

Lineare Algebra

Übungsstunde 9

1. Orga

2. GA

3. Priorisierte Wiederholung

4. Recap: A8

5. Test 2

6. Nächste Woche

7. Quiz

1. Orga

- Schaut euch 3 Blue 1 Brown an!
- Hat jmd. von euch heute Geburtstag? ^^
↳ (Überschungs)test 2!



- Es gibt den TA-Award!
↳ mein netz-Kürzel: **kzheng**

2. GA: Reflexion

- [3-5 Minuten] Rewind: Vorlesungen Woche 2

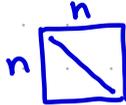
↳ Worum ging's

↳ ...

3. Priorisierte WHL.

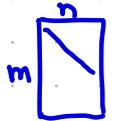
■ Pseudoinverse

- A ist dann invertierbar, wenn A ist $n \times n$ Matrix und $\text{rank} A = n \Rightarrow AA^{-1} = A^{-1}A = I$



- Für $m \times n$ Matrizen definieren wir stattdessen die Pseudoinverse A^+ :

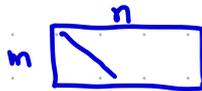
- ↳ Falls $\text{rank} A = n$ (voller column rank) $\Rightarrow A^+ = (A^T A)^{-1} A^T$



$$\Rightarrow A^+ A = I$$

für LGS: least squares sol.

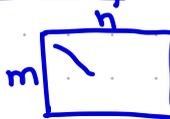
- ↳ Falls $\text{rank} A = m$ (voller row rank) $\Rightarrow A^+ = A^T (A A^T)^{-1}$



$$\Rightarrow A A^+ = I$$

für LGS: minimum norm sol.

- ↳ Falls $\text{rank} A < n \wedge \text{rank} A < m \Rightarrow A^+ = R^+ C^+$



$$\text{wobei } R^+ = R^T (R R^T)^{-1}$$
$$C^+ = (C^T C)^{-1} C^T$$

Wir approximieren
die Inverse! (wenn
keine existiert)

- Btw. man kann auch berechnen $A^+ = V \Sigma^{-1} U^T$, gilt für jede $m \times n$ Matrix



SVD, kommt noch

■ Linear Transformations

- Eine lineare Abbildung $F: X \rightarrow Y$ bildet Vektoren zwischen zwei Vektorräumen ab.

↳ F ist deshalb linear, weil:

$$(1) \forall a, b \in X: F(a+b) = F(a) + F(b)$$

$$(2) \forall \alpha \in \mathbb{F}, a \in X: F(\alpha a) = \alpha F(a)$$

- Jede lineare Transformation kann mit einer „äquivalenten“ Abbildungsmatrix A beschrieben werden.

$$F: X \rightarrow Y \iff A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m \quad \forall x \quad F(x) = Ax$$

■ Intuition: Linear Transformations

1te

- Lineare Abbildungen $F: X \rightarrow Y$, sind nichts anderes als Funktionen zwischen Vector Spaces

z.B. Sei $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ mit

$$F\left(\begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} a \\ 2c \end{bmatrix}$$

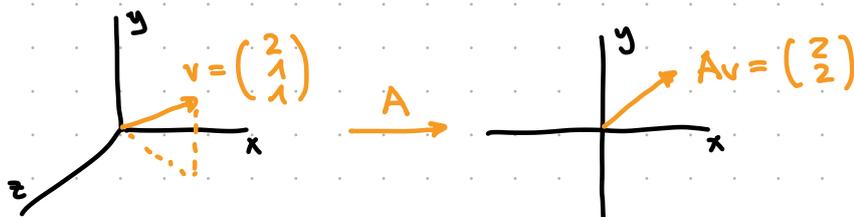
- Jetzt: Da sie linear sind kann man jede Lineare Abbildung als eine Matrix A schreiben!

