



7. Übungsblatt für die Übungen vom 1.12.-5.12.2014
lineare Abbildungen und Darstellungsmatrizen

Ü37. Gegeben sind die folgenden reellen Matrizen:

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 3 \\ 0 & -2 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 5 & 0 & -2 \\ -1 & 1 & 3 \\ 2 & -2 & 3 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} -1 & 3 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix}.$$

Berechnen Sie, falls möglich, die folgenden Matrixausdrücke: AB , BA , AD , $A(B+C)$, $AB+AC$, $A^T B^T$, $(BA)^T$, C^2 , $D^T B$.

Berechnen Sie A^8 für die reelle Matrix $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$.

Ü38. Die Mengen $E := E_3 = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$ und $H = \{(1, 1, 1), (1, 2, 1), (1, 1, 2)\}$ sind Basen des \mathbb{R}^3 , $F := E_2 = \{(1, 0), (0, 1)\}$ und $G = \{(1, 1), (1, 3)\}$ sind Basen des \mathbb{R}^2 .

- Bestimmen Sie die Darstellungsmatrizen $M_H^E(\text{id})$ und $M_E^H(\text{id})$ und überprüfen Sie, dass diese Matrizen zueinander invers sind.
- Berechnen Sie für die durch $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $(x, y, z) \mapsto (x+y, y+z)$ gegebene lineare Abbildung f die Darstellungsmatrizen $M_F^E(f)$, $M_G^E(f)$, $M_F^H(f)$ und $M_G^H(f)$. Verifizieren Sie, dass durch jede der Matrizen der Vektor $(10, 9, 8)$ auf den Vektor $(19, 17)$ abgebildet wird.

Hinweis: Mit $M_D^B(g)$ bezeichnen wir die Darstellungsmatrix einer linearen Abbildung $g: V \rightarrow W$ bezüglich der Basen B in V und D in W . Die Abbildung id ist die identische Abbildung, eine Darstellungsmatrix $M_D^B(\text{id})$ ist also eine Basiswechselmatrix (von der Basis B in die Basis D).

- Ü39. (a) Es sei \mathbb{K} ein Körper, $A \in \mathbb{K}^{m,n}$. Zeigen Sie, dass durch $f_A: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$, $x \mapsto Ax$ eine lineare Abbildung definiert wird.
- (b) Sei \mathbb{K} ein Körper und V, W zwei \mathbb{K} -Vektorräume mit $\dim V = n$ und $\dim W = m$. Sei weiterhin $f: V \rightarrow W$ linear und $A \in \mathbb{K}^{m,n}$ die zu f gehörige Matrix bzgl. zweier geordneter Basen B, C . Zeigen Sie $\dim \ker f = \dim\{x \in \mathbb{K}^n \mid Ax = 0\}$.

A40. **Hausaufgabe, bitte bis 10.12.2014 12.00 Uhr unter Angabe von Name, Matrikelnr. und Übungsgruppe im Briefkasten im Willers-Bau (C-Flügel) abgeben.**

- (a) Sei $\lambda \in \mathbb{R}$ und

$$A := \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 \\ 0 & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}.$$

Geben Sie A^n für $n \in \mathbb{N}$ an und beweisen Sie diese Formel für A^n durch vollständige Induktion über n .

Hinweis: Für die Formulierung der Lösung könnten z.B. *Binomialkoeffizienten* hilfreich sein.

- (b) Es sei $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ eine lineare Abbildung mit $f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ und $f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.
- Bestimmen Sie $f\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}\right)$, $f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}\right)$ und $f\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 7 \end{pmatrix}\right)$.
 - Bestimmen Sie Kern und Bild von f .
 - Ermitteln Sie die Darstellungsmatrix $M_B^B(f)$ von f bezüglich der Standardbasis $B = (e_1, e_2)$ des \mathbb{R}^2 .

