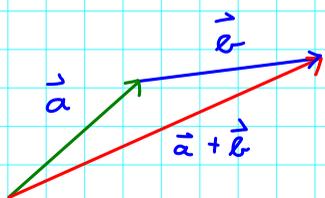


Vektoren und Vektorräume (vgl. Ma Phy I, Kap. 1)

↳ kurz: Vektoren sind Objekte, die sich genau wie Translationen addieren und mit einem Skalar multiplizieren lassen:



Vektoraddition:

$$„+“ : \vec{a}, \vec{b} \mapsto \vec{a} + \vec{b}$$

↳ Eigenschaften:

(A1) Assoziativität: $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$

(A2) Existenz des Nullvektors $\vec{0}$:

$$\vec{a} + \vec{0} = \vec{a} \quad (\text{für alle } \vec{a})$$

(A3) Existenz des inversen Vektors $-\vec{a}$ zu \vec{a} :

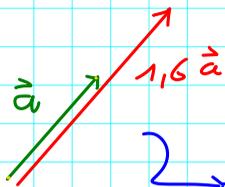
$$\vec{a} + (-\vec{a}) = \vec{0}$$

(A4) Kommutativität:

$$\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$$

Skalarmultiplikation:

$$\lambda, \vec{a} \mapsto \lambda \vec{a}$$



↳ Eigenschaften:

(S1) $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$

(S2) $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$

(S3) $\lambda (\mu \vec{a}) = (\lambda \mu) \vec{a}$

(S4) $1 \vec{a} = \vec{a}$

Def: Vektorraum = Menge V mit

$$\text{Vektoraddition: } V \times V \rightarrow V \\ a, b \mapsto a + b$$

gemäß Eigenschaften (A1 - A4)

$$\text{und Skalarmultiplikation } \mathbb{K} \times V \rightarrow V \\ \lambda, a \mapsto \lambda a$$

gemäß Eigenschaften (S1 - S4),

Die Elemente von V nennen wir Vektoren

Bemerkungen: 1) $\mathbb{K} = \mathbb{R}$: V reeller Vektorraum

$\mathbb{K} = \mathbb{C}$: V komplexen " "

\mathbb{K} beliebig: V \mathbb{K} -Vektorraum

2) ab sofort lassen wir Vektorpfeile weg: ~~a~~

[erste Ausnahme: Ortsvektor: $\vec{r} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \dots]$

Beispiele:

1) Menge der n -Tupel über \mathbb{K} :

$$\mathbb{K}^n = \left\{ a = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} \mid a_i \in \mathbb{K} \right\}$$

mit Vektoraddition:

$$a + b := \begin{pmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ \vdots \\ a_n + b_n \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

und Skalarmultiplikation:

$$\lambda a := \begin{pmatrix} \lambda a_1 \\ \lambda a_2 \\ \vdots \\ \lambda a_n \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

Γ (A1 - A4) ?

(A1) : Assoziativität :

z.z: $a + (b + c) \stackrel{?}{=} (a + b) + c$

$$\begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_1 + c_1 \\ \vdots \\ b_n + c_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + b_1 \\ \vdots \\ a_n + b_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix}$$
$$\begin{pmatrix} a_1 + b_1 + c_1 \\ \vdots \\ a_n + b_n + c_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + b_1 + c_1 \\ \vdots \\ a_n + b_n + c_n \end{pmatrix}$$

(A4) Kommutativität ✓

(A2)

Nullvektor $0 = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$

(A3) Inverses $-a$ zu $a = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$

$$-a = \begin{pmatrix} -a_1 \\ \vdots \\ -a_n \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

(S1 - S4) der Skalarmultiplik. ✓

2) Menge der gerad. Fkten maximal k -ten Grades : $K = \mathbb{R}$

$$P_k = \left\{ f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid f(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_k x^k \right\}$$

mit Vektoraddition : $(f + g)(x) := f(x) + g(x) \quad \checkmark \forall x \in \mathbb{R}$