Wir haben $\forall F \exists A: "F \Leftrightarrow A"$

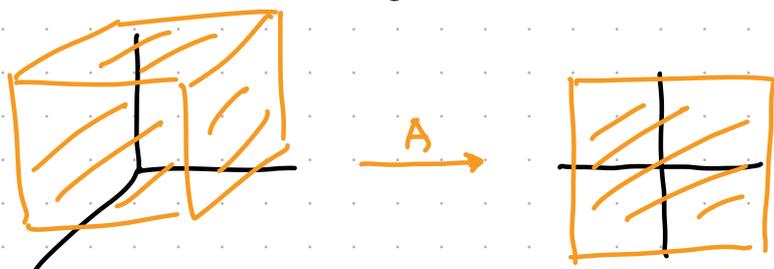
$$\Rightarrow A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \text{ mit}$$

$$A \cdot \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a \\ 2c \end{bmatrix} \text{ und } A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

- Mit anderen Worten: wir können uns Matrix Vektor Multiplikationen als Abbildungen / Transformationen vorstellen!



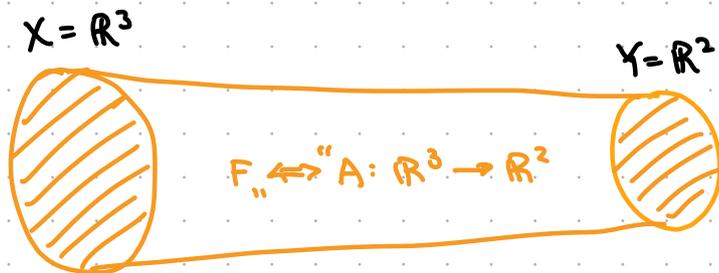
- Betrachten wir nun den ganzen Raum: (was passiert mit allen Vektoren des Definitionsraums $X = \mathbb{R}^3$)



↳ wie wir sehen: durch A/F verlieren wir eine Dimension!

↳ das macht Sinn da wir von 3D (\mathbb{R}^3) in den 2D (\mathbb{R}^2) bilden.

- Lass uns das generalisieren:

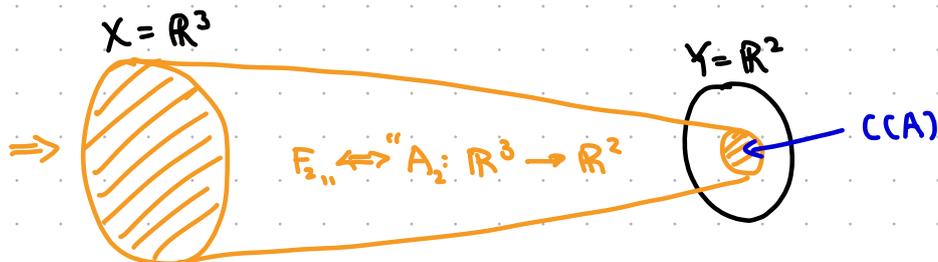
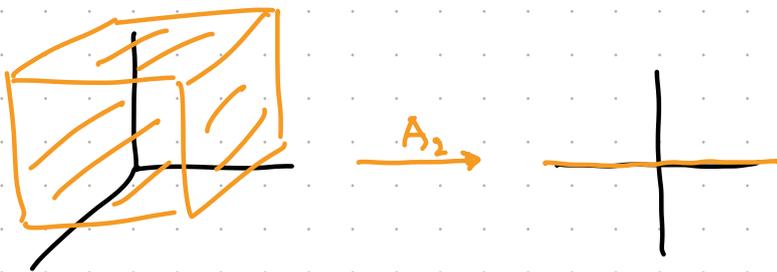


- Betrachten wir eine andere Abbildung F_2 mit A_2 :

Sei $F_2: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ mit

$$F_2\left(\begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} a \\ 0 \end{bmatrix}, \quad A_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

- ↳ Jetzt verlieren wir eine weitere Dimension!



- ↳ Wie du siehst, es gibt viel zu analysieren mit Dimensionen, Räumen etc.

- wir bemerken:

- A erreicht 2 Dimensionen, $\dim(\text{Im } A) = \dim C(A) = 2$
- A verliert 1 Dimension!

