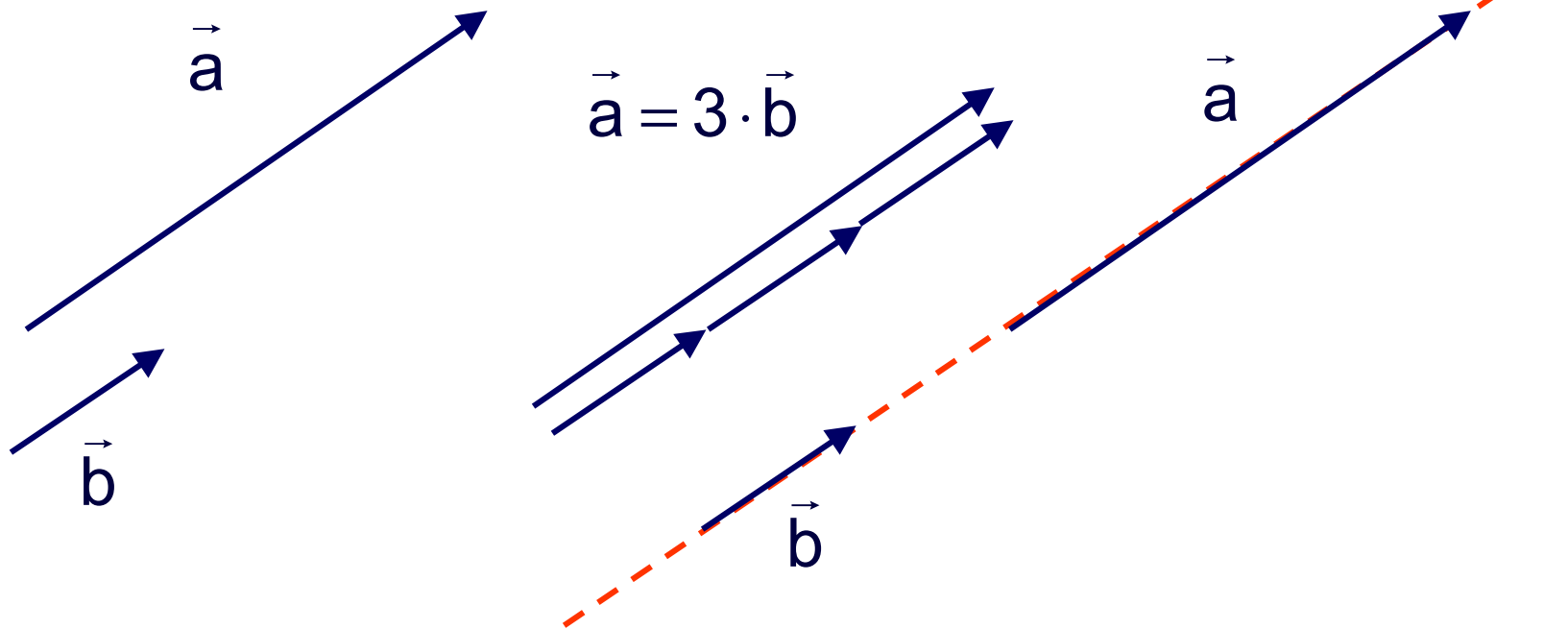




Lineare Abhängigkeit

Zwei Vektoren $\vec{a}$ und $\vec{b}$ heißen **linear abhängig**, wenn ein Vektor ein Vielfaches des anderen Vektors ist. „Sie lassen sich auf eine Linie legen“





Lineare Abhängigkeit von 2 Vektoren allgemein:

$$\vec{a} = k \cdot \vec{b} \quad \text{mit } k \in \mathbb{R} \quad \text{und } \vec{a}, \vec{b} \in V$$

Bem.: $k = 0$ erlaubt d.h. $\vec{0}, \vec{b}$ sind linear abh.

$$\Leftrightarrow \vec{a} - k \cdot \vec{b} = \vec{0}$$

$$\Leftrightarrow \lambda \vec{a} + \mu \vec{b} = \vec{0} \quad \text{mit } \lambda = 1 \text{ und } \mu = -k$$

Def.: Zwei Vektoren $\vec{a}, \vec{b} \in V$ heißen linear abhängig

genau dann, wenn die Vektorgleichung $\lambda \vec{a} + \mu \vec{b} = \vec{0}$ eine nichttriviale Lösung besitzt d.h. wenn entweder $\lambda \neq 0$ oder $\mu \neq 0$ ist.



Lineare Abhängigkeit von n Vektoren allgemein:

Def.: Die Vektoren $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3, \dots, \vec{a}_n \in V$ heißen linear abhängig
genau dann, wenn die Vektorgleichung

$$k_1 \vec{a}_1 + k_2 \vec{a}_2 + k_3 \vec{a}_3 + \dots + k_n \vec{a}_n = \vec{0}$$

eine nichttriviale Lösung besitzt d.h. wenn mindestens
ein $k_i \neq 0$ ist für $i = 1, \dots, n$



Lineare Unabhängigkeit von n Vektoren allgemein:

Def.: Die Vektoren $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3, \dots, \vec{a}_n \in V$ heißen
linear abhängig

genau dann, wenn die Vektorgleichung

$$k_1 \vec{a}_1 + k_2 \vec{a}_2 + k_3 \vec{a}_3 + \dots + k_n \vec{a}_n = \vec{0}$$

nur die triviale Lösung besitzt d.h. dass diese
Gleichung nur erfüllbar ist, wenn

alle $k_i \neq 0$ sind für $i = 1, \dots, n$



Lineare Abhängigkeit von 3 Vektoren allgemein:

