

# Mathematischer Vorkurs für Studienanfänger

## Übungsblatt 13

Prof. Dr. Frank Wilhelm-Mauch

M.Sc. Lukas Theis

M.Sc. Andreas Buchheit

WS 2017/2018

13.10.2017

### Aufgabe 1: Lineare Unabhängigkeit

Prüfen Sie folgende Vektoren auf lineare Unabhängigkeit:

(a)  $\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}$

(b)  $\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix}$

(c)  $\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$

(d)  $\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} 7 \\ 10 \\ -4 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_3 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 5 \\ -4 \end{pmatrix}$

### Aufgabe 2: Normierung, Orthogonalität, Basis

Betrachten Sie zunächst die drei Vektoren

$$\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}, \mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 6 \end{pmatrix}, \mathbf{v}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- (a) Normieren Sie die Vektoren  $\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_2$  und  $\mathbf{v}_3$ .
- (b) Sind die Vektoren  $\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_2$  und  $\mathbf{v}_3$  voneinander linear (un)abhängig?
- (c) Sind die Vektoren  $\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_2$  und  $\mathbf{v}_3$  paarweise orthogonal?

Betrachten Sie nun die drei Vektoren

$$\mathbf{w}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}, \mathbf{w}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \mathbf{w}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- (d) Normieren Sie die Vektoren  $\mathbf{w}_1$ ,  $\mathbf{w}_2$  und  $\mathbf{w}_3$ .
- (e) Sind die Vektoren  $\mathbf{w}_1$ ,  $\mathbf{w}_2$  und  $\mathbf{w}_3$  voneinander linear (un)abhängig?
- (f) Sind die Vektoren  $\mathbf{w}_1$ ,  $\mathbf{w}_2$  und  $\mathbf{w}_3$  paarweise orthogonal?
- (g) Bestimmen Sie  $\sum_{k=1}^3 \mathbf{w}_k^{(0)} \left( \mathbf{w}_k^{(0)} \right)^T$ , wobei  $\mathbf{w}_k^{(0)}$  den normierten Vektor  $\mathbf{w}_k$  bezeichnet.

### Aufgabe 3

Analog zu den ihnen bereits bekannten Vektoren  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$  gibt es die sogenannten Matrizen. Hierbei handelt es sich um eine rechteckige Anordnung von Zahlen ( $n$  Zeilen,  $m$  Spalten), also einer Funktion

$$M : \{1, \dots, n\} \times \{1, \dots, m\} \rightarrow K, \quad (i, j) \mapsto m_{ij}.$$

Jedem Indexpaar  $(i, j)$  – hierbei bezeichnet  $i$  die Zeile und  $j$  die Spalte – wird ein Eintrag, das sogenannte Element,  $m_{ij}$  zugeordnet. Mithilfe der Matrizen und ihrer Rechenregeln (die an dieser Stelle nicht relevant sind) lässt sich ein lineares Gleichungssystem mit gleich vielen Unbekannten wie Gleichungen,

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n &= b_n \end{aligned}$$

in die Form  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  bringen, wobei gilt:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

Aus dieser Darstellung (im Übrigen entspricht  $A$  gerade der Koeffizientenmatrix, die Sie bereits aus dem Gaußverfahren zum Lösen von Gleichungssystemen kennen) lassen sich mittels der sogenannten *Determinante* die Lösungen des Gleichungssystems bestimmen. Wir wollen uns der Einfachheit halber auf  $2 \times 2$  und  $3 \times 3$  Matrizen beschränken. Allgemein gilt, dass

$$x_i = \frac{\det(A_i)}{\det(A)},$$

wobei  $\det(A)$  die Determinante der Matrix  $A$  kennzeichnet.  $A_i$  ist die Matrix, die entsteht, wenn die  $i$ -te Spalte der Matrix  $A$  durch den Lösungsvektor  $\mathbf{b}$  ersetzt wird. Für den hier betrachteten Fall von Matrizen berechnen sich die Determinanten wie folgt ( $\rightarrow$  Regel von Sarrus):

$$\begin{aligned} \det \left( \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \right) &= a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} \\ \det \left( \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \right) &= a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33} - a_{13}a_{22}a_{31} \end{aligned}$$

Berechnen Sie mit dieser Methode die Lösungen folgender Gleichungssysteme:

(a)  $6x + 12y = 30$   
 $3x + 3y = 9$

(b)  $-x + y + z = 0$   
 $x - 3y - 2z = 5$   
 $5x + y + 4z = 3$