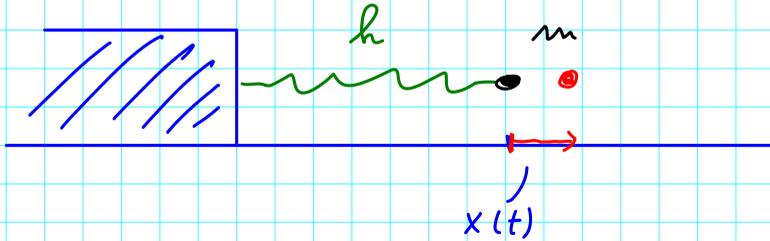
u. Skalarmultiplik. : $(\lambda f)(x) := \lambda f(x) \quad \checkmark$

(A1 - A4) ✓

(C1 - S4) ✓

3) Harmonische Schwinger:

z.B. eines mech. Oszillators:



$x(t)$ = Auslenkung aus Ruhelage bei $x=0$ zur Zeit t

$x(t)$ genügt DGL: $\ddot{x} + \gamma \dot{x} + \frac{h}{m} x = 0$

'Harmonische Schwinger' = Lösungsverfahren der DGL

$$L = \left\{ x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid \begin{array}{l} t \mapsto x(t) \\ \ddot{x}(t) + \gamma \dot{x}(t) + \frac{h}{m} x(t) = 0 \end{array} \right\} \text{ für alle } t$$

mit Addition und Skalarmultipl wie unten 2):

$$\underbrace{(x_1 + x_2)}_L(t) := \underbrace{x_1}_L(t) + \underbrace{x_2}_L(t)$$

$$\underbrace{(\lambda x)}_L(t) := \lambda x(t)$$

Wohldefiniert? $x_1, x_2 \in L$ ist dann $y = x_1 + x_2 \in L$?

$$\ddot{y} + \gamma \dot{y} + \frac{h}{m} y \stackrel{?}{=} 0, \quad \left. \begin{array}{l} \dot{y} = \dot{x}_1 + \dot{x}_2 \\ \ddot{y} = \ddot{x}_1 + \ddot{x}_2 \end{array} \right\} \text{ (1)}$$

$$\begin{aligned} \text{(1)} \quad & (\ddot{x}_1 + \ddot{x}_2) + \gamma(\dot{x}_1 + \dot{x}_2) + \frac{h}{m}(x_1 + x_2) \\ &= \underbrace{\ddot{x}_1 + \gamma \dot{x}_1 + \frac{h}{m} x_1}_{L=0 \text{ da } x_1 \in L} + \underbrace{\ddot{x}_2 + \gamma \dot{x}_2 + \frac{h}{m} x_2}_{L=0 \text{ da } x_2 \in L} = 0 \quad \checkmark \end{aligned}$$

ebenso: $y = \lambda x \in L$ wenn $x \in L$

3d) Schwingungen unter externer Kraft $f(t)$

$$\ddot{x} + \gamma \dot{x} + \frac{b}{m} x = f \quad : \quad f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$t \mapsto f(t) := f_0 \cos(\Omega t)$

→ Lösungsraum.

$$L_f = \left\{ x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid \begin{array}{l} t \mapsto x(t) \\ \ddot{x}(t) + \gamma \dot{x}(t) + \frac{b}{m} x(t) = f(t) \end{array} \right\}$$

für alle $t \in \mathbb{R}$

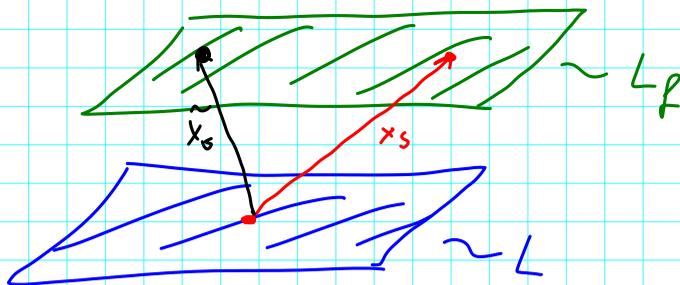
kein Vektorraum, $x_1 + x_2 \notin L_f$ für $x_1, x_2 \in L_f$