Def.: Die Vektoren $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3 \in V$ heißen linear abhängig genau dann, wenn die Vektorgleichung

$$k_1 \vec{a}_1 + k_2 \vec{a}_2 + k_3 \vec{a}_3 = \vec{0}$$

nichttrivial lösbar ist. (o.B.d.A. $k_1 \neq 0$)

$$k_1 \vec{a}_1 + k_2 \vec{a}_2 + k_3 \vec{a}_3 = \vec{0}$$

$$\Leftrightarrow k_1 \vec{a}_1 = -k_2 \vec{a}_2 - k_3 \vec{a}_3$$

$$\Leftrightarrow \vec{a}_1 = -\frac{k_2}{k_1} \vec{a}_2 - \frac{k_3}{k_1} \vec{a}_3$$

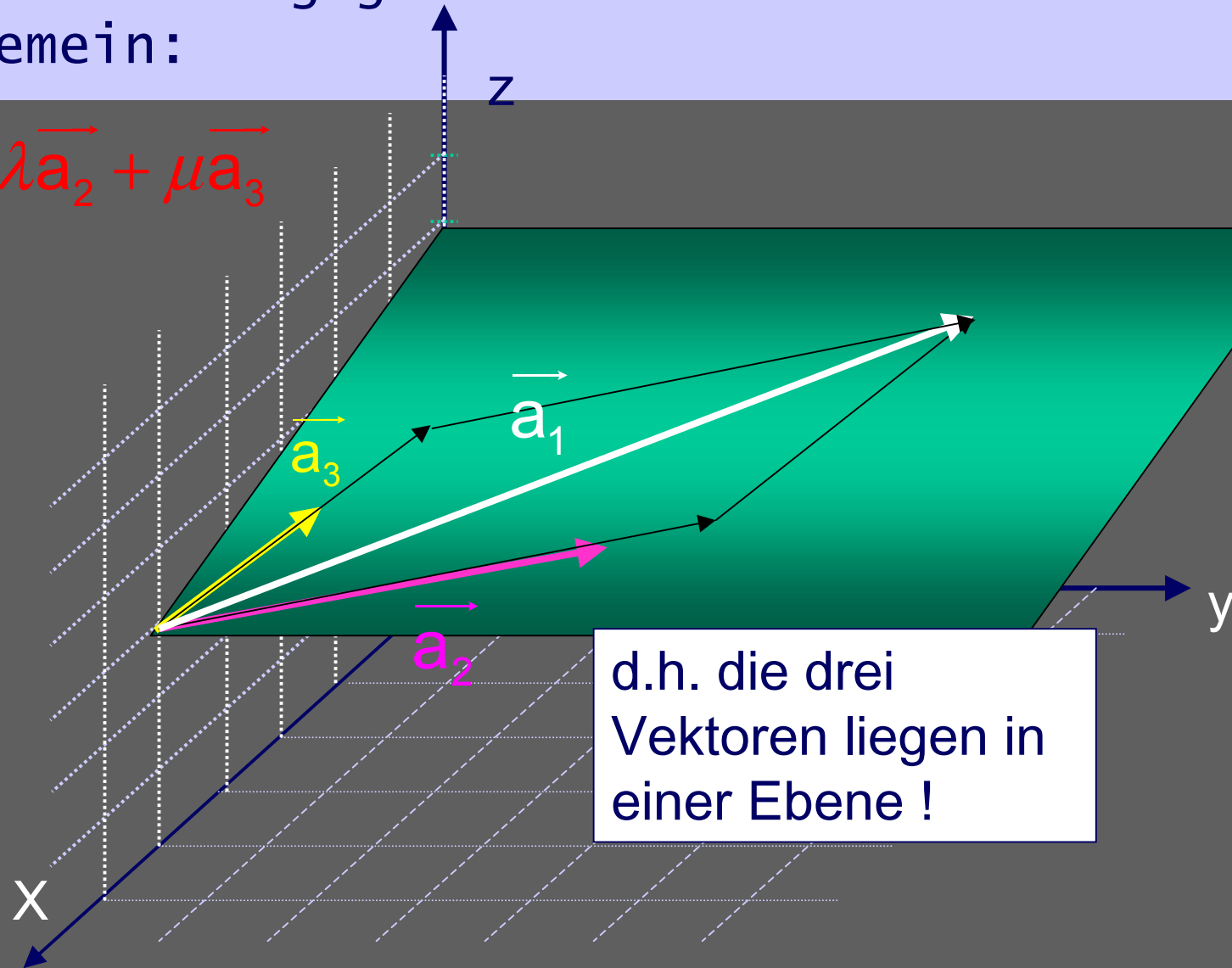
$$\Leftrightarrow \vec{a}_1 = \lambda \vec{a}_2 + \mu \vec{a}_3$$

d.h. die drei Vektoren liegen in einer Ebene !



