

Rang und Inverses einer Matrix

wgnedin@math.uni-koeln.de

29. April 2014

In dieser Notiz werden Methoden und Beispiele zur Berechnung des Rangs einer Matrix sowie der Inversen einer invertierbaren Matrix vorgestellt.

1 Rang einer Matrix

Im folgenden sei $A \in \text{Mat}_{m \times n}(K)$ eine Matrix mit m Zeilen und n Spalten.

Definition 1. Der Rang von A ist definiert als die Dimension des Bildes der Matrix:

$$\text{rk}(A) := \dim_K(\text{im}(A))$$

Um den Rang einer Matrix zu berechnen, ist folgendes Lemma und folgender Satz hilfreich:

Lemma 1. [Vorlesung am 15.4] Seien $S \in \text{GL}(m, K)$ und $T \in \text{GL}(n, K)$ invertierbare Matrizen. Dann gilt:

$$\text{rk}(S \cdot A \cdot T) = \text{rk}(A).$$

Satz 1. [Vorlesung vom 22.4]

1. Links-Multiplikationen $S \mapsto S \cdot A$ mit einer invertierbaren Matrix $S \in \text{GL}(m, K)$ entsprechen genau den Zeilentransformationen von A .
2. Analog entsprechen Rechts-Multiplikationen $A \mapsto A \cdot T$ mit einer invertierbaren Matrix $T \in \text{GL}(n, K)$ genau den Spaltentransformationen von A .

Das heißt, wenn wir den Rang einer Matrix A berechnen wollen, können wir beliebige Zeilen- und Spaltentransformationen durchführen, wobei der Rang der transformierten Matrix der Rang von A bleibt. Daher müssen wir A auf Zeilenstufenform bringen, und können dann den Rang von A ablesen.

Beispiel 1. Sei A folgende Matrix mit 3 Zeilen und 4 Spalten:

$$\begin{array}{c} S_1 \quad S_2 \quad S_3 \quad S_4 \\ Z_1 \\ Z_2 \\ Z_3 \end{array} \begin{pmatrix} 13 & 19 & 4 & 3 \\ 10 & 14 & 2 & 2 \\ 11 & 17 & 5 & 3 \end{pmatrix} =: A$$

Die Matrix A kann durch folgende Spalten- bzw. Zeilentransformationen auf Zeilenstufenform gebracht werden:

$$\begin{aligned} A &= \begin{pmatrix} 13 & 19 & 4 & 3 \\ 10 & 14 & 2 & 2 \\ 11 & 17 & 5 & 3 \end{pmatrix} -Z_2 \\ &\Rightarrow \begin{pmatrix} 13 & 19 & 4 & 3 \\ 10 & 14 & 2 & 2 \\ 1 & 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \\ &\quad \quad \quad -S_4 \quad -3 \cdot S_4 \quad -3 \cdot S_4 \\ &\Rightarrow \begin{pmatrix} 10 & 10 & -5 & 3 \\ 8 & 8 & -4 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{l} -3 \cdot Z_3 \\ -2 \cdot Z_2 \end{array} \\ &\Rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & -5 & 0 \\ 0 & 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} -\frac{5}{4} \cdot Z_2 \\ &\Rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} : (-4) \\ &\Rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} =: B \end{aligned}$$

Der Rang von B ist zwei:

$$\text{rk}(B) = \dim_K(\text{im}(B)) = \dim_K \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = 2.$$

Wegen Lemma 1 und Satz 1 gilt nun $\text{rk}(A) = \text{rk}(B) = 2$.

2 Inverses einer Matrix

Im folgenden sei $A \in \text{Mat}_{n \times n}(K)$ eine quadratische Matrix mit n Zeilen und Id die quadratische Einheitsmatrix mit n Zeilen.

Definition 2. *A ist genau dann invertierbar, wenn es eine Matrix $B \in \text{Mat}_{n \times n}(K)$ gibt, so dass gilt:*

$$B \cdot A = \text{Id}.$$

Satz 2. [Vorlesung am 8.4] *Sei $A \in \text{Mat}_{n \times n}(K)$.*

1. *Es gibt höchstens eine Matrix $B \in \text{Mat}_{n \times n}(K)$ mit $B \cdot A = \text{Id}$.*
2. *Wenn es eine solche Matrix B gibt, dann gilt auch $A \cdot B = \text{Id}$.*

Dem Satz zufolge hat eine invertierbare Matrix A genau eine Links-Inverse Matrix B und diese Matrix ist auch die eindeutige Rechts-Inverse zu A . Daher schreibt man A^{-1} für B .

Insbesondere ist dann auch die inverse Matrix $B = A^{-1}$ invertierbar. Nach Satz 1 entspricht die Links-Multiplikation $A \mapsto B \cdot A$ mit der invertierbaren Matrix B einer (im Allgemeinen nicht elementaren) Zeilentransformation von A . Somit erhalten wir mit Satz 1 und Definition 2:

Korollar 1. *Eine Matrix $A \in \text{Mat}_{n \times n}(K)$ ist genau dann invertierbar, wenn man aus A durch Zeilentransformationen die Einheitsmatrix Id erhalten kann.*

Sei nun $A \in \text{GL}(n, K)$ eine invertierbare Matrix. Wir wollen die inverse Matrix A^{-1} zu A bestimmen. Die Methode die wir anwenden werden, basiert auf Korollar 1 mit folgender Argumentation:

