

3.3 Das Eliminationsverfahren nach Gauß

a) Rang einer Matrix

Def.: Sei $A \in K^{m \times n}$ eine Matrix mit Spalten $a_1, \dots, a_n \in K^m$.

Dann heißt $\text{span}(a_1, \dots, a_n)$ der **Spaltenraum** von A , und seine Dimension heißt **(Spalten-)rang** von A :

$$\text{rang } A := \dim \text{span}(a_1, \dots, a_n).$$

Bem.:

(1) Der Rang einer Matrix gibt die maximale Anzahl linear unabhängiger Spalten an.

(2) Beispiele:

$$\text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 2, \quad \text{rang } \mathbb{1}_n = n$$

(3) analog definiert man den **Zeilenrang** von A als $\text{rang}(A^T)$, also die Maximalzahl linear unabhängiger Zeilen.

Satz: Für eine Matrix $A \in K^{m \times n}$ gilt: $\text{rang } A = \text{rang } A^T$.

„Zeilenrang = Spaltenrang“

Bew.: Seien $r = \text{rang } A$ (Spaltenrang) und

$\tilde{r} = \text{rang } A^T$ (Zeilenrang). Wir zeigen zunächst: $\tilde{r} \leq r$.

A habe Spalten (w_1, \dots, w_n) mit $w_j = \begin{pmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{pmatrix}$, $1 \leq j \leq n$.

Sei $W := \text{span}(w_1, \dots, w_n) \subset K^m$, und

sei (v_1, \dots, v_r) eine Basis von W . [$r = \dim W$]

Dann gibt es $\lambda_{jk} \in K$, so daß $w_j = \sum_{k=1}^r \lambda_{jk} v_k$.

Also: $a_{ij} = \sum_k \lambda_{jk} v_{ik}$, wobei $v_k = \begin{pmatrix} v_{1k} \\ \vdots \\ v_{mk} \end{pmatrix}$.

Für die Zeilen (z_1, \dots, z_m) von A gilt damit:

$$z_i = (a_{i1}, \dots, a_{in}) = \sum_{k=1}^r v_{ik} u_k \quad \text{mit } u_k = (\lambda_{1k}, \dots, \lambda_{nk}) \in K^n.$$

$\Rightarrow z_i \in \text{span}(u_1, \dots, u_r)$ und $\tilde{r} = \dim \text{span}(z_1, \dots, z_m) \leq r$.

Anwendung desselben Arguments für $A^T \Rightarrow r \leq \tilde{r}$.

Damit folgt $r = \tilde{r}$. \square

Nachtrag: Kern des Beweises ist die Darstellung
 $a_{ij} = \sum_{k=1}^r \lambda_{jk} v_{ik}$, welche an ein Matrixprodukt erinnert.
In der Tat: $A = V \cdot \Lambda^T$ und $A^T = \Lambda \cdot V^T$ mit

$$V = \begin{pmatrix} v_{11} & \dots & v_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ v_{m1} & \dots & v_{mr} \end{pmatrix} \in K^{m \times r}$$

\uparrow Spalten

$$\Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_{11} & \dots & \lambda_{1r} \\ \vdots & & \vdots \\ \lambda_{n1} & \dots & \lambda_{nr} \end{pmatrix} = (u_1, \dots, u_r) \in K^{n \times r}$$

\uparrow Spalten

b) Zeilenstufenform

Def.: Hat eine $m \times n$ -Matrix $A = (a_{ij})$ die Form

$$A = \begin{pmatrix} \circledast & & & * \\ 0 & \circledast & & \\ & 0 & \dots & \circledast \\ & & & \dots & \circledast \end{pmatrix}, \quad \left. \vphantom{A} \right\} r \text{ Zeilen}$$

\leftarrow Pivot
 j_1 j_2 j_r

dann heißt A in **Zeilenstufenform**, genauer wenn gilt:

i) die ersten r Zeilen enthalten Einträge $\neq 0$, in den Zeilen $r+1$ bis m stehen nur Nullen ($0 \leq r \leq m$).

ii) zu jeder Zeile $1 \leq i \leq r$ gibt es einen **Pivotindex**

$$j_i := \min \{j \mid a_{ij} \neq 0\} \quad \text{mit } 1 \leq j_i \leq n,$$

und es gilt $j_1 < j_2 < \dots < j_r$. (Stufenbedingung)