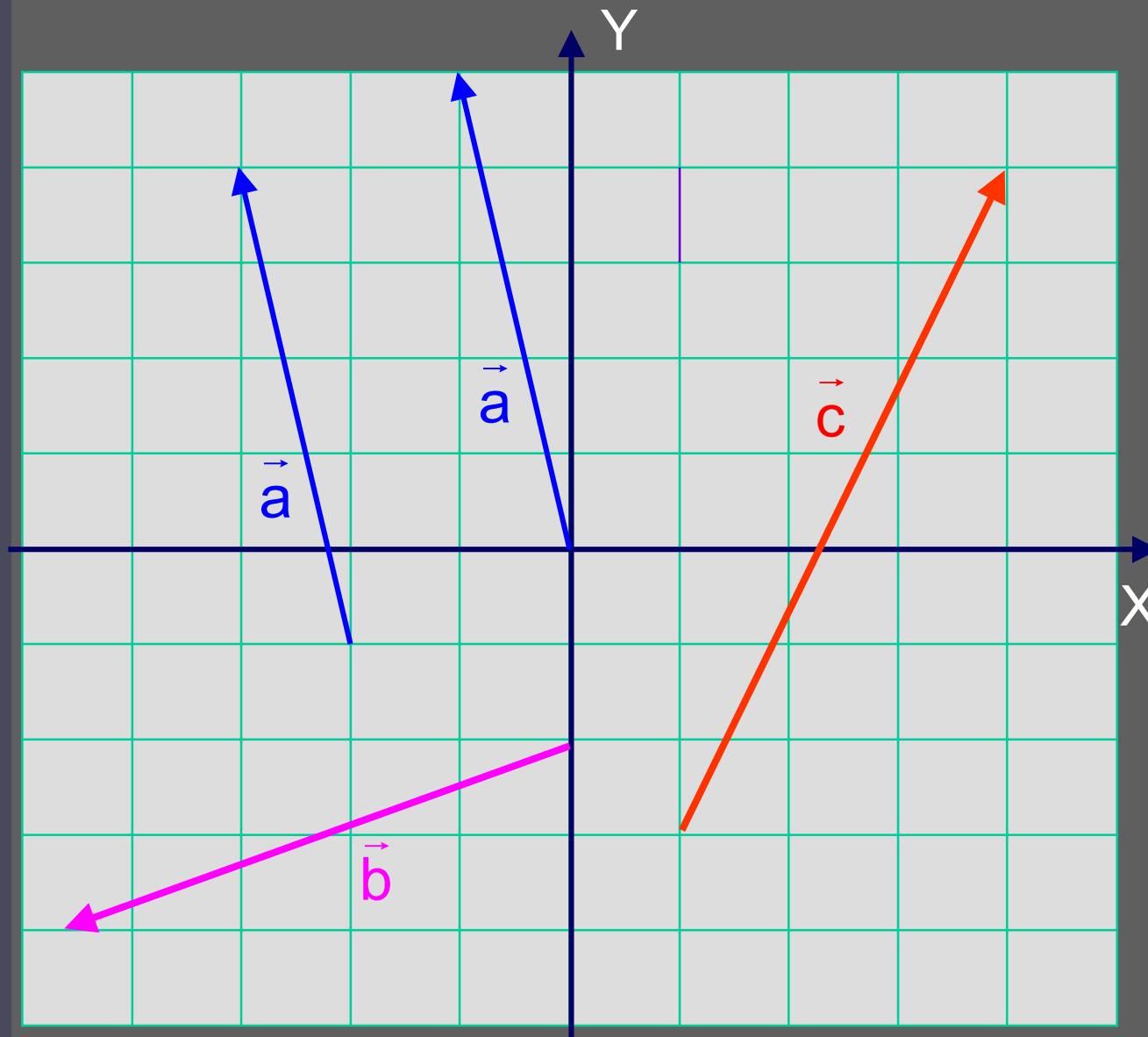
Lineare Abhängigkeit von 3 Vektoren allgemein:

$$\vec{a}_1 = \lambda \vec{a}_2 + \mu \vec{a}_3$$





Vektoren im Koordinatensystem



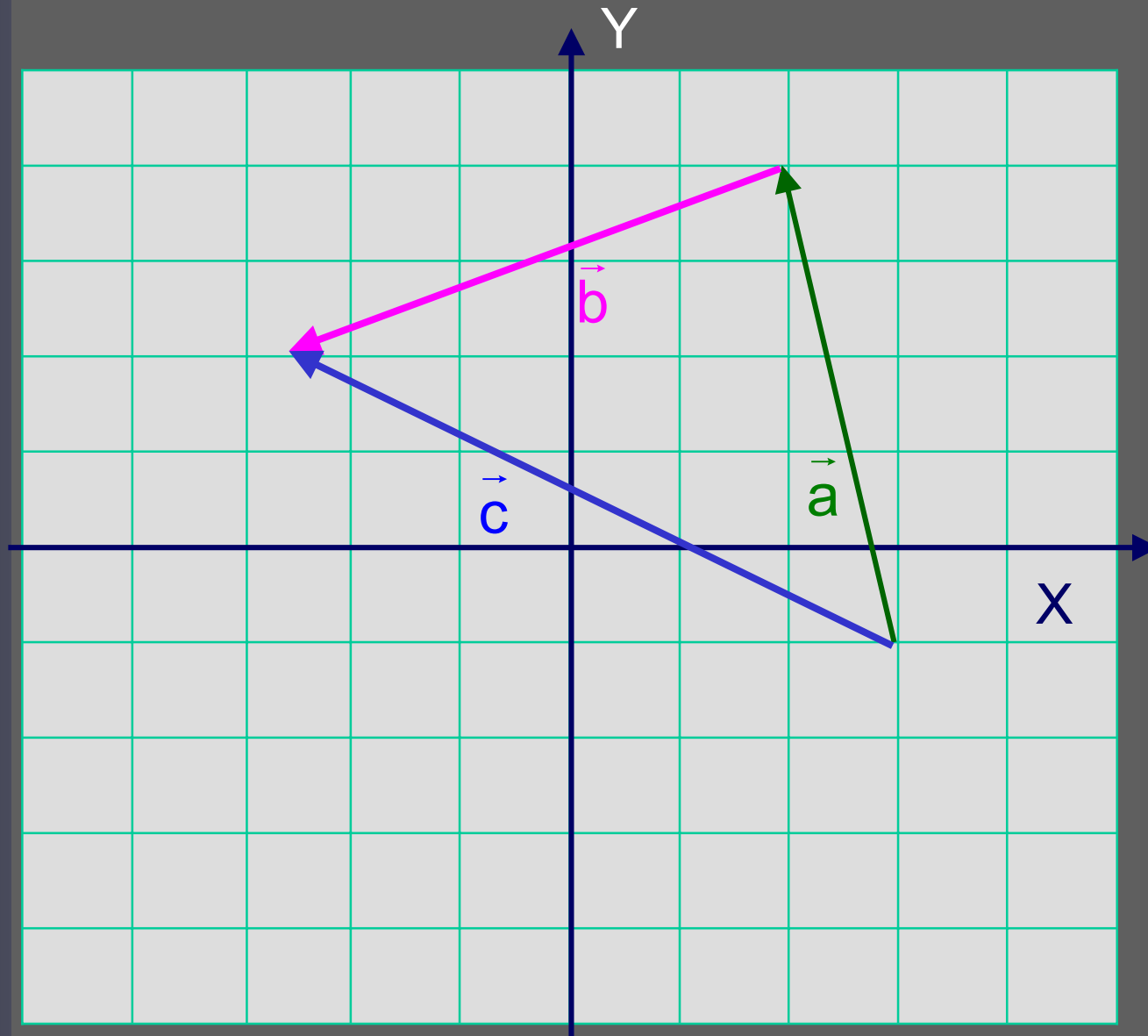
$$\vec{a} = \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\vec{b} = \begin{pmatrix} -4,5 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{c} = \begin{pmatrix} -4,5 \\ -2 \end{pmatrix}$$



