

## Beispiele zur linearen Unabhängigkeit

- ▶ Die Polynome  $p_1(t) = 1$ ,  $p_2(t) = 1 + t$ ,  $p_3(t) = 1 - t^2$  sind linear unabhängig, denn aus  $x_1 p_1(t) + x_2 p_2(t) + x_3 p_3(t) \equiv 0$  folgt  $x_1 = x_2 = x_3 = 0$ .
- ▶ Die Polynome  $p_1(t) = 1$ ,  $p_2(t) = 1 + t$ ,  $p_3(t) = 1 - t$  sind linear abhängig, denn  $2p_1(t) - p_2(t) - p_3(t) \equiv 0$ .

# Basen

## Definition

Sei  $v_1, \dots, v_n$  ein Erzeugendensystem eines Vektorraums  $V$ . Falls die Vektoren  $v_1, \dots, v_n$  linear unabhängig sind, heisst die Menge  $\{v_1, \dots, v_n\}$  eine **Basis** von  $V$ .

## Lemma

Sei  $V$  ein VR.  $v_1, \dots, v_k$  seien linear unabhängige Vektoren in  $V$  und  $w_1, \dots, w_n$  sei ein Erzeugendensystem von  $V$ . Dann gilt  $k \leq n$ .

Daraus folgt sofort:

## Satz

Sind  $\{v_1, \dots, v_k\}$  und  $\{w_1, \dots, w_n\}$  Basen eines VR  $V$ , so gilt  $k = n$ .

## Definition

- ▶ Sei  $V \neq \{0\}$  ein VR mit Basis  $\{v_1, \dots, v_n\}$ . Dann heisst  $n$  **Dimension** von  $V$  und wird mit  $\dim V$  bezeichnet.
- ▶ Man setzt  $\dim\{0\} := 0$ .
- ▶ Ist  $V$  unendlichdimensional so schreibt man  $\dim V = \infty$ .

## Beispiel

- ▶  $\{e^{(i)} : 1 \leq i \leq n\}$  ist eine Basis von  $\mathbb{R}^n$  und somit  $\dim \mathbb{R}^n = n$ . Diese Basis heisst **Standardbasis** von  $\mathbb{R}^n$ .
- ▶  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$  ist eine Basis der symmetrischen  $2 \times 2$ -Matrizen.

## Satz

Sei  $V$  ein  $n$ -dimensionaler VR. Dann gilt:

- ▶ Mehr als  $n$  Vektoren in  $V$  sind linear abhängig.
- ▶ Weniger als  $n$  Vektoren in  $V$  sind nicht erzeugend.
- ▶  $n$  Vektoren in  $V$  sind linear unabhängig genau dann, wenn sie erzeugend sind, und genau dann bilden sie eine Basis von  $V$ .

**Beispiel:**  $V = \mathbb{R}^n$ .

Seien  $a_1, \dots, a_k \in \mathbb{R}^n$ ,  $A = (a_1 \dots a_k) \in \mathbb{R}^{n \times k}$ ,  $r = \text{Rang } A$ .

Dann gilt folgende Übersicht:

$a_1, \dots, a_k$ ist erzeugend	$Ax = b$ ist für jedes $b \in \mathbb{R}^n$ lösbar	$r = n$
$a_1, \dots, a_k$ ist linear unabhängig	$Ax = 0$ hat nur die triviale Lösung	$r = k$
$a_1, \dots, a_k$ ist linear abhängig	$Ax = 0$ hat nichttriviale Lösungen	$r < k$
$a_1, \dots, a_k$ ist eine Basis	$n = k = r$	$\det A \neq 0$

## Beispiel für $V = \mathbb{R}^n$

Seien  $a_1, \dots, a_k \in \mathbb{R}^n$ . Man wähle darunter eine maximale Anzahl linear unabhängige Vektoren aus.

**Lösung:** Die Matrix  $A = (a_1 \dots a_k) \in \mathbb{R}^{n \times k}$  wird durch das Gauss-Verfahren auf Zeilenstufenform gebracht. Am Endschema  $R = (r_1 \dots r_k)$  wird der Rang  $\rho$  abgelesen und die Pivotspalten  $r_{i_1}, \dots, r_{i_\rho}$ . Dann sind  $a_{i_1}, \dots, a_{i_\rho}$  linear unabhängig und mehr als  $\rho$  Vektoren sind linear abhängig.

## Merksatz

Rang  $A$  ist die maximale Anzahl linear unabhängiger Spalten von  $A$  und auch die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen von  $A$ .

## Definition

Sei  $V$  ein reeller endlichdimensionaler VR mit Basis  $\mathcal{B} = \{b_1, \dots, b_n\}$ . Dann kann jeder Vektor  $x \in V$  in eindeutiger Weise als Linearkombination

$$x = \sum_{i=1}^n x_i b_i$$

dargestellt werden. Die Koeffizienten  $x_1, \dots, x_n$  heißen **Koordinaten** von  $x$  bezüglich der Basis  $\mathcal{B}$ .

## Beispiel

$\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} \right\}$  ist eine Basis von  $\mathbb{R}^3$ . Man bestimme die Koordinaten des Vektors  $x = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 9 \end{pmatrix}$  bezüglich  $\mathcal{B}$ .

**Lösung:** Das LGS

$$\begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 9 \end{pmatrix} = x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$$

hat die eindeutige Lösung  $x_1 = 1$ ,  $x_2 = -1$ ,  $x_3 = 2$ .

Man nennt  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$  den **Koordinatenvektor** von  $x$  bezüglich

der Basis  $\mathcal{B}$ .  $\begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 9 \end{pmatrix}$  ist also der Koordinatenvektor von  $x$

bezüglich der Standardbasis  $\{e^{(1)}, e^{(2)}, e^{(3)}\}$ .

**Merke:**

Die Koordinaten eines Vektors hängen von der gewählten Basis ab.