## Linearkombinationen von Vektoren

Ansatz: 
$$\vec{x} = \lambda_1 \cdot \vec{a_1} + \lambda_2 \cdot \vec{a_2} + ... + \lambda_n \cdot \vec{a_n}$$

## Beispiele:

1 Ermitteln Sie, ob der Vektor  $\begin{pmatrix} 0\\1\\4 \end{pmatrix}$  als Linearkombination von

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ dargestellt werden kann. } \bigcirc$$

2 Ermitteln Sie, ob der Vektor  $\begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$  als Linearkombination von

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{c} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ dargestellt werden kann. } \bigcirc$$

3 Prüfen Sie, ob es  $t \in \mathbb{R}$  gibt, dass der Vektor  $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  eine Linearkombination der

Vektoren 
$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$
,  $\vec{b} = \begin{pmatrix} t-1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  und  $\vec{c} = \begin{pmatrix} t \\ t \\ 1 \end{pmatrix}$  ist.  $\bigcirc$ 

## Lösungen:

1

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \lambda_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

(I) 
$$\lambda_1 + \lambda_3 = 0$$

(II) 
$$\lambda_2 + \lambda_3 = 1$$

(III) 
$$\lambda_1 + \lambda_2 - \lambda_3 = 4$$

$$(III) \Rightarrow \lambda_3 = -1$$

(II) 
$$\Rightarrow \lambda_2 + \lambda_3 = 1 \Rightarrow \lambda_3 = 2$$

$$(1) \Rightarrow \lambda_1 + \lambda_3 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 1$$

$$\Rightarrow$$
 das LGS ist eindeutig lösbar, d.h. der Vektor  $\begin{pmatrix} 0\\1\\4 \end{pmatrix}$  kann als

Linearkombination der Vektoren a, b und c dargestellt werden

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

2

$$\begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \lambda_1 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} + \lambda_3 \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

(I) 
$$-\lambda_1 + \lambda_2 - 2\lambda_3 = 0$$

(II) 
$$\lambda_1 + \lambda_3 = -1$$

(III) 
$$\lambda_1 + 2\lambda_2 - \lambda_3 = 2$$

$$\Rightarrow$$
 das LGS ist unlösbar, d.h. der Vektor  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$  kann nicht als

Linearkombination der Vektoren a, b und c dargestellt werden

3

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \lambda_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_2 \cdot \begin{pmatrix} t-1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \cdot \begin{pmatrix} t \\ t \\ 1 \end{pmatrix}$$

(I) 
$$\lambda_1 + (t-1)\lambda_2 + t\lambda_3 = 1$$

(II) 
$$\lambda_2 + t\lambda_3 = 1$$

(III) 
$$\lambda_2 + \lambda_3 = 0$$

⇒ für t≠1 lässt sich der Vektor x als Linearkombination der Vektoren a, b und c darstellen