

- Zeilen von A einzeln:

$$\begin{array}{ccc} 1 \times m & m \times n & 1 \times n \\ A_{i\Box} \cdot B & = & C_{i\Box} \\ \underbrace{\hspace{2cm}} & & \uparrow \\ \text{i-te Zeile} & & \text{i-te Zeile von C} \\ a_{i\Box} & & \end{array}$$

- Punktprodukt in \mathbb{R}^n : $x \cdot y := \sum_{i=1}^n x_i y_i$.

ist Spezialfall

$$\begin{array}{ccc} 1 \times n & n \times 1 & 1 \times 1 \\ \underbrace{\hspace{2cm}}_x \cdot \underbrace{\hspace{2cm}}_y & = & \underbrace{\hspace{2cm}}_{\text{Skalar}} \end{array}$$

$$c_{ik} = \sum_{j=1}^m a_{ij} b_{jk} = \sum_{j=1}^m b_{jk} a_{ij}$$

- Im allg. $BA \neq AB$.
meistens nicht mal def.

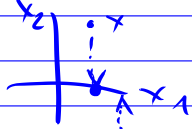
$$\begin{array}{ccc} A \cdot B & = & C \\ l \times m & m \times n & l \times n \end{array}$$

$$\not\equiv \begin{array}{ccc} B \cdot A \\ m \times n & l \times m \end{array}$$

Selbst wenn $n = l$, hat BA Format $m \times m$

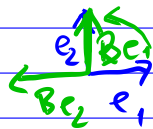
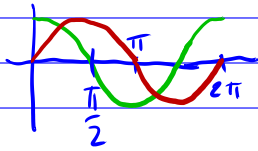
Selbst wenn $l = m$, ist (oft) $BA \neq AB$
manchmal

Bsp $A := \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, A \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ 0 \end{bmatrix}$



Projektion auf x_1 -Achse
 $Ae_1 = e_1, Ae_2 = 0$

$$B := R_{90^\circ} = R_{\frac{\pi}{2}} = \begin{bmatrix} \cos \frac{\pi}{2} & -\sin \frac{\pi}{2} \\ \sin \frac{\pi}{2} & \cos \frac{\pi}{2} \end{bmatrix} \\ = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$



$Be_1 = e_2$ 1te Spalte

$Be_2 = -e_1$ 2te Spalte

$$AB = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$BA = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$ABe_1 = Ae_2 = 0, ABe_2 = A(-e_1) = -e_1$$

$$BAe_1 = Be_1 = e_2, BAe_2 = B0 = 0$$

Komposition von Abb.en ist nicht kommutativ:

$$f \circ g \neq g \circ f$$

$$f(g(x)) \neq g(f(x)), \text{ z.B. } \sin(x^2) \neq \sin^2(x)$$

$$\sqrt{e^x} \neq e^{\sqrt{x}}$$

Bsp $R_\varphi \cdot R_\psi = R_{\varphi+\psi}$

$$\begin{bmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \cos \psi & -\sin \psi \\ \sin \psi & \cos \psi \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} \cos \varphi \cos \psi - \sin \varphi \sin \psi & -\cos \varphi \sin \psi - \sin \varphi \cos \psi \\ \sin \varphi \cos \psi + \cos \varphi \sin \psi & -\sin \varphi \sin \psi + \cos \varphi \cos \psi \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \cos(\varphi + \psi) & -\sin(\varphi + \psi) \\ \sin(\varphi + \psi) & \cos(\varphi + \psi) \end{bmatrix}$$