L_f affiner Raum:

$$L_f = "L + x_s" = \{x + x_s \mid x \in L\}$$

↑
Lösungsraum
mit $f=0$
homogene DGL

↑ eine spezielle
Lsg von inhomogener
DGL: $\ddot{x} + \gamma \dot{x} + \frac{b}{m} x = f$



Linearkombination, Spann, lineare Unabhängigkeit
Erzeugendensystem (= Vollständigkeit), Basis,
Dimension, Komponentendarstellung

1) Die Linearkombination der Vektoren

$$v_1, v_2, \dots, v_n \in V$$

mit Skalaren

$$\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K} :$$

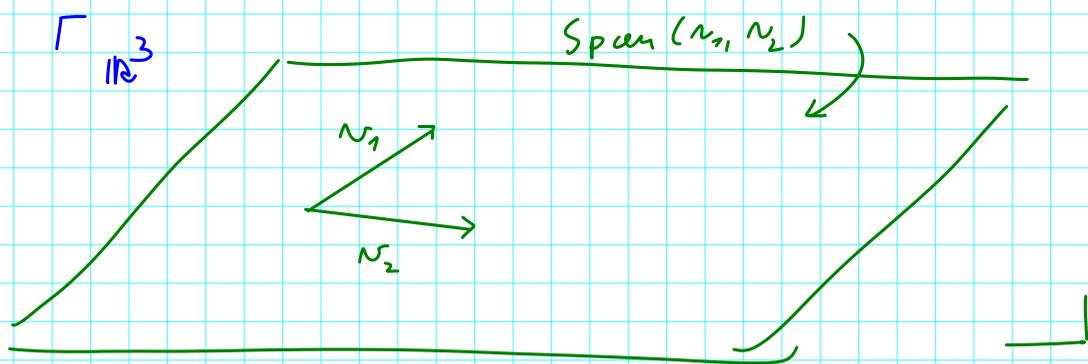
ist der Vektor

$$u := \lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n = \sum_{i=1}^n \lambda_i v_i \in V$$

2) Der Spann (= lineare Hülle) der Vektoren

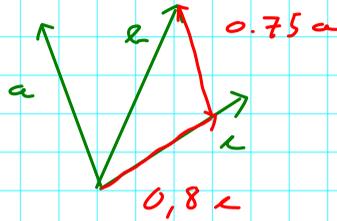
$v_1, v_2, \dots, v_n \in V$ ist die Menge aller
Linearkombinationen der Vekt. v_1, \dots, v_n mit
bel. Skalaren λ_i :

$$\text{Span}(v_1, \dots, v_n) := \left\{ \sum_{i=1}^n \lambda_i v_i \mid \lambda_i \in \mathbb{K} \right\}$$



3) Die Vektoren $v_1, \dots, v_n \in V$ sind linear unabhängig g. d. w. (= "genaus dann, wenn")
wenn der Nullvektor nur durch die
triviale Linearkombination der v_1, \dots, v_n
gebildet werden kann: $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0$

\mathbb{R}^2



$$b = 0.8c + 0.75a$$

$$-0.75a + b - 0.8c = 0$$

(*)

a, b : linear unabhängig, da

$$0 \stackrel{!}{=} \lambda_1 a + \lambda_2 b \quad \Rightarrow \quad \lambda_1 = \lambda_2 = 0$$

a, b, c : linear abhängig, da

┌

v_1, \dots, v_n linear unabhängig

$$:\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n = 0 \quad \Rightarrow \quad \lambda_i = 0 \end{array} \right\}$$