



Die rechts dargestellte **Matrix** A hat 4 Zeilen und 2 Spalten.

Es ist also eine 4×2 -Matrix. Sprechweise: „4 mal 2 – Matrix“

Mit $a_{32} = 8$ bezeichnen wir jenen Eintrag, der in der 3. Zeile und 2. Spalte ist.

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & 9 \\ 0 & 8 \\ 6 & -7 \end{pmatrix}$$

Jede Matrix mit einer einzigen Spalte bzw. Zeile ist ein **Vektor** (Spaltenvektor bzw. Zeilenvektor).

$$N = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Links ist die 3×4 -**Nullmatrix** N dargestellt.

Rechts ist die 3×3 -**Einheitsmatrix** E dargestellt.

Jede Einheitsmatrix ist quadratisch, hat in der Diagonale von links oben nach rechts unten nur 1er und überall sonst nur 0er.

$$E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



Wenn zwei Matrizen A und B in ihrer Zeilenanzahl und in ihrer Spaltenanzahl übereinstimmen, dann können wir sie komponentenweise addieren. Zum Beispiel:

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 5 \\ 4 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} -6 & 5 & -3 \\ -2 & 2 & -4 \end{pmatrix} \Rightarrow A + B = \begin{pmatrix} -3 & 3 & 2 \\ 2 & 2 & -5 \end{pmatrix}$$



Berechne das Ergebnis.

$$\text{a) } \begin{pmatrix} -2 & 5 & 4 \\ -7 & 3 & -8 \\ 9 & -6 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 & 0 & -1 \\ 4 & -2 & 5 \\ -4 & 1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \begin{pmatrix} 2 & 6 \\ 0 & 6 \\ 5 & 7 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} \end{pmatrix}$$

Nullmatrizen sind die **neutralen Elemente** der Matrizenaddition.



Die Multiplikation zweier Matrizen erfolgt *nicht* komponentenweise.

Wenn A eine $m \times p$ -Matrix und B eine $p \times n$ -Matrix ist, dann ist $C = A \cdot B$ eine $m \times n$ -Matrix.

Zum Beispiel:

$$A = \underbrace{\begin{pmatrix} 4 & 1 & -2 & -5 \\ 3 & -2 & 5 & 0 \end{pmatrix}}_{2 \times 4} \quad B = \underbrace{\begin{pmatrix} 5 & 2 & -1 \\ -2 & -3 & -4 \\ 3 & 0 & 5 \\ 0 & 4 & -7 \end{pmatrix}}_{4 \times 3} \Rightarrow C = A \cdot B = \underbrace{\begin{pmatrix} 12 & -15 & 17 \\ 34 & 12 & 30 \end{pmatrix}}_{2 \times 3}$$

Um den Eintrag $c_{12} = -15$ in **Zeile 1** und **Spalte 2** von $C = A \cdot B$ zu berechnen, verwendet man die **Zeile 1** von A und die **Spalte 2** von B folgendermaßen:

$$c_{12} = 4 \cdot 2 + 1 \cdot (-3) + (-2) \cdot 0 + (-5) \cdot 4 = 8 - 3 + 0 - 20 = -15$$

Um allgemein den Eintrag c_{ij} in **Zeile i** und **Spalte j** von $C = A \cdot B$ zu berechnen, verwendet man die **Zeile i** von A und die **Spalte j** von B folgendermaßen:

$$c_{ij} = a_{i1} \cdot b_{1j} + a_{i2} \cdot b_{2j} + \cdots + a_{ip} \cdot b_{pj} = \sum_{k=1}^p a_{ik} \cdot b_{kj}$$

Berechne das Ergebnis.

$$\text{a) } \begin{pmatrix} -2 & 5 \\ -7 & 3 \\ 9 & -6 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 & 0 & -1 & 6 \\ 4 & -2 & 5 & -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \begin{pmatrix} 4 & -3 & 0 \\ 2 & -1 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} & \boxed{} \end{pmatrix}$$

Einheitsmatrizen sind die **neutralen Elemente** der Matrizenmultiplikation.

$$\text{c) } \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ -2 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} \end{pmatrix} \quad \text{d) } \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ -2 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{} \end{pmatrix}$$

Die Matrizenmultiplikation erfüllt im Allgemeinen *nicht* das **Kommutativgesetz**: $A \cdot B \neq B \cdot A$ LGS in 2 Variablen (Matrizenschreibweise) Schreibe das folgende **lineare Gleichungssystem in 2 Variablen** in Matrizenschreibweise.
Trage dazu Zahlen richtig in die Kästchen ein.

$$\begin{cases} 4 \cdot x - 2 \cdot y = 10 \\ 3 \cdot x + 5 \cdot y = -8 \end{cases} \iff \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \boxed{} \\ \boxed{} \end{pmatrix}$$

LGS in 3 Variablen (Matrizenschreibweise) Schreibe das folgende **lineare Gleichungssystem in 3 Variablen** in Matrizenschreibweise.

$$\begin{cases} 3 \cdot x + y - 4 \cdot z = 5 \\ -2 \cdot x + 4 \cdot z = -3 \\ x - 2 \cdot y - z = 0 \end{cases} \iff$$