Addition



$$\vec{a} = \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\vec{b} = \begin{pmatrix} -4,5 \\ -2 \end{pmatrix}$$

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

$$= \begin{pmatrix} -5,5 \\ 3 \end{pmatrix}$$



n-Tupel

Vektoren in der Ebene können durch 2-Tupel eindeutig dargestellt werden :

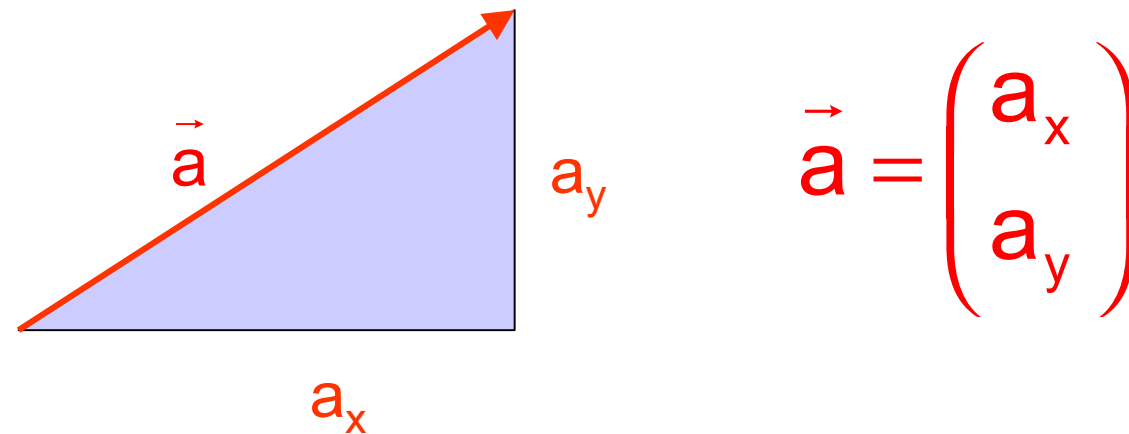
$$\vec{a} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad \text{„2-dimensionaler Vektor“}$$

Ein **n-Tupel** bezeichnet eine geordnete Darstellung von n Objekten.

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \dots \\ \dots \\ a_n \end{pmatrix} \quad \text{„n-dimensionaler Vektor“}$$



Die Länge (der Betrag) eines Vektors :



Satz des Pythagoras :

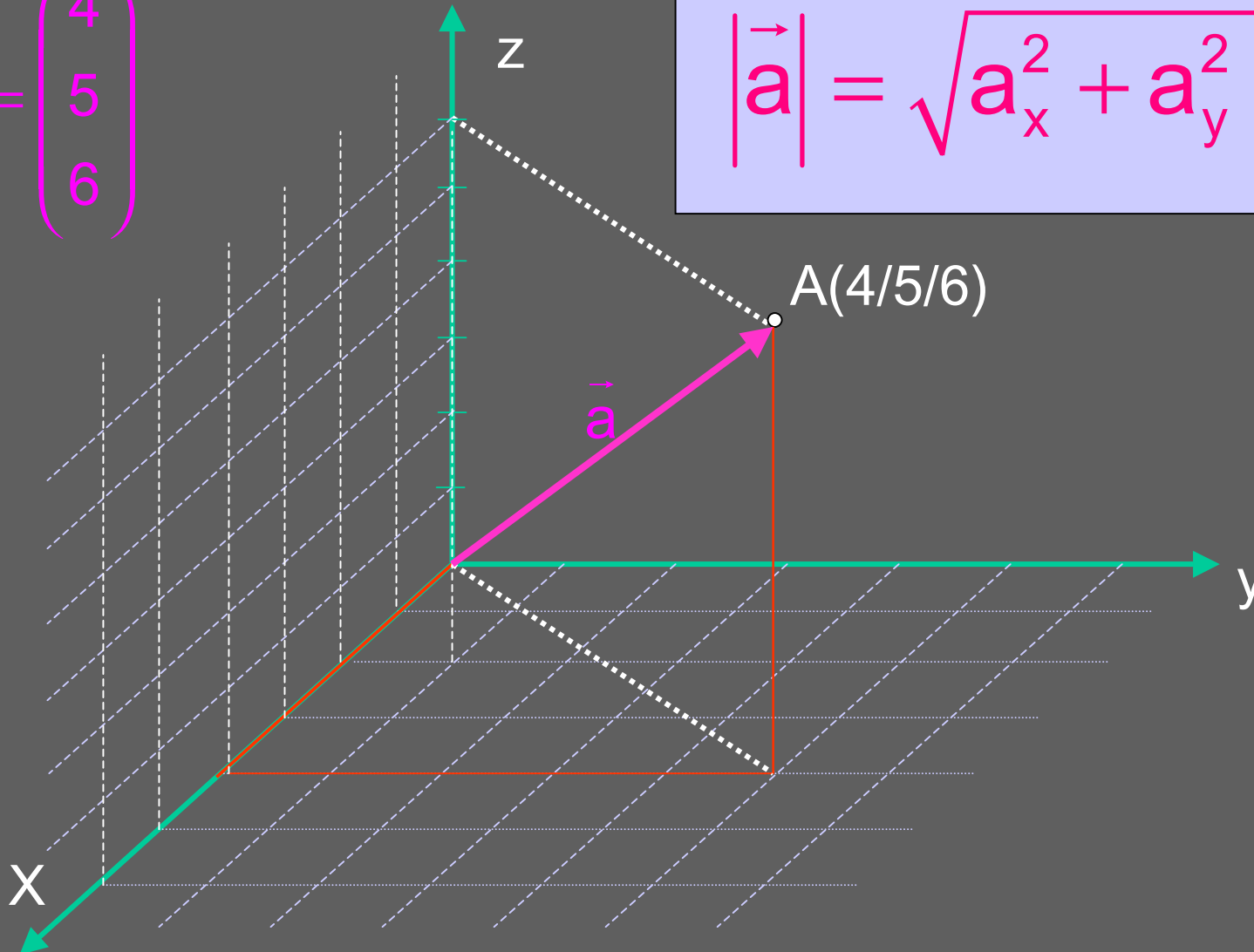
$$|\vec{a}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2}$$