Für die Pivoteinträge gilt also $a_{ij_i} \neq 0$, und

$$a_{ik} = 0 \quad \text{für } 1 \leq k < j_i.$$

Bem.:

(1) Durch Vertauschen der Spalten von A , kann man erreichen, daß $j_1=1, j_2=2, \dots, j_r=r$. Dann liegen die Pivots a_{11}, \dots, a_{rr} auf der Diagonalen. → Umnummerierung der x_1, \dots, x_n

(2) $\text{rang } A = r$, da $\text{rang } A \geq r$, aber $\text{rang } A^T \leq r$.

Bsp.:

$$\text{rang} \begin{pmatrix} \textcircled{3} & 4 & 7 & 0 & 0 \\ 0 & \textcircled{2} & 5 & 8 & 1 \\ 0 & 0 & \textcircled{1} & 6 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 3$$

○ Pivots

(3) Im folgenden sei $A \in K^{m \times n}$ in Zeilenstufenform mit Pivots $a_{11}, \dots, a_{rr} \neq 0$. Für $b \in K^m$ betrachten wir das LGS $Ax = b$, $x \in K^n$. Die erweiterte Koeffizientenmatrix ist von der Form:

$$(A|b) = \left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & & & * & b_1 \\ & a_{22} & & & \vdots \\ & & \ddots & & b_r \\ & & & a_{rr} & b_{r+1} \\ & & & & \vdots \\ & & & & b_m \end{array} \right)$$

Gesucht ist die Lösungsmenge $\text{Lös}(A, b) := \{x \in K^n \mid Ax = b\}$.

(4) Gibt es ein $b_i \neq 0$ mit $r+1 \leq i \leq m$, so ist $\text{Lös}(A, b) = \emptyset$.

VL #13

(5) Konstruktion einer Lösung für $b_{r+1} = \dots = b_m = 0$.

i) für $r < n$ hat die Lösung $k := n - r$ Parameter

$\lambda_1, \dots, \lambda_k \in K$. Wähle x_{r+1}, \dots, x_n als freie Variable und setze $x_{r+i} = \lambda_i$ für $i=1, \dots, k$.

ii) die Lösungen für x_1, \dots, x_r erhält man durch Einsetzen in das LGS von unten nach oben:

$$a_{rr} x_r + a_{r,r+1} \lambda_1 + \dots + a_{r,r+k} \lambda_k = b_r$$

$$(a_{rr} \neq 0) \Rightarrow x_r = \frac{b_r}{a_{rr}} - \sum_{j=1}^k \frac{a_{r,r+j}}{a_{rr}} \lambda_j. \quad (*)$$

allgemein:

$$x_i = \frac{b_i}{a_{ii}} - \sum_{j=i+1}^r \frac{a_{ij}}{a_{ii}} x_j - \sum_{j=1}^k \frac{a_{i,r+j}}{a_{ii}} \lambda_j, \quad 1 \leq i < r. \quad (**)$$

→ x_i ist durch $x_{i+1}, \dots, x_r, \lambda_1, \dots, \lambda_k$ bestimmt.

(6) Beispiel:

$$(A|b) = \begin{array}{cccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & b \\ \hline 3 & 4 & 7 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 5 & 8 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 6 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \quad n=4, r=3$$

$$\text{rang}(A|b) = \text{rang}(A) = 3 \Rightarrow k=1 \text{ Parameter } \lambda$$

$$x_4 = \lambda$$

$$x_3 = 2 - 6\lambda$$

$$x_2 = \frac{1}{2} - \frac{5}{2}(2 - 6\lambda) - \frac{8}{2}\lambda = -\frac{9}{2} + 11\lambda$$

$$x_1 = 0 - \frac{4}{3}\left(-\frac{9}{2} + 11\lambda\right) - \frac{7}{3}(2 - 6\lambda) - 0 = \frac{4}{3} - \frac{2}{3}\lambda$$

$$\Rightarrow \text{Lös}(A|b) = \left\{ \underbrace{\begin{pmatrix} 4/3 \\ -9/2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=: v_0} + \lambda \underbrace{\begin{pmatrix} -2/3 \\ 11 \\ -6 \\ 1 \end{pmatrix}}_{=: u} \right\} = v_0 + \text{span}(u)$$

$v_0 = \phi(0)$

(7) Unter der Lösung des LGS verstehen wir eine Abbildung

$$\phi: K^k \rightarrow \text{Lös}(A, b) \subset K^n$$

$$(\lambda_1, \dots, \lambda_k) \mapsto (x_1, \dots, x_r, \lambda_1, \dots, \lambda_k)$$

Diese Abbildung ist durch (*) und (**) eindeutig bestimmt.