LGS in n Variablen (Matrizenschreibweise) Allgemein können wir jedes lineare Gleichungssystem mit n Gleichungen in n Variablen $x_1, x_2, \dots, x_n$ folgendermaßen in **Matrizenschreibweise** angeben:

$$\begin{aligned} a_{11} \cdot x_1 + a_{12} \cdot x_2 + \dots + a_{1n} \cdot x_n &= b_1 \\ a_{21} \cdot x_1 + a_{22} \cdot x_2 + \dots + a_{2n} \cdot x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1} \cdot x_1 + a_{n2} \cdot x_2 + \dots + a_{nn} \cdot x_n &= b_n \end{aligned} \iff \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

Wir schreiben dafür auch kurz: $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ Inverse Matrix Genau dann, wenn das lineare Gleichungssystem $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ eine *eindeutige* Lösung $\vec{x}$ hat, hat die Matrix A eine zugehörige **inverse Matrix** A^{-1} . Für diese gilt:

$$A \cdot A^{-1} = A^{-1} \cdot A = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}}_{\text{Einheitsmatrix}}$$

Zur Berechnung der inversen Matrix gibt es den **Gauß-Jordan-Algorithmus**.



Genau dann, wenn das lineare Gleichungssystem $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ eine *eindeutige* Lösung $\vec{x}$ hat, können wir diese mithilfe der zugehörigen inversen Matrix A^{-1} berechnen:

$$A \cdot \vec{x} = \vec{b} \iff \underbrace{A^{-1} \cdot A}_{\text{Einheitsmatrix}} \cdot \vec{x} = A^{-1} \cdot \vec{b} \iff \vec{x} = A^{-1} \cdot \vec{b}$$



Löse das lineare Gleichungssystem
$$\begin{cases} x + y + 3 \cdot z = -1 \\ -x + 2 \cdot z = -2 \\ 5 \cdot x + 2 \cdot y - z = 7 \end{cases}$$
 mit folgenden 3 Schritten:

1) Stelle das lineare Gleichungssystem in Matrizenschreibweise $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ dar.

2) Zeige, dass $A^{-1} = \begin{pmatrix} 4 & -7 & -2 \\ -9 & 16 & 5 \\ 2 & -3 & -1 \end{pmatrix}$ tatsächlich die inverse Matrix von A ist.

Anmerkung: Wenn die Einträge der Matrizen **reelle Zahlen** sind, dann kann man aus $A \cdot A^{-1} = \text{Einheitsmatrix}$ automatisch auch $A^{-1} \cdot A = \text{Einheitsmatrix}$ folgern und umgekehrt. Als Probe genügt also eine dieser beiden Matrizenmultiplikationen.

3) Berechne mithilfe von A^{-1} die Lösung $\vec{x}$ des linearen Gleichungssystems.



Du *kannst* das vorherige Gleichungssystem in GeoGebra wie folgt mit Matrizen lösen:

Algebra

Liste

$$m1 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ -1 & 0 & 2 \\ 5 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$m2 = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 7 \end{pmatrix}$$

CAS

Invertiere(m1)

1

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 4 & -7 & -2 \\ -9 & 16 & 5 \\ 2 & -3 & -1 \end{pmatrix}$$

Invertiere(m1)*m2

2

$$\rightarrow \begin{pmatrix} -4 \\ 12 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Tabelle

$f(x)$	F	K					
	A	B	C	D	E		
1	1	1	3			-1	
2	-1	0	2			-2	
3	5	2	-1			7	
4							
5							
6							
7							

Um eine Matrix zu erzeugen, markiere die Zellen in der Tabellenansicht $\sim$ Rechtsklick $\sim$ Erzeugen $\sim$ Matrix.

Zum **Lösen linearer Gleichungssysteme mit GeoGebra** bringt die Matrizenschreibweise *keine* Vorteile.



Für drei Zahlen x , y und z gilt:

- Die größte Zahl x ist um 42 kleiner als die Summe der beiden anderen Zahlen.
- Die kleinste Zahl z ist um 40 % kleiner als die größte Zahl.
- Das **arithmetische Mittel** der größten und kleinsten Zahl ist um 8 kleiner als die dritte Zahl y .

- 1) Erstelle ein Gleichungssystem zur Berechnung von x , y und z in Matrizenschreibweise.
- 2) Löse das Gleichungssystem mit Technologieeinsatz.



Die **Polynomfunktion** f mit $f(x) = a \cdot x^3 + b \cdot x^2 + c \cdot x + d$ hat die folgenden Eigenschaften:

- Die Funktion hat die **Nullstelle** $x = -2$.
- Die Funktion wechselt an der Stelle $x = 8$ das **Monotonieverhalten**.
- Die Funktion hat den **Wendepunkt** $W = (4 \mid 2)$.

- 1) Erstelle ein Gleichungssystem zur Berechnung von a , b , c und d in Matrizenschreibweise.
- 2) Ermittle die Koeffizienten a , b , c und d mit Technologieeinsatz.