1. Da A invertierbar ist, kann A durch *elementare* Zeilentransformationen, sagen wir t Stück, zur Einheitsmatrix Id gebracht werden.
2. Eine elementare Zeilentransformation einer Matrix A' entspricht der Linksmultiplikation $A' \mapsto F \cdot A'$ mit einer Elementarmatrix $F \in \text{EMat}(n, K)$.
3. Das heißt, dass es t Elementarmatrizen $F_1, \dots, F_t \in \text{EMat}(n, K)$ gibt, so dass gilt:

$$F_t \cdot F_{t-1} \cdot \dots \cdot F_1 \cdot A = \text{Id}$$

4. Mit Satz 2 folgt:

$$A^{-1} = F_t \cdot F_{t-1} \cdot \dots \cdot F_1$$

5. Nun multiplizieren wir von rechts mit der Einheitsmatrix:

$$A^{-1} = A^{-1} \cdot \text{Id} = F_t \cdot F_{t-1} \cdot \dots \cdot F_1 = (F_t \cdot F_{t-1} \cdot \dots \cdot F_1) \cdot \text{Id}.$$

Die rechte Seite ist die Linksmultiplikation der Einheitsmatrix Id mit den t Elementarmatrizen F_1, \dots, F_t .

6. Wir fassen nun diese Linksmultiplikationen mit Elementarmatrizen als *elementare Zeilentransformationen der Einheitsmatrix* Id auf. Das bedeutet, dass wenn wir elementaren Zeilentransformationen, die den Elementarmatrizen F_1 bis F_t entsprechen, auf die Einheitsmatrix Id anwenden, wir die inverse Matrix A^{-1} zu A erhalten.

Zusammengefasst erhalten wir die inverse Matrix A^{-1} , in dem wir *dieselben* Zeilentransformationen, die aus A die Einheitsmatrix Id machen, auf die Einheitsmatrix Id anwenden.

Hierzu schreiben wir die Matrizen A und Id nebeneinander: $(A|\text{Id})$. Nun müssen wir A durch Zeilentransformationen zur Einheitsmatrix umformen, wobei wir die gesamte Matrix $(A|\text{Id})$ verändern.

Bemerkung 2. 1. In der oberen Argumentation kann man Zeilentransformationen durch Spaltentransformationen und entsprechend Linksmultiplikationen durch Rechts-Multiplikationen mit Elementarmatrizen ersetzen. Damit folgt:

- Die inverse Matrix A^{-1} kann man bestimmen, in dem man *dieselben* Spaltentransformationen, die aus A die Einheitsmatrix Id machen, auf die Einheitsmatrix Id anwenden.

Hierzu ist es hilfreich die Matrizen A und Id untereinander zu schreiben.

2. Man darf *entweder* nur Zeilentransformationen auf $(A|\text{Id})$ *oder* nur Spaltentransformationen auf $\begin{pmatrix} A \\ \text{Id} \end{pmatrix}$ verwenden, um A^{-1} zu bestimmen.

3. Sei $A \in \text{Mat}_{n \times n}(K)$ eine (nicht unbedingt invertierbare) Matrix. Um zu bestimmen, ob A invertierbar ist, können wir $\text{rk}(A)$ berechnen. Wie im vorigen Abschnitt erwähnt, dürfen wir hierfür beliebige Zeilen- *und* Spaltentransformationen auf A anwenden, ohne dass sich der Rang ändert. Nach einem Korollar der Vorlesung vom 10.04 gilt:

- *Eine Matrix $A \in \text{Mat}_{n \times n}(K)$ ist genau dann invertierbar, wenn $\text{rk}(A) = n$ gilt, d.h. wenn A vollen Rang hat.*

Diese Aussage kann unter anderem mit Hilfe von Lemma 1 und Korollar 1, sowie der Dimensionsformel bewiesen werden.

Beispiel 2. Sei A folgende Matrix:

$$A = \begin{pmatrix} 5 & 2 & 6 & 3 \\ 2 & 1 & 6 & 4 \\ 10 & 4 & 14 & 7 \\ 6 & 3 & 21 & 14 \end{pmatrix}$$

Wir bringen nun A auf Zeilenstufenform und führen dieselben Zeilentransformationen mit der Einheitsmatrix Id durch:

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 5 & 2 & 6 & 3 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 6 & 4 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 10 & 4 & 14 & 7 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 6 & 3 & 21 & 14 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} \\ -2 \cdot Z_1 \\ -3 \cdot Z_2 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 5 & 2 & 6 & 3 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 6 & 4 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 2 & 0 & -3 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} -3 \cdot Z_3 \\ -2 \cdot Z_4 \\ -Z_3 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 5 & 2 & 0 & 0 & 7 & 0 & -3 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 7 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 2 & -3 & -1 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} -2 \cdot Z_2 \\ -Z_4 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 7 & -14 & -3 & 4 \\ 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 7 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -4 & 3 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 2 & -3 & -1 & 1 \end{array} \right) \begin{array}{l} -2 \cdot Z_1 \\ -Z_3 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 7 & -14 & -3 & 4 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -14 & -35 & 6 & -10 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -4 & 3 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 6 & -6 & -3 & 2 \end{array} \right)$$

Die inverse Matrix von A ist also:

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 7 & -14 & -3 & 4 \\ -14 & -35 & 6 & -10 \\ -4 & 3 & 2 & -1 \\ 6 & -6 & -3 & 2 \end{pmatrix}.$$