(8) für eine quadratische Matrix $A \in K^{n \times n}$ mit vollem Rang ($r=n$) ist $k=0$.

\Rightarrow es gibt nur eine einzige Lösung (x_1, \dots, x_n)

Ist zusätzlich $b=0$, so folgt $x_1 = \dots = x_n = 0$.

(9) $\text{Lös}(A, b)$ ist kein Vektorraum (außer für $b=0$), sondern ein affiner Unterraum von K^n der Dimension $k = n - r$. (\rightarrow §4.1)

c) elementare Zeilenumformungen

Wie können wir ein beliebiges LGS auf Zeilenstufenform bringen?

\Rightarrow elementare Zeilenumformungen von $(A|b)$:

a) Vertauschung von zwei Zeilen

b) Addition des λ -fachen der Zeile i zur Zeile k , wobei $\lambda \neq 0$ und $i \neq k$.

Satz: Sei $(\tilde{A}|\tilde{b})$ durch endlich viele elementare Zeilenumformungen aus $(A|b)$ entstanden. Dann ist $\text{Lös}(\tilde{A}, \tilde{b}) = \text{Lös}(A, b)$.

Bem.: Vertauschen von Spalten in A ist ebenfalls

erlaubt. (Umnummerierung der x_1, \dots, x_n)

Ebenso Multiplikation einer Zeile mit $\mu \neq 0$. \leftarrow kann rückgängig gemacht werden

Bew.: $\text{Lös}(A, b)$ ist invariant unter Vertauschung von Zeilen [Typ (a)], Reihenfolge der Gleichungen ist unwesentlich. Zu zeigen: $\text{Lös}(A, b)$ ist invariant unter einer einzigen Umformung vom Typ (B):
es genügt zu zeigen, daß die zwei Gleichungen

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = b_i \quad \text{und} \quad (1)$$

$$\sum_{j=1}^n a_{kj} x_j = b_k \quad (2)$$

denselben Lösungsraum haben wie

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = b_i \quad \text{und} \quad (1)$$

$$\sum_{j=1}^n (a_{kj} + \lambda a_{ij}) x_j = b_k + \lambda b_i. \quad (2')$$

Erfüllt ein $(x_1, \dots, x_n) \in k^n$ die Gl. (1,2), so auch (1,2').
(addieren der Konstanten λb_i auf beiden Seiten von (1).)

Umgekehrt folgt Gl. (2) aus $(2') - \lambda \cdot (1)$. \square

Satz: Jede Matrix A läßt sich durch elementare Zeilenumformungen in eine Matrix \tilde{A} in Zeilenstufenform überführen.

Bew.: Eliminationsverfahren nach Gauß.

a) Der Gaußsche Algorithmus

Ziel: bringe eine Matrix $A \in K^{m \times n}$ auf Zeilenstufenform.

Verfahren:

Sei $A \neq 0$. Andernfalls hat A bereits Zeilenstufenform.

1) Suche erste Spalte $\neq 0$:

$$l := \min \{ j \mid a_{ij} \neq 0 \text{ für ein } 1 \leq i \leq m \}$$

2) Wähle das betragsmäßig größte Element $a_{kl} \neq 0$ als **Pivot**: $|a_{ie}| \leq |a_{kl}|$ für $1 \leq i \leq m$.

3) **Vertausche** Zeilen 1 und $k \Rightarrow$ Pivot ist in \tilde{a}_{1l}

4) **"Ausräumen"** der restlichen Spalte:

addiere ein λ_i -faches der Zeile 1 zu jeder Zeile $2 \leq i \leq m$, so daß $\tilde{a}_{ie} = 0$ für $i \geq 2$.

$$\lambda_i = - \frac{a_{ie}}{\tilde{a}_{1l}} \quad (\tilde{a}_{ij} = \lambda_i \tilde{a}_{1j} + a_{ij}, \quad 1 \leq j \leq n)$$

Ergebnis:

$$\tilde{A} = \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & \dots & 0 & \tilde{a}_{1l} & * & \dots & * \\ \vdots & & \vdots & 0 & & & \\ 0 & \dots & 0 & 0 & & & \end{array} \right)$$

A'

5) Wiederhole Verfahren mit der $(m-1) \times (n-l)$ -Matrix A' , falls $A' \neq 0$ und $m > 1, n > l$.

