

## 9.2. Determinanten

Hilfsmittel zur Berechnung der inversen Matrix, Lsg linearer

Gleichungssysteme

Determinante von  $A = (a_{ij})$

QM:

Symmetrie der Wellenfkt

$$|A| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & & & \\ \dots & & & \\ a_{n1} & \dots & \dots & a_{nn} \end{vmatrix} = a_{11} \cdot A_{11} - a_{12} \cdot A_{12} + a_{13} \cdot A_{13} - \dots - a_{1n} \cdot A_{1n}$$

(Entwicklung nach 1. Zeile)

Mit  $A_{ke}$  der Unterdeterminante:

$$A_{kl} = \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1l} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & & & \\ a_{k1} & \dots & a_{kl} & \dots & a_{kn} \\ \vdots & & & & \\ a_{n1} & \dots & a_{nl} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}$$

Schneiden der  $k$ -ten Zeile  
und  $l$ -ten Spalte  
aus  $|A|$

$$\text{Bsp: } \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} a_{21}$$

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11} \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} - a_{12} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} + a_{13} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{vmatrix}$$

$$\begin{aligned}
&= a_{11} (a_{22} a_{33} - a_{23} a_{32}) - a_{12} (a_{21} a_{33} - a_{23} a_{31}) \\
&\quad + a_{13} (a_{21} a_{32} - a_{22} a_{31}) \\
&= a_{11} a_{22} a_{33} - a_{11} a_{23} a_{32} \\
&\quad - a_{12} a_{21} a_{33} + a_{12} a_{23} a_{31} \\
&\quad + a_{13} a_{21} a_{32} - a_{13} a_{22} a_{31}
\end{aligned}$$

Reduktionsschema: Jeder Summand besteht aus 3 Faktoren ( $3 \times 3$  Matrix)

Jeder Summand erhält aus jeder Zeile genau einen Faktor  
 " " " jeder Spalte genau "

Es treten alle Permutationen (Vertauschungen) auf:  $3! = 6$

Vertauschung der Indizes  $j_1, j_2, j_3$  im Produkt  $a_{1j_1} \cdot a_{2j_2} \cdot a_{3j_3}$

geht aus der natürlichen Reihenfolge  $1, 2, 3$

aus einer geraden oder ungeraden Anzahl  $P$

von Vertauschungen hervor: Vorzeichen  $(-1)^P$

$\Rightarrow$  Definition der Determinante:

Summation über alle  $n!$

Permutationen von

$j_1, j_2, j_3, \dots, j_n$  der Spaltenindizes

$$\underline{|A| := \sum_P (-1)^P a_{1j_1} \cdot a_{2j_2} \cdots a_{nj_n}}$$

aus 1, 2, 3, ... n.

Sarrus'sche Regel ( $n=3$ ):

$$|a_{ij}| = + \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}$$

Entwicklungssatz von Laplace:

Entwicklung von  $|A|$  nach der  $i$ -ten Zeile:

$$\det(A) = |A| = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} A_{ij} = \sum_{i=1}^n a_{ij} U_{ij} = \det(A)$$

mit Unterdeterminante  $A_{ij}$

Entwicklung nach der  $j$ -ten Spalte:

$$\det(A) = |A| = \sum_{j=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} A_{ij} = \sum_{j=1}^n a_{ij} U_{ij} = \det(A)$$

Mit  $U_{ij} := (-1)^{i+j} A_{ij}$  „algebraisches Komplement“

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

Unterdeterminante

$$A_{11} = \det ( )$$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{1j} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & a_{ij} & \dots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{nj} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

Unterdeterminante

$$A_{ij} = (-1)^{i+j} \cdot \det ( )$$

Nutzen:

Entwicklung sinnvoller Weise nach Spalte oder Zeile mit den meisten Nullen.

## 9.3. Rechenregeln für Determinanten

- - Multiplikation einer Zeile:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ a_{i1} & \dots & a_{in} \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \sim \tilde{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \lambda a_{i1} & \dots & \lambda a_{in} \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

- - Entwicklung nach  $i$ -ter Zeile:

$$\det(\tilde{A}) = \lambda \cdot \det(A)$$

$$\det(\lambda \cdot A) = \lambda^n \det(A)$$



- Addition einer Zeile (aus Entwicklungssatz nach 1. Zeile):

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & \dots & a_{1n} + b_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} + \det \begin{pmatrix} b_{11} & \dots & b_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

- Vertauschen benachbarter Zeilen  $\Rightarrow$  Vorzeichenwechsel  
folgt aus Entwicklungssatz wegen  $(-1)^{i+j}$

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$$

$$\begin{vmatrix} c & d \\ a & b \end{vmatrix} = bc - ad$$

- sind 2 Zeilen identisch, dann ist  $\det(A) = 0$

vertausche benachbarte Zeilen solange bis identische Zeilen

benachbart sind, vertausche diese  $\Rightarrow \det(A) = -\det(A) = 0$

- Addition von Zeilen

$$\det \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ a_{in} + \lambda a_{j1} & \dots & a_{in} \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \dots & \vdots \\ a_{in} & \dots & a_{in} \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} + \lambda \det \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \dots & \vdots \\ a_{jn} & \dots & a_{jn} \\ a_{j1} & \dots & a_{jn} \end{pmatrix} = 0$$

Multiplikationsformel:  $\det(A \cdot B) = \det(A) \cdot \det(B)$

Transponierte Matrix:  $\det(A^T) = \det A$

Dreiecksmatrix:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ 0 & \dots & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & & & \\ 0 & \dots & \dots & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

$$\det A = a_{11} \cdot a_{22} \cdot a_{33} \cdots a_{nn}$$

folgt auch aus Entwicklungssatz für die letzte Zeile,  
der  $(n-1)$  fach angewendet wird.

Einheitsmatrix:

$$E = \mathbb{1} \quad \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \ddots & 1 \\ & & & \ddots & 1 \end{pmatrix} = 1$$

• inverse Matrix  $A^{-1} \cdot A = E$

$$\det(A^{-1}) \cdot \det(A) = \det(E) = 1$$

$$\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det A}$$

Umkehrung (ohne Beweis):

Falls  $\det A \neq 0$  existiert  $A^{-1}$ , sodass  $A^{-1} \cdot A = E$