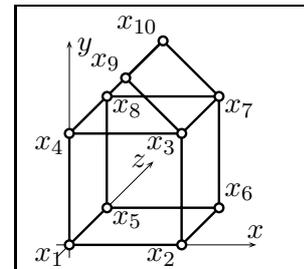
H41. Die Drehung $f_\alpha : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ der euklidischen Ebene (d.h. \mathbb{R}^2) um den Koordinatenursprung um einen Winkel α ist eine lineare Abbildung. Man kann sich die Abbildung f_α so vorstellen, dass zu jedem Punkt $x \in \mathbb{R}^2$ der Punkt $f_\alpha(x)$ entsteht, indem man x gegen den Uhrzeigersinn um den Koordinatenursprung mit dem Winkel α dreht.

- Geben Sie die Darstellungsmatrix $A = M_B^B(f)$ von f bezüglich der Standardbasis $B := E_2$ von \mathbb{R}^2 an. Bestimmen Sie die Inverse A^{-1} .
- Berechnen Sie die Darstellungsmatrix einer Abbildung, die eine Drehung um 45° bewirkt. Berechnen Sie die Bilder der Punkte $(1, 0)$, $(3, 0)$, $(1, 2)$, $(3, 2)$, $(2, 3)$ und überzeugen Sie sich mit einer Skizze von der Richtigkeit Ihrer Rechnung.

H42. Hinweis: Zur Lösung dieser rechenintensiven Aufgabe können Sie ausnahmsweise elektronische Hilfsmittel verwenden.

Gegeben sei die rechts im Diagramm skizzierte Figur F mit den Punkten

$$\begin{aligned} x_1 &= (0, 0, 0)^T, x_2 = (1, 0, 0)^T, x_3 = (1, 1, 0)^T, x_4 = (0, 1, 0)^T, \\ x_5 &= (0, 0, 1)^T, x_6 = (1, 0, 1)^T, x_7 = (1, 1, 1)^T, x_8 = (0, 1, 1)^T, \\ x_9 &= (0.5, 1.5, 0)^T, x_{10} = (0.5, 1.5, 1)^T. \end{aligned}$$



- Skizzieren Sie den Aufriss der Figur, d.h. die Projektion in die x - y -Ebene.
- Die Basis $B_G = \{(1, 0, 0)^T, (0, 0, 1)^T, (0, -1, 0)^T\}$ überführt die Figur in den Grundriss. Berechnen Sie den Grundriss, in dem Sie die zugehörige Basiswechsellmatrix G bestimmen und die Produkte $G \cdot x_i$ für alle $i \in \{1, \dots, 10\}$ berechnen. Skizzieren Sie die Projektion der Figur in die x - y -Ebene und überlegen Sie, ob ihr Ergebnis stimmt.
- Die Basen
$$B_L = \left\{ \left(\begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix} \right\} \text{ und } B_S = \left\{ \left(\begin{pmatrix} \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} \\ -\frac{2}{3} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{1}{3} \\ -\frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} \end{pmatrix} \right\}$$

liefern eine Darstellung von vorn links bzw. eine isometrische Perspektive. Berechnen Sie analog zu (b) die Bilder der Punkte x_1, \dots, x_{10} unter den induzierten Basiswechsellmatrizen L bzw. S , projizieren Sie die Ergebnisse in die x - y -Ebene und vergleichen Sie mit Ihrer Anschauung.

- Berechnen Sie die Basiswechsellmatrix Q , die die Koordinaten bezüglich B_S in die Koordinaten bezüglich B_L überführt. Verifizieren Sie ihr Ergebnis durch folgende beide Möglichkeiten der Probe:
 - Berechnung der Bilder $Q \cdot y_i$, dabei seien die y_i die Koordinaten der Punkte aus F bezüglich B_L (d.h. $y_i = L \cdot x_i$).
 - Durch Berechnung von $L \cdot S^{-1}$. (Warum ist das gleich Q ?)