Die Iteration bricht ab, da $m, n < \infty$ und $l \geq 1$.

Endergebnis: \tilde{A} ist in Zeilenstufenform. \square

Bem.:

- (1) durch zusätzliche **Spaltenvertauschungen** läßt sich erreichen, daß die Pivots auf der Diagonalen stehen.
→ **Buchführung** über die Vertauschungen notwendig, da sich die Reihenfolge der x_1, \dots, x_n ändert
- (2) für gute **numerische Stabilität** müssen die Pivots möglichst verschieden von Null sein
⇒ „**vollständige Pivotsierung**“: ersetze 1) – 3) durch:
 - 1') finde k, l , so daß $|a_{ij}| \leq |a_{kl}|$ ($1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n$)
(Pivot ist betragsmäßig größtes Element in A)
 - 2') Vertausche Spalten 1 und l .
 - 3') Vertausche Zeilen 1 und k . → Pivot in \tilde{a}_{11}

Zusammenfassung: (Eliminationsverfahren nach Gauß)

Lösen eines linearen Gleichungssystems aus m Gleichungen und n Unbekannten:

- 1) stelle erweiterte Koeffizientenmatrix auf: $(A|b) \in K^{m \times (n+1)}$
- 2) bringe A auf Zeilenstufenform durch Zeilenumformungen von $(A|b)$. Ergebnis: $(\tilde{A}|\tilde{b})$
- 3) lies $r = \text{rang } \tilde{A}$ ab;
 $\text{Lös}(A, b) = \emptyset$, falls $r \neq \text{rang } (\tilde{A}|\tilde{b})$
- 4) berechne Lösung $\phi: K^{n-r} \rightarrow \text{Lös}(\tilde{A}, \tilde{b}) = \text{Lös}(A, b) \subset K^n$

Beispiel:

$$\begin{aligned} 2x + 6y - 2z &= 2 \\ 3x + 8y - 2z &= 3 \\ x + 2y &= 1 \end{aligned}$$

1)

$$(A|b) = \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 6 & -2 & 2 \\ 3 & 8 & -2 & 3 \\ 1 & 2 & 0 & 1 \end{array} \right) \quad \bigcirc \text{ maximales Element in A}$$

$x \quad y \quad z$

2) tausche $x \leftrightarrow y$ und Zeilen 1 und 2:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 8 & 3 & -2 & 3 \\ 6 & 2 & -2 & 2 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} -\frac{3}{4} \cdot (\text{I}) \\ -\frac{1}{4} \cdot (\text{II}) \end{array} \rightsquigarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 8 & 3 & -2 & 3 \\ 0 & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{4} \\ 0 & \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \end{array} \right) \leftarrow \text{fertig}$$

$y \quad x \quad z$

• (4):

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & -1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \text{neues Pivot} \\ \text{(hier ignorieren)} \\ -\frac{1}{1} \cdot (\text{I}) \end{array} \rightsquigarrow \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \begin{array}{l} \text{fertig} \\ \text{O-Matrix} \end{array}$$

$x \quad z$

Ergebnis:

$$(\tilde{A}|\tilde{b}) = \left(\begin{array}{ccc|c} 8 & 3 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \left. \vphantom{\begin{array}{ccc|c} 8 & 3 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}} \right\} b_3 = 0$$

3) $\text{rang } \tilde{A} = 2 = \text{rang } (\tilde{A}|\tilde{b})$

\Rightarrow es gibt eine Lösung mit $3-2=1$ Parameter

4) Einsetzen: $z = \lambda, \quad x = 1 - 2\lambda, \quad y = \frac{3}{8} - \frac{2}{8}\lambda - \frac{3}{8}(1 - 2\lambda)$

$= \lambda$

$\Rightarrow \phi(\lambda) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad \text{Lös}(A, b) = \phi(\mathbb{R}).$