■ Essenz: Linear Transformations

- Wenn ihr das checkt → sehr nice!!
- Sonst wichtig ist mitzunehmen:

(1) Dimensionssatz:

$$\dim X = \dim C(A) + \dim N(A)$$

$$n = r + \# \text{freie Var}, A \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

Was wir haben = Was wir erreichen + Was wir erhalten

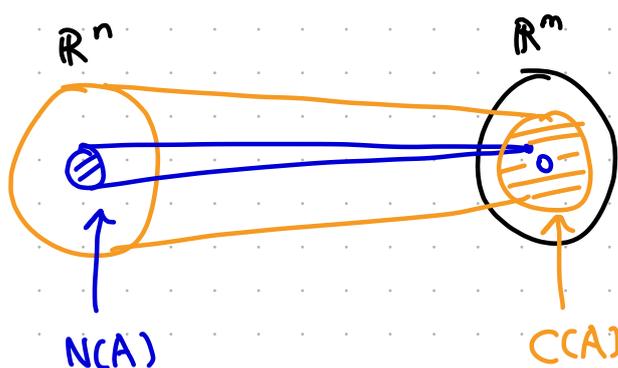
bzw.

$$\Rightarrow \dim N(A) = n - r$$

$$(\dim N(A^T) = m - r)$$

(2) Falls $A: X \rightarrow Y$ $N(A) \subseteq X$, $C(A) \subseteq Y$

bzw $A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ $N(A) \subseteq \mathbb{R}^n$, $C(A) \subseteq \mathbb{R}^m$



$$\Rightarrow \text{Für z.B. } A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 2 & 4 & 6 & 8 & 10 \\ 3 & 6 & 9 & 12 & 15 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{da } A \in \mathbb{R}^{3 \times 5}, A: \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$\Rightarrow N(A) \subseteq \mathbb{R}^5, C(A) \subseteq \mathbb{R}^3$$

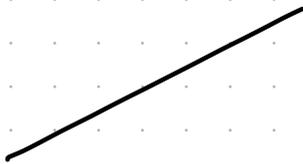
$$\Rightarrow \dim N(A) = 4, \dim C(A) = 1$$

entsprechend Basis $N(A)$: $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$, Basis $C(A)$: $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right\}$

4. Recap: A7

- Eure Lösungen

-



• Meine Lösung

1. Gram-Schmidt (hand-in) (☆☆☆)

This task includes Challenge 20 from the lecture notes.

Consider the invertible matrices

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

and

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 4 & 5 & 6 \\ 0 & 0 & 7 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 9 \end{bmatrix}.$$

a) Apply the Gram-Schmidt process to the columns of A .

a) Let $A = \begin{bmatrix} | & | & | \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ | & | & | \end{bmatrix}$, we calculate $Q = \begin{bmatrix} | & | & | \\ q_1 & q_2 & q_3 \\ | & | & | \end{bmatrix}$ orthogonal.

$$q_1 = \frac{a_1}{\|a_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \tilde{q}_2 &= a_2 - \langle q_1, a_2 \rangle q_1 \\ &= \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{\sqrt{2}} (0 \ 1 \ 1) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1/2 \\ 1/2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$q_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1/2 \\ 1/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \tilde{q}_3 &= a_3 - \langle q_1, a_3 \rangle q_1 - \langle q_2, a_3 \rangle q_2 \\ &= \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{2}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - 0 \\ &= \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$q_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow Q = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1/\sqrt{2} & -\sqrt{2}/2 & 0 \\ 1/\sqrt{2} & \sqrt{2}/2 & 0 \end{bmatrix}$$

b) Write down a QR -decomposition of A .

$$b) Q = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1/\sqrt{2} & -\sqrt{2}/2 & 0 \\ 1/\sqrt{2} & \sqrt{2}/2 & 0 \end{bmatrix}$$

Da $A = QR$, $R = Q^T A$ ($Q^{-1} = Q^T$)!

$$R = \begin{bmatrix} 0 & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 0 & -\sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \sqrt{2} & 1/\sqrt{2} & \sqrt{2} \\ 0 & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

c) Apply the Gram-Schmidt process to the columns of B .

c) Siehe Musterlösung... Gute Übung tho¹¹.

d) Is it always true that the Gram-Schmidt process on the columns of an upper triangular $n \times n$ matrix with non-zero diagonal entries yields the canonical basis e_1, \dots, e_n ? Provide a proof or counterexample. $> 0^*$

Nur wenn wir annehmen dass diagonal entries sind > 0 ¹¹

d) Yes. Let a_1, \dots, a_n denote cols of A and q_1, \dots, q_n be the orthonormal vectors from GS.