Die Länge (der Betrag) eines Vektors :

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$$





Linearkombinationen mit Vektoren :

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix} \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} b_x \\ b_y \end{pmatrix} \quad \vec{c} = \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \end{pmatrix}$$

$$r \cdot \vec{a} + s \cdot \vec{b} + t \cdot \vec{c} = r \cdot \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} b_x \\ b_y \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} r \cdot a_x \\ r \cdot a_y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} s \cdot b_x \\ s \cdot b_y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} t \cdot c_x \\ t \cdot c_y \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} r \cdot a_x + s \cdot b_x + t \cdot c_x \\ r \cdot a_y + s \cdot b_y + t \cdot c_y \end{pmatrix}$$



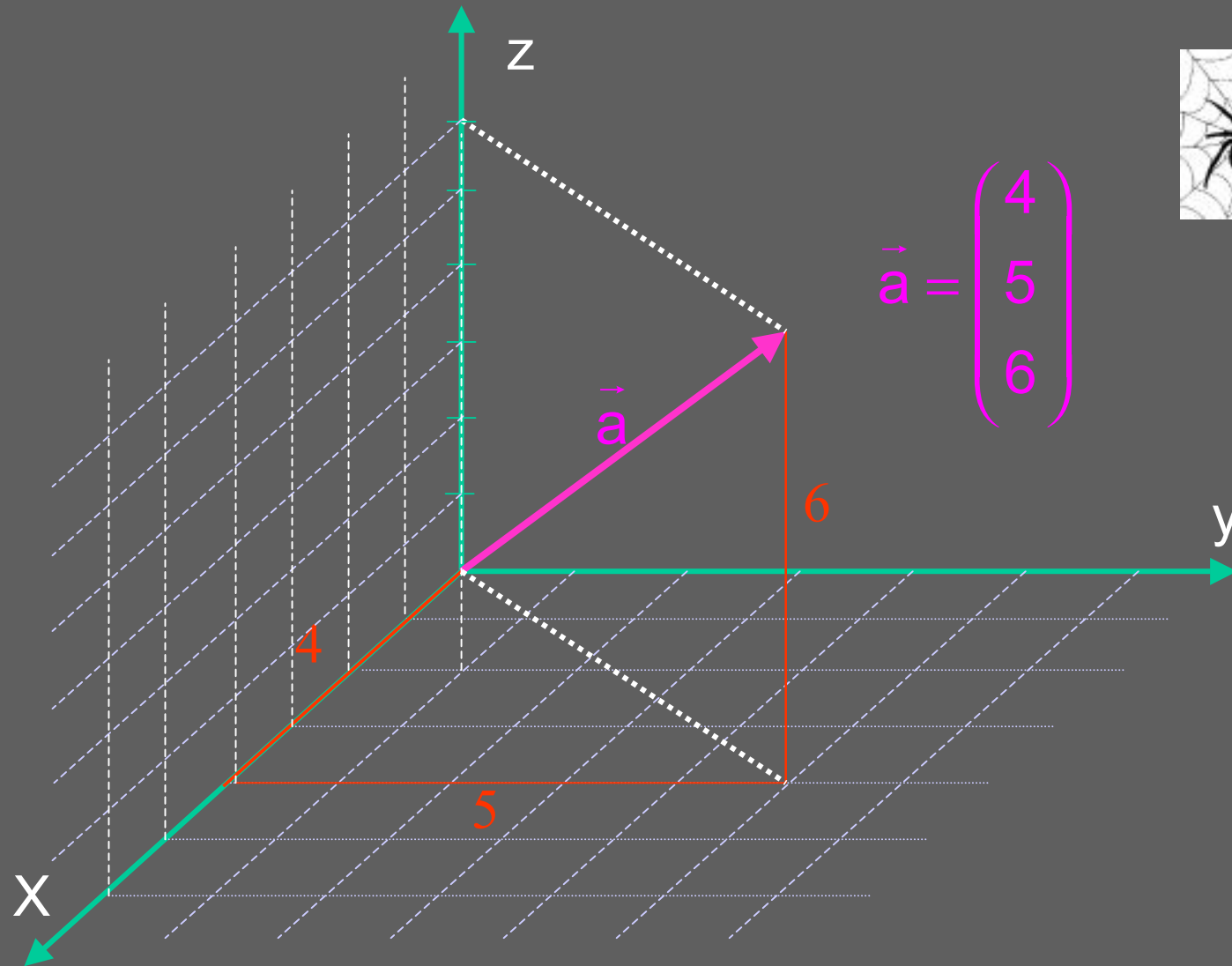
Linearkombinationen mit Vektoren 2 :

