

§7 Basiswechsel und invertierbare Matrizen

A $(n \times n)$ -Matrix

$\varphi: K^n \rightarrow K^n$ ist Isomorphismus
 $v \mapsto A \cdot v$

\Leftrightarrow A ist invertierbar, d.h. es existiert eine $(n \times n)$ -Matrix A^{-1}
mit $A \cdot A^{-1} = A^{-1} \cdot A = \text{Id}_n$
(A^{-1} ist die Matrix zu φ^{-1})

\Leftrightarrow Spaltenvektoren von A , d.h. $\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_n)$, bilden ein Basis von K^n

φ^{-1} ist festgelegt durch $\varphi(e_1) \mapsto e_1, \dots, \varphi(e_n) \mapsto e_n$

Def: V n -dimensionaler K -Vektorraum
 W m -dim. — " —

$\varphi: V \rightarrow W$ linear

B geordnete Basis v_1, \dots, v_n von V

B' — " — w_1, \dots, w_m von W

Isomorphismen $i_B: K^n \rightarrow V, e_j \mapsto v_j \quad j=1, \dots, n$

$i_{B'}: K^m \rightarrow W, e_j \mapsto w_j \quad j=1, \dots, m$

Dann $K^n \xrightarrow{i_B} V \xrightarrow{\varphi} W \xrightarrow{i_{B'}^{-1}} K^m$
 $\underbrace{\hspace{15em}}_{i_{B'}^{-1} \circ \varphi \circ i_B \text{ } K\text{-linear}}$

Die Matrix von φ bzgl. B, B' , ${}_{B'}\varphi_B$, ist die Matrix
 der Abbildung $i_{B'}^{-1} \circ \varphi \circ i_B$,

d.h. die Spaltenvektoren der Matrix sind die $(i_{B'}^{-1} \circ \varphi \circ i_B)(e_j) = i_{B'}^{-1}(\varphi(v_j))$,

d.h. die Spaltenvektoren der Matrix sind die Koordinaten von $\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_n)$ bzgl. der Basis B^1 .

Spezialfall: $V = W$, $B = B^1$, dann schreibe φ_B statt $B^1 \varphi_B$

Satz / Beobachtung: $\varphi: V \rightarrow W, \psi: W \rightarrow X$ Basen B von V
 "? "? "? B^1 W
 K^n K^m K^l B'' X

Dann $B'' (\psi \circ \varphi) B = (B'' \psi B^1) \cdot (B^1 \varphi B)$

Verknüpfung von Abbildungen

Matrixmultiplikation

Matrix von $id_{B''}^{-1} \circ \psi \circ \varphi \circ id_B$

Matrix von $id_{B''}^{-1} \circ \psi \circ id_{B^1} \cdot$ Matrix von $id_{B^1}^{-1} \circ \varphi \circ id_B$

Matrix von $id_{B''}^{-1} \circ \psi \circ id_B \circ id_{B^1}^{-1} \circ \varphi \circ id_B$

Frage: V Basen B_1, B_2 ; W Basen B_1', B_2' : Wie hängen $B_1' \varphi B_1$ und $B_2' \varphi B_2$ zusammen?

$$\varphi_{B_2' B_2} = \varphi_{B_2'} (\text{id}_W \circ \varphi \circ \text{id}_V)_{B_2} = \begin{pmatrix} \text{id}_W \\ B_2' B_1' \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \varphi \\ B_1' B_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \text{id}_V \\ B_1 B_2 \end{pmatrix}$$

\uparrow Basiswechselmatrix \uparrow

Bemerkung: $B' \text{id}_B$: Spaltenvektoren sind die Koordinaten der Basisvektoren von B bzgl. der Basis B'

$B' \text{id}_B$ ist stets invertierbar, $(B' \text{id}_B)^{-1} = B \text{id}_{B'}$

Denn $(B' \text{id}_B) \cdot (B \text{id}_{B'}) = \text{id}_{B'} = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix}$

Spezialfall $V=W, B_1=B_1', B_2=B_2'$

$$\varphi_{B_2} = \begin{pmatrix} \text{id} \\ B_2 B_1 \end{pmatrix} \cdot \varphi_{B_1} \cdot \begin{pmatrix} \text{id} \\ B_1 B_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \text{id} \\ B_1 B_2 \end{pmatrix}^{-1} \cdot \varphi_{B_1} \cdot \begin{pmatrix} \text{id} \\ B_1 B_2 \end{pmatrix}$$

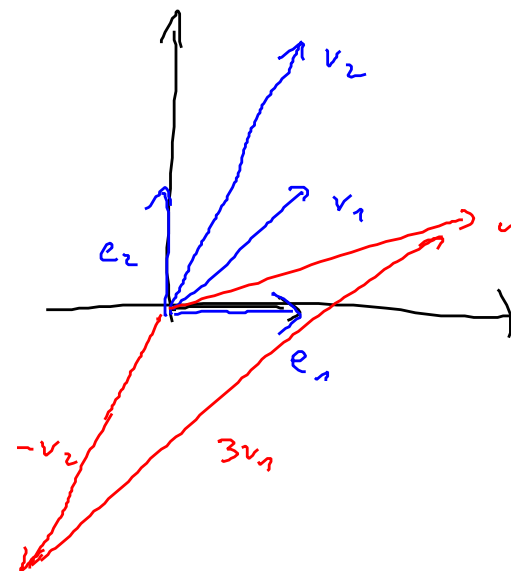
Beispiel 1) $V = W = K^2$

$B: e_1, e_2$

$B': \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

$\varphi: K^2 \rightarrow K^2$ soll so sein, dass

$$\varphi_{B'} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \text{ soll}$$



$$\text{id}_{B B'} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{id}_{B' B} = \left(\text{id}_{B B'} \right)^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\varphi_B = \text{id}_{B B'} \cdot \varphi_{B'} \cdot \text{id}_{B' B}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & -3 \\ 6 & -4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{d.h. } \varphi(e_1) = \begin{pmatrix} 5 \\ 6 \end{pmatrix} \quad \varphi(e_2) = \begin{pmatrix} -3 \\ -4 \end{pmatrix}$$