Proof by induction over k where after k steps we have $q_1, \dots, q_k \Leftrightarrow e_1, \dots, e_k$.

IB: $k=1$: Since $a_1 = a_{11} \cdot e_1$ we see imm. $q_1 = \frac{a_1}{\|a_1\|} = \frac{a_{11} e_1}{|a_{11}|} = e_1$. ^{weil wir angenommen haben!}

IS: For $m \in \mathbb{N}$ fixed and arbitrary we show that from

IH: $q_1, \dots, q_m \Leftrightarrow e_1, \dots, e_m$ follows $q_1, \dots, q_{m+1} \Leftrightarrow e_1, \dots, e_{m+1}$

$$\tilde{q}_{m+1} = a_{m+1} - \sum_{j=1}^m \langle q_j, a_{m+1} \rangle q_j$$

$$\langle x, y \rangle = x \cdot y = x^T y$$

$$(IH) = a_{m+1} - \sum_{j=1}^m \langle e_j, a_{m+1} \rangle e_j$$

$$= a_{m+1} - \sum_{j=1}^m (e_j^T a_{m+1}) e_j$$

$$= a_{m+1} - \sum_{j=1}^m a_{j, m+1} e_j$$

$$= a_{m+1} - \sum_{j=1}^m a_{m+1} e_j$$

$$= a_{m+1} - a_{m+1} e_1 - \dots - a_{m+1} e_m$$

$$= a_{m+1} - a_{m+1} (e_1 + \dots + e_m)$$

$$= a_{m+1} \cdot e_{m+1}$$

$$\Rightarrow q_{m+1} = \frac{\tilde{q}_{m+1}}{\|\tilde{q}_{m+1}\|} = \frac{a_{m+1} e_{m+1}}{\|a_{m+1} e_{m+1}\|} = \frac{a_{m+1, m+1} e_{m+1}}{|a_{m+1, m+1}|} = e_{m+1} \quad \square$$

Ab hier sehr formal, ich hätte in der Prüfung einen Satz geschrieben.

5. Test 2

Test 2 - Schlüsselthemen

Aufgabe 1 (Recap Basics) 7×5 Zeile zuerst

1) A 7×5 matrix has rows.

2) Let $A \in \mathbb{R}^{2 \times 4}$, then $A \cdot B$ is defined, if B is a $\times 4$ matrix. $2 \times 4 \cdot 4 \times 2 \quad m \times n \cdot n \times p$

3) Let A be a $n \times n$ matrix. A is invertible, iff $\text{rank} A = n - \text{input}$. $\text{rank} A = n$

4) Let $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 4 \end{pmatrix}$. A has free variable(s) and pivot(s). $\text{ref} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$
freie Var
pivots

5) For any A and x , the homogeneous linear systems of equations ($Ax = 0$) always has at least solution(s). $A \cdot 0 = 0$ gilt immer

6) Let $x = (2 \ 4 \ 6 \ 8)^T \in \mathbb{R}^4$. Then $\min_{i \in \{1, \dots, 4\}} |x \cdot e_i| = \text{input}$ and $\arg \min_{i \in \{1, \dots, 4\}} |x \cdot e_i| = \text{input}$.
 $|x \cdot e_i| = |x_i| = \begin{cases} 2 & i=1 \\ 4 & i=2 \\ 6 & i=3 \\ 8 & i=4 \end{cases}$
 $\hat{x} = \arg \min_x \|Ax - b\|^2$
 $\min |x_i| = |2| = 2$
 $\arg \min_i |x_i| = 1$

7) Let $A = CR$ where C contains the r linearly independent columns of A . We know that R has 2 rows, then $r = \text{input}$.
 $C: m \times r$
 $R: r \times n$

Summe: 20

Aufgabe 2 (Schlüssel)

u, v orthonormal $\Rightarrow u, v$ lin. ind. da $\mathbb{R}^2 \Rightarrow w$ muss lin. dep. sein

1) Let $u, v, w \in \mathbb{R}^2$ and u, v be orthonormal. Then $\dim(\text{span}\{u, v, w\}) = \text{input}$.

