

(47) Sei $B := \left\{ \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=v_1}, \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}_{=v_2}, \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}}_{=v_3} \right\} \subseteq \mathbb{R}^4$

3

Setze $U := \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(B)$.

Dann ist U ein UVR von \mathbb{R}^4 (8.6b), und B ist ein EZS von U [1]

Beh: B ist lin. unabh.

Seien $\tau_1, \tau_2, \tau_3 \in \mathbb{R}$ mit $\tau_1 v_1 + \tau_2 v_2 + \tau_3 v_3 = 0_4$. z.z.: $\tau_1 = \tau_2 = \tau_3 = 0$.

Es folgt

$$\begin{pmatrix} \tau_1 + \tau_2 + \tau_3 \\ \tau_1 \\ \tau_2 \\ \tau_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \tau_1 = \tau_2 = \tau_3 = 0.$$

Damit ist B eine Basis von U , und es gilt $\dim_{\mathbb{R}}(U) = |B| = 3$ [1]

Seien e_1, e_2, e_3, e_4 die Einheitsvektoren aus \mathbb{R}^4 . z.z.: $e_2 \notin U$ für $2=1,2,3,4$.

Annahme: $e_1 \in U$. Dann läßt sich e_1 als LK von v_1, v_2, v_3 darstellen, d.h. es gibt $s_1, s_2, s_3 \in \mathbb{R}$ mit

$$e_1 = s_1 v_1 + s_2 v_2 + s_3 v_3 = \begin{pmatrix} s_1 + s_2 + s_3 \\ s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow s_1 = s_2 = s_3 = 0$$

$$1 = s_1 + s_2 + s_3 = 0 \quad \downarrow$$

Also $e_1 \notin U$

Annahme: $e_2 \in U \Rightarrow$ es gibt $s_1, s_2, s_3 \in \mathbb{R}$ mit

$$\begin{pmatrix} s_1 + s_2 + s_3 \\ s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow s_1 = 1, s_2 = 0, s_3 = 0$$

$$0 = s_1 + s_2 + s_3 = 1 \quad \downarrow \text{Also } e_2 \notin U.$$

Analog $e_3 \notin U, e_4 \notin U$. [1]

(48) $\dim_{\mathbb{R}}(V) = m$.

Annahme: es gibt ein EZS T von V mit weniger als m Elementen, d.h. $|T| < m$.

Nach (9.9) gibt es dann eine Basis B von V mit $B \subseteq T$.

Nach (9.13) hat B genau $m = \dim_{\mathbb{R}}(V)$ Elemente, d.h.

$$m = |B| \leq |T| < m \quad \downarrow$$

↑
wegen $B \subseteq T$

2