

# 08. Die inverse Matrix

Im folgenden wird von einer **quadratischen** Matrix  $A = (a_{ij}) \in M(n \times n)$  ausgegangen.

**Definition.** Ist  $\det A \neq 0$  dann heißt die Matrix auch **regulär**, ansonsten **singulär** (also im Fall  $\det A = 0$ ).

**Bemerkung.** Es gilt

$$A \text{ ist regulär} \Leftrightarrow \det A \neq 0 \Leftrightarrow \text{rang } A = n$$

**Satz.** Ist  $A$  regulär, dann existiert eine eindeutig bestimmte Matrix  $A^{-1} \in M(n \times n)$  mit der Eigenschaft

$$A \cdot A^{-1} = A^{-1} \cdot A = I$$

$A^{-1}$  heißt die zu  $A$  **inverse Matrix**.

**Bemerkung.** Wir betrachten das Gleichungssystem  $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$  und nehmen an, dass  $A$  regulär ist. Dann ist

$$A^{-1} \cdot \vec{b} = A^{-1} \cdot (A \cdot \vec{x}) = (A^{-1} \cdot A) \cdot \vec{x} = I \cdot \vec{x} = \vec{x}$$

Die Lösung  $\vec{x}$  des Systems kann also sofort mit Hilfe der Inversen angegeben werden.

**Bemerkung.**

$$1 = \det I = \det(A \cdot A^{-1}) = \det A \cdot \det A^{-1} \Rightarrow \det A^{-1} = \frac{1}{\det A}$$

$$\text{Satz. } A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot \tilde{A}^T$$

Dabei ist  $\tilde{A} = (\tilde{A}_{ij})$  die Matrix der **signierten algebraischen Komplemente**  $\tilde{A}_{ij}$ .

Für das Element  $\tilde{A}_{ij}$  von  $\tilde{A}$  gilt  $\tilde{A}_{ij} = (-1)^{i+j} \cdot A'_{ij}$ .

**Beispiel.** Sei  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ . Dann ist  $\det A = 3$  und

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} + \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \\ - \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \\ + \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 2 \end{vmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 2 & -2 & 1 \\ -3 & 6 & -3 \end{pmatrix}.$$

$$A^{-1} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 & 2 & -3 \\ 1 & -2 & 6 \\ 1 & 1 & -3 \end{pmatrix}$$

**Probe.**  $\frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 & 2 & -3 \\ 1 & -2 & 6 \\ 1 & 1 & -3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} = I$

**Beispiel.** Sei  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  mit  $\det A = ad - bc \neq 0$ .

Dann ist  $\tilde{A} = \begin{pmatrix} d & -c \\ -b & a \end{pmatrix}$  und  $A^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$ .

Speziell  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -3 & 4 \end{pmatrix} \Rightarrow A^{-1} = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$

**Rechenregeln.** Seien  $A, B \in M(n \times n)$  und beide Matrizen regulär.

1.  $(A \cdot B)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$  (Reihenfolge kehrt sich um!)
2.  $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$

Die Bestimmung der algebraischen Komplemente zur Berechnung der Inversen ist für größere Matrizen sehr aufwendig, deshalb erfolgt die prakti-

sche Berechnung von  $A^{-1}$  oft nach folgendem Algorithmus.

1. Schreibe die Matrix  $A \in M(n \times n)$  und die  $n$ -reihige Einheitsmatrix  $I$  nebeneinander an.
2. Durch simultane Zeilenumformungen, angewandt auf  $A$  und  $I$ , bringe man  $A$  auf Zeilenstufenform.
3. Ist nun  $\text{rang } A < n$ , dann liegt **keine** reguläre Matrix vor, also existiert auch keine Inverse.
4. Ist  $\text{rang } A = n$ , dann ist  $A$  regulär und es existiert  $A^{-1}$ .

Durch weitere elementare Zeilenumformungen formt man die Matrizen so um, dass aus  $A$  schließlich die Einheitsmatrix entsteht.

Aus der simultan umgeformten Einheitsmatrix ist dann  $A^{-1}$  entstanden.

**Beispiel.** Siehe Tafel.