Probe 1:

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

Probe 2:

es muss gelten

$$e_1 = 2 \cdot v_1 - v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$e_2 = -v_1 + v_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 5 & -3 \\ 6 & -4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \varphi(v_1) = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \cdot v_1$$

$$\begin{pmatrix} 5 & -3 \\ 6 & -4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \varphi(v_2) = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \end{pmatrix} = -v_1$$

Bemerkung: angenommen Base $B = \{v_1, \dots, v_n\}$, B' ist gegeben,

$$w \in B' : w = a_1 v_1 + \dots + a_n v_n$$

a_1, \dots, a_n stehen in der Basistrukturmatrix $B^{-1} B'$ in der Spalte für w .

Wie rechnet man a_1, \dots, a_n aus?

$$w = a_1 v_1 + \dots + a_n v_n$$

übersetzt sich in ein lineares Gleichungssystem mit eindeutiger Lösung

z.B. Gauß-Verfahren

Wie rechnet man A^{-1} aus für invertierbare Matrix A ?

geht nicht so schnell!

1. Möglichkeit

$$\begin{pmatrix} x_{11} & \dots & x_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ x_{n1} & \dots & x_{nn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix}$$

Unbekannte

A

→ Gleichungssystem mit n^2 Unbekannten und n^2 Gleichungen
eigentlich: n Gleichungssysteme
à n Gleichungen mit
 n Unbekannten

2. Möglichkeit : Gaußverfahren

3. Möglichkeit für kleine Matrizen : feste Formeln
2x2, 3x3

Beispiel 2 : Basiswechsel bei gleicher Basis mit anderer Reihenfolge ?

Basis B : v_1, \dots, v_n

Basis B' : w_1, \dots, w_n
" " "
 $v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(n)}$

mit σ Permutation von $\{1, \dots, n\}$,
d.h. $\sigma: \{1, \dots, n\} \rightarrow \{1, \dots, n\}$ bijektiv

Spezialfall : $n=3$, $\sigma: \begin{matrix} 1 \mapsto 2 \\ 2 \mapsto 3 \\ 3 \mapsto 1 \end{matrix}$

B' : v_2, v_3, v_1
" " "
 w_1, w_2, w_3

$$B' \text{ id } B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{matrix}$$

$v_1 \quad v_2 \quad v_3$

$$v_1 = 0 \cdot w_1 + 0 \cdot w_2 + 1 \cdot w_3$$

$$v_2 = 1 \cdot w_1 + 0 \cdot w_2 + 0 \cdot w_3$$

$$v_3 = 0 \cdot w_1 + 1 \cdot w_2 + 0 \cdot w_3$$

$$B \text{ id } B' = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{matrix}$$

$w_1 \quad w_2 \quad w_3$

$$= \left(B' \text{ id } B \right)^{-1}$$

d.h. bei Permutationsmatrizen:
in diesem Fall die an der
Diagonalen gespiegelte Matrix!

Permutationsmatrizen sind quadratische Matrizen, bei denen in jeder Zeile und in jeder Spalte genau eine 1 steht und sonst nur 0en.

kleiner Vorgriff: Bijektionen auf $\{1, \dots, n\}$ bilden eine Gruppe $(\text{Sym}(n), \circ)$
 die symmetrische Gruppe S_n
 man hat einen Gruppenhomomorphismus $\text{Sym}(n) \rightarrow \text{Permutationsmatrizen}$

Spezialfall: Transpositionen sind spezielle Permutationen, die nur 2 Elemente vertauschen, z.B.

$$\tau_{ij}: \{1, \dots, n\} \rightarrow \{1, \dots, n\}$$

$$\begin{aligned} i &\mapsto j \\ j &\mapsto i \\ x &\mapsto x \quad \text{falls } x \neq i, x \neq j \end{aligned}$$

Basiswechselmatrix zur Transposition τ_{ij} , $M_{(ij)}$,

$$M_{(ij)} = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & 0 & 0 & 0 & \vdots \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & 0 & 0 & 0 & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = M_{(ij)}^{-1}$$

$$M_{(23)}^{-1} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 5 & 6 & 7 & 8 \\ 9 & 0 & 1 & 2 \\ 3 & 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \cdot M_{(23)} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 4 \\ 9 & 1 & 0 & 2 \\ 5 & 7 & 6 & 8 \\ 3 & 5 & 4 & 6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{matrix} i \rightarrow \\ j \rightarrow \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{jn} & \dots & a_{jn} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{matrix} \\ \\ \leftarrow i \\ \\ \leftarrow j \\ \\ \end{matrix}$$

vertauscht i -te und j -te Zeile

Multiplikation von rechts mit $M_{(ij)}$ vertauscht i -te und j -te Spalte !