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1,5 \\ -2 \end{pmatrix} \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \vec{c} = \begin{pmatrix} 2,8 \\ -0,4 \end{pmatrix}$$

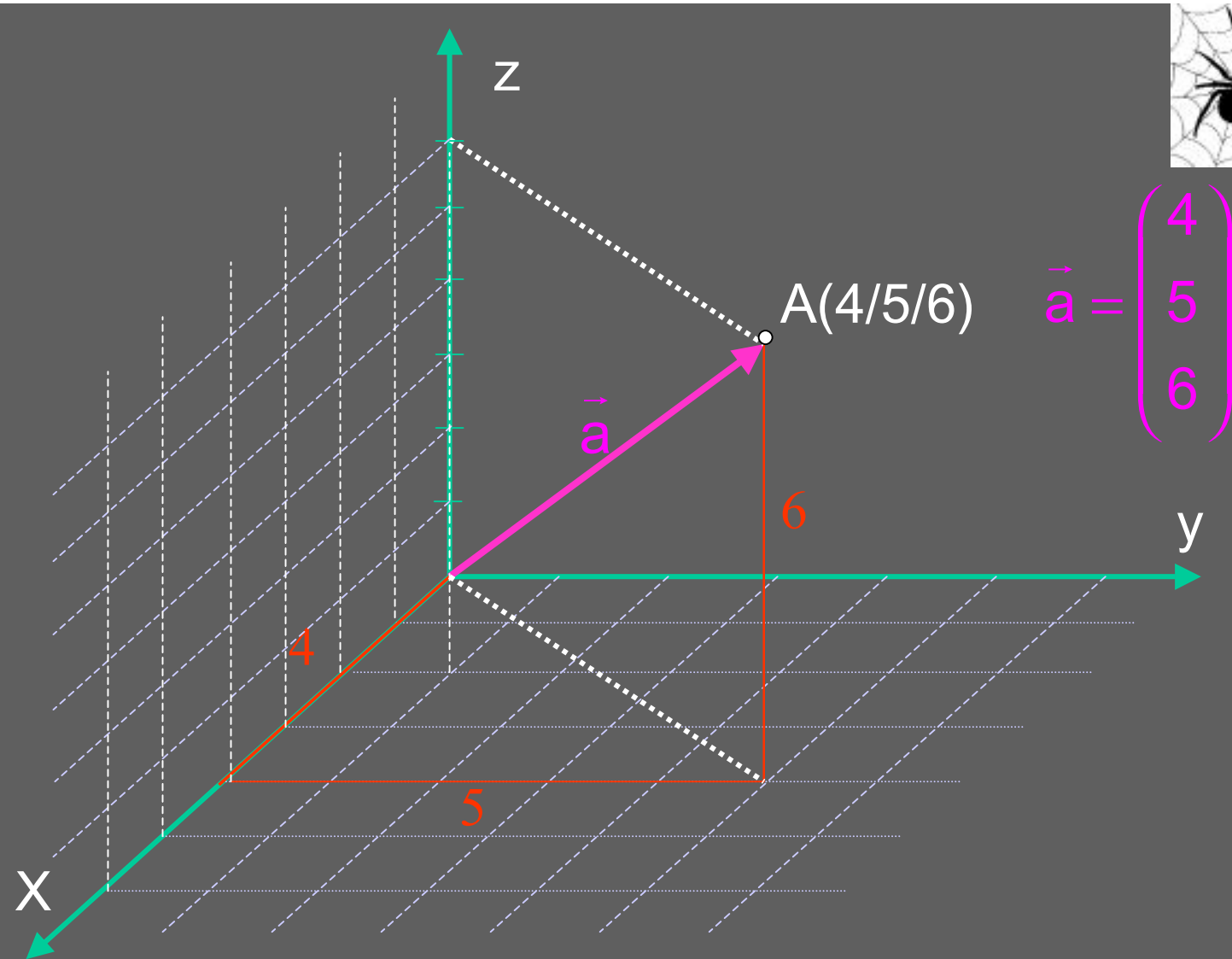
$$\begin{aligned}
 0,5 \cdot \vec{a} + 3 \cdot \vec{b} - 2 \cdot \vec{c} &= 0,5 \cdot \begin{pmatrix} 1,5 \\ -2 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} - 2 \cdot \begin{pmatrix} 2,8 \\ -0,4 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} 0,75 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -3 \\ 9 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 5,6 \\ -0,8 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} 0,75 - 3 - 5,6 \\ -1 + 9 + 0,8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7,85 \\ 8,8 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$



Vektoren im räumlichen Koordinatensystem



Punkte und die zugehörigen Ortsvektoren





Ortsvektoren

Der Ortsvektor $\vec{p}$ des Punktes $P(x/y/z)$ hat die
Komponentendarstellung

$$\vec{p} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Der Ortsvektor hat seinen Anfangspunkt im
Ursprung des Koordinatensystems und die
Spitze im Punkt P