2) Let $V = \mathbb{R}^{3 \times 2}$ be a vector space. A basis of V has exactly vectors. Basis $\mathbb{R}^{3 \times 2}$:

3) Given a spanning set S of a subspace U of \mathbb{R}^{10} . We know $|S| = 4$, then $\dim U \leq \text{input}$ and $\dim U \geq \text{input}$. $|S| = 4 \Rightarrow U$ hat max. 4 dim. (alle lin. dep.)
 $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

4) Given a set M of vectors in a vector space V with $\dim V = 2$. We know $\exists x \in M$ with $\text{span}(M - \{x\}) = V$. M has at least vector(s).

\Rightarrow erzeugend \Rightarrow mind 2.
aber lin. dep. \Rightarrow mind 3.

an sich wäre $\{0\}$ auch ein spanning set für $U = \{0\}$ sub space of \mathbb{R}^{10}
Jedoch $|\{0, 0, 0, 0\}| = 1 = |\{0\}|$
daher muss $S = \{v\}$ mit $U = \text{span}\{v\}$

$$\Rightarrow \dim U \geq 1.$$

b_1, \dots, b_n of a vector space V

Die Basis beschreibt jeden Vektor eindeutig

5) Given any basis. For all vectors there exists $\boxed{1}$ linear combination(s) from the basis vectors.

\uparrow
 $v \in V$

6) Let $U \subseteq \mathbb{R}^3$. U is a subspace of \mathbb{R}^3 , if $U = \{ (a \ b \ c)^T \in \mathbb{R}^3 \mid a+b+c = \boxed{0} \}$.

(i) $0 \in U$!
geht nur wenn $a+b+c=0$

7) Let $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ be a linear transformation and A the transformation matrix. A has $\boxed{3}$ rows und $\boxed{2}$ columns. $A: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, A \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$

8) Given $Ax = b$, $\text{ref}(A) = \begin{pmatrix} \boxed{2} & \boxed{-5} & \boxed{0} & \boxed{1} & \boxed{0} \\ 0 & \boxed{0} & \boxed{1} & \boxed{5} & \boxed{1} \end{pmatrix}$. Then we know any b has $\boxed{3}$ dimension(s) of solutions x .

$\Rightarrow 3$ freie Var $\Rightarrow \dim N(A) = 3 \Rightarrow h_b = x_b + h_0$
 \uparrow $\dim 3$ \leftarrow $\dim 3$

9) Given $Ax = b$, $\text{ref}(A) = \begin{pmatrix} \boxed{1} & \boxed{0} & \boxed{-2} \\ 0 & \boxed{2} & \boxed{1} \\ 0 & \boxed{0} & \boxed{0} \\ 0 & \boxed{0} & \boxed{0} \end{pmatrix}$. Then any basis of $C(A)$ has $\boxed{2}$ vector(s) and any basis of $N(A)$ has $\boxed{1}$ vector(s).

pivots = rank $A = 2 = \dim C(A) = \#$ vectors in basis $C(A)$
freie Var = 1 = $\dim N(A) = \#$ vectors in basis $N(A)$

10) Let $F: \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^6$ be a linear transformation and A the transformation matrix with

$\dim C(A) = 3$. Then $\dim N(A) = \boxed{2}$

$$\dim X = \dim \mathbb{R}^5 = 5 = \dim C(A) + \dim N(A)$$

$$\Rightarrow \dim N(A) = 5 - 3 = 2.$$

Summe: 30

Summe Insgesamt: 20 + 30 = 50

6. Nächste Woche (10)

- Determinanten
 - Permutation
- Eigenwerte und Eigenvektoren (Einleitung)

7. Quiz

