -5 \cdot 3 + 7 \cdot 2 + 1 \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{ok!}$$

Anwendungen

Ausgangspunkt vieler Anwendungen von Determinanten und inversen Matrizen ist ein wichtiger Satz:

M ist regulär
(d.h. M^{-1} existiert,
d.h. $\det M \neq 0$)

\Leftrightarrow die Gleichung $Mv = 0$
hat nur die „triviale“
Lösung $v = 0$.

Beweis: „ \Rightarrow “ :

$Mv = 0$ | „multipliziere“ vom links mit M^{-1}

$$\Rightarrow v = M^{-1}0 = 0.$$

„ \Leftarrow “ :
(teilweise)

Sei $w = Mv$. Dann ist v eindeutig:
 $Mv_1 = Mv_2 \Rightarrow M(v_1 - v_2) = 0 \Rightarrow v_1 = v_2$.

Wir können also die Umkehroperation
 $v = M^{-1}w$ definieren. (Um genau
zu sein, wurde hier nur „Injektivität“ bewiesen.)

Es folgt: * das lineare Gleichungssystem $Mv = w$ hat eine eindeutige Lösung, $v = M^{-1}w$, genau dann wenn $\det M \neq 0$ gilt.

* falls dagegen $\det M = 0$ gilt, gibt es auch nichttriviale Spaltenvektoren $v_a \neq 0$ die die Gleichung $Mv_a = 0$ erfüllen. Das heißt, die allgemeine Lösung enthält unbestimmte Konstanten, $v = \sum_a c_a v_a + v_s$, wie bei linearen Differenzialgleichungen.

* Seien m_i , $i=1, \dots, n$, Spaltenvektoren.

Sie sind linear unabhängig, genau dann, wenn $\Delta(m_1, \dots, m_n) \neq 0$ gilt.

Beweis: die definierende Gleichung $\sum_{i=1}^n a_i m_i = 0$

kann als

$$\begin{pmatrix} m_1 & m_2 & \dots & m_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

geschrieben werden;

die einzige Lösung ist $a_1 = a_2 = \dots = a_n = 0$, falls Determinante ungleich null ist. \square