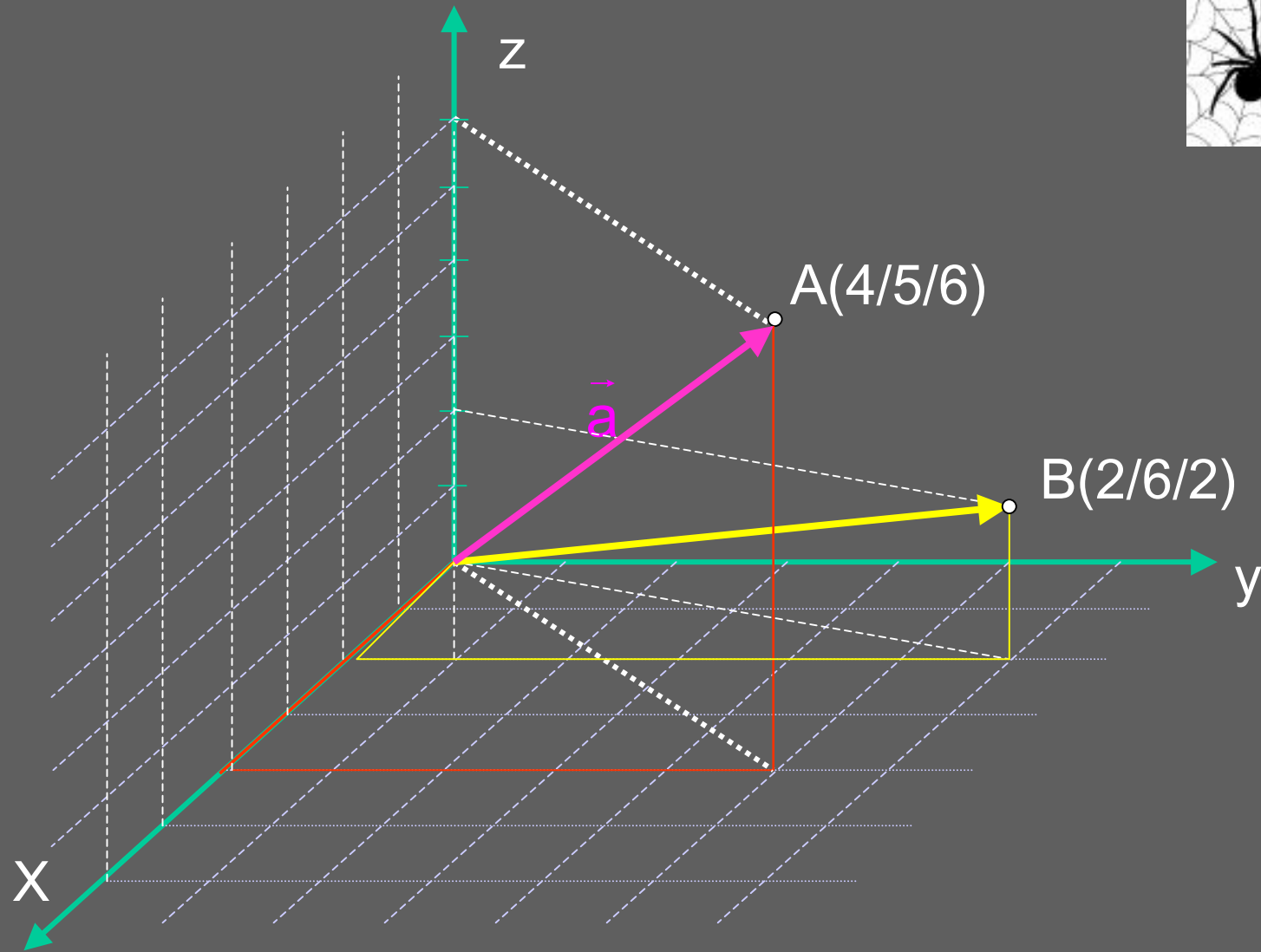
Zur Unterscheidung schreiben wir Vektoren als
3-Tupel in Spaltenform und Punkte als 3-Tupel
in Zeilenform !



Punkte und die zugehörigen Ortsvektoren

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

$$\vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}$$

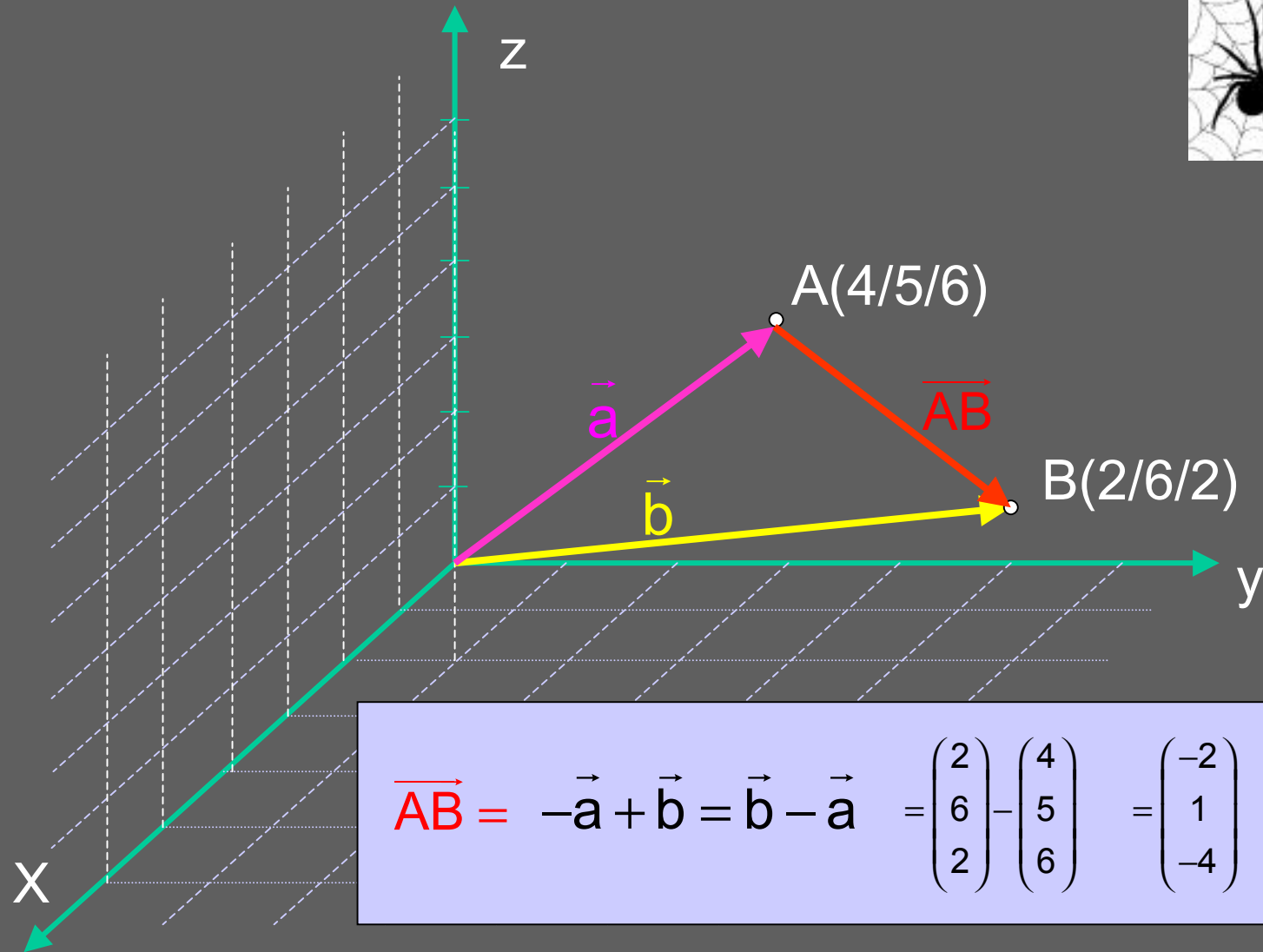




Punkte und die zugehörigen Ortsvektoren

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

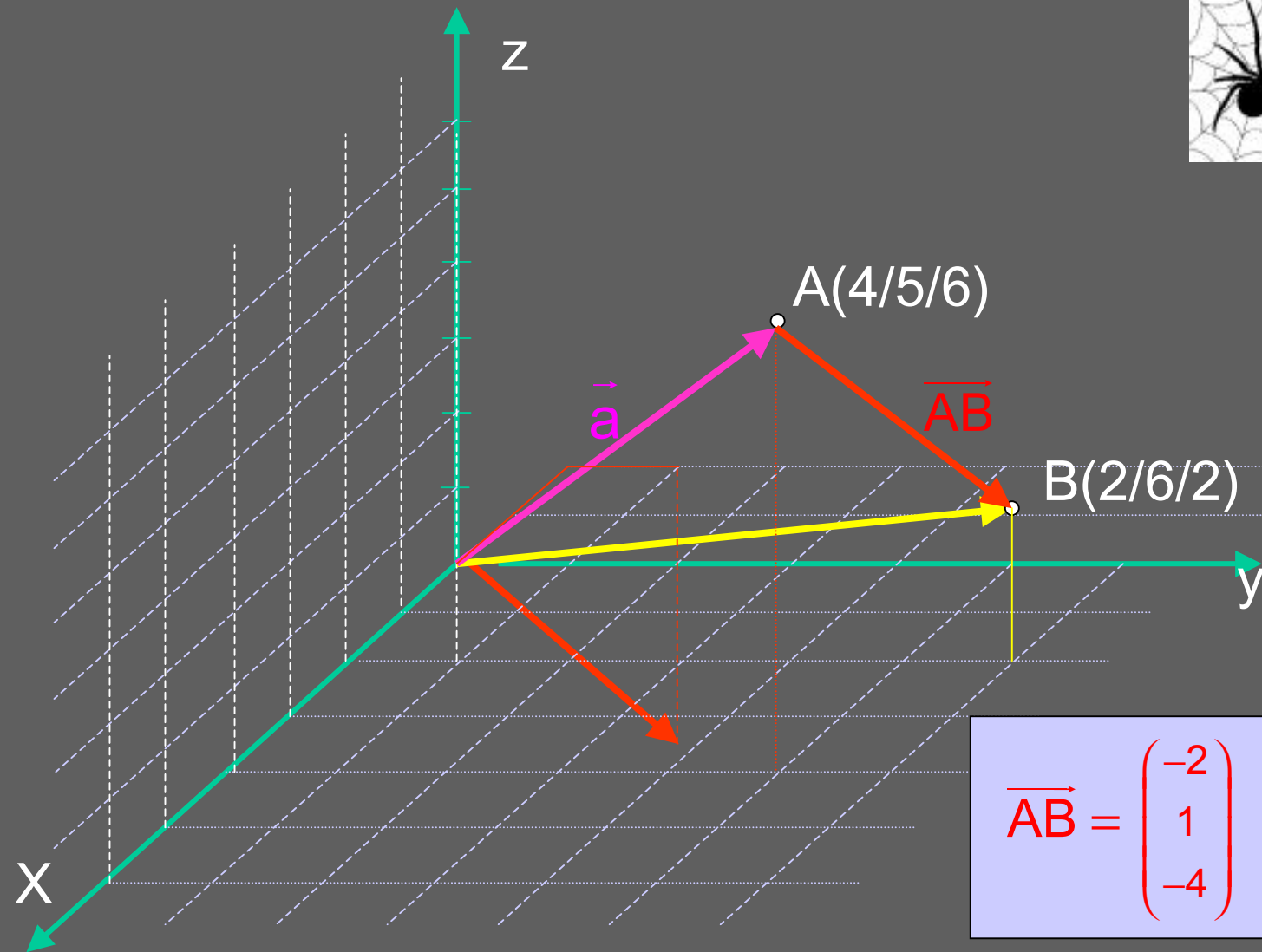
$$\vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}$$



$$\overrightarrow{AB} = -\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} - \vec{a} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$$



Punkte und die zugehörigen Ortsvektoren





Verbindungsvektoren

Merke:

Der Verbindungsvektor $\overrightarrow{AB}$ zwischen zwei Punkten $A(a_x | a_y | a_z)$ und $B(b_x | b_y | b_z)$ ergibt sich zu

$$\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} b_x - a_x \\ b_y - a_y \\ b_z - a_z \end{pmatrix}$$