

Serie 4

D-CHAB
FS 2022

Lösungen

Mathematik 2
Prof. Dr. M. Auer

1. Aussagen über Matrizen [M,I]

Welche der folgenden Aussagen sind wahr und welche falsch?	wahr	falsch
a) Mit Hilfe der <i>Matrix-Algebra</i> lassen sich praktisch alle bekannten <i>algebraischen Operationen</i> aus Alltag, Naturwissenschaft, Technik und Wirtschaft rechnerisch umsetzen.	●	○
b) Eine <i>reelle</i> 2×3 - <i>Matrix</i> ist eine Tabelle aus <i>reellen Zahlen</i> mit 2 Zeilen und 3 Spalten.	●	○
c) Eine <i>reelle</i> 2×3 - <i>Matrix</i> ist eine Tabelle aus <i>reellen Zahlen</i> mit 3 Zeilen und 2 Spalten.	○	●
d) Eine <i>reelle Zahl</i> $x \in \mathbb{R}$ kann als <i>reelle</i> 1×1 - <i>Matrix</i> aufgefasst werden.	●	○
e) Ein <i>Vektor</i> $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^3$ kann als <i>reelle</i> 3×1 - <i>Matrix</i> aufgefasst werden.	●	○
f) Eine <i>reelle</i> 2×3 - <i>Matrix</i> hat 8 <i>Komponenten</i> .	○	●

2. Linearkombinationen von Matrizen [U,I]

Wir betrachten die *Matrizen*

$$A := \begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 4 & -2 & 8 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad B := \begin{bmatrix} -3 & 9 & 3 \\ -6 & 6 & 3 \end{bmatrix}. \quad (1)$$

Wir berechnen jeweils die angegebene *Linearkombination*.

a) Wir erhalten

$$\begin{aligned} \underline{\underline{C}} &= A + B = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 4 & -2 & 8 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -3 & 9 & 3 \\ -6 & 6 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 + (-3) & 3 + 9 & -1 + 3 \\ 4 + (-6) & -2 + 6 & 8 + 3 \end{bmatrix} \\ &= \underline{\underline{\begin{bmatrix} -2 & 12 & 2 \\ -2 & 4 & 11 \end{bmatrix}}}. \end{aligned} \quad (2)$$

b) Wir erhalten

$$\underline{\underline{C}} = -2 \cdot A = \begin{bmatrix} (-2) \cdot 1 & (-2) \cdot 3 & (-2) \cdot (-1) \\ (-2) \cdot 4 & (-2) \cdot (-2) & (-2) \cdot 8 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} -2 & -6 & 2 \\ -8 & 4 & -16 \end{bmatrix}}}. \quad (3)$$

c) Wir erhalten

$$\underline{\underline{C}} = \frac{B}{3} = \begin{bmatrix} \frac{-3}{3} & \frac{9}{3} & \frac{3}{3} \\ \frac{-6}{3} & \frac{6}{3} & \frac{3}{3} \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} -1 & 3 & 1 \\ -2 & 2 & 1 \end{bmatrix}}}. \quad (4)$$

d) Wir erhalten

$$\underline{\underline{C}} = 2 \cdot B - A = \begin{bmatrix} 2 \cdot (-3) - 1 & 2 \cdot 9 - 3 & 2 \cdot 3 - (-1) \\ 2 \cdot (-6) - 4 & 2 \cdot 6 - (-2) & 2 \cdot 3 - 8 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} -7 & 15 & 7 \\ -16 & 14 & -2 \end{bmatrix}}}. \quad (5)$$

3. Linearkombinationen berechnen mit MATLAB/Octave [U,I]

Wir berechnen die *Linearkombinationen* aus Aufgabe 2 mit MATLAB/Octave. Dazu implementieren wir den folgenden Code, den wir für jede Teilaufgabe modifizieren.

```
% MATLAB/Octave initialisieren:  
close all; clear all; clc; format compact; format short g;  
% Parameter:  
A=[1,3,-1;4,-2,8]; B=[-3,9,3;-6,6,3];  
% Berechnungen:  
C=...
```

a) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:  
C=A+B
```

c) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:  
C=B/3
```

b) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:  
C=-2*A
```

d) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:  
C=2*B-A
```

4. Elementare Matrix-Produkte [L,I]

Wir betrachten die *Matrizen*

$$A := \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad B := \begin{bmatrix} -1 & 4 \\ 2 & -3 \end{bmatrix}. \quad (6)$$

Wir berechnen jeweils das angegebene *Matrix-Produkt*.

a) Wir erhalten

$$\begin{aligned} \underline{\underline{C}} &= A \cdot B = \begin{bmatrix} 2 \cdot (-1) + 4 \cdot 2 & 2 \cdot 4 + 4 \cdot (-3) \\ 3 \cdot (-1) + 1 \cdot 2 & 3 \cdot 4 + 1 \cdot (-3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 + 8 & 8 - 12 \\ -3 + 2 & 12 - 3 \end{bmatrix} \\ &= \underline{\underline{\begin{bmatrix} 6 & -4 \\ -1 & 9 \end{bmatrix}}}. \end{aligned} \quad (7)$$

b) Wir erhalten

$$\begin{aligned}\underline{\underline{C}} &= B \cdot A = \begin{bmatrix} (-1) \cdot 2 + 4 \cdot 3 & (-1) \cdot 4 + 4 \cdot 1 \\ 2 \cdot 2 + (-3) \cdot 3 & 2 \cdot 4 + (-3) \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 + 12 & -4 + 4 \\ 4 - 9 & 8 - 3 \end{bmatrix} \\ &= \underline{\underline{\begin{bmatrix} 10 & 0 \\ -5 & 5 \end{bmatrix}}} \neq A \cdot B.\end{aligned}\quad (8)$$

c) Wir erhalten

$$\underline{\underline{C}} = A \cdot \mathbb{1} = \begin{bmatrix} 2 \cdot 1 + 4 \cdot 0 & 2 \cdot 0 + 4 \cdot 1 \\ 3 \cdot 1 + 1 \cdot 0 & 3 \cdot 0 + 1 \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 + 0 & 0 + 4 \\ 3 + 0 & 0 + 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} = \underline{\underline{A}}.\quad (9)$$

d) Wir erhalten

$$\underline{\underline{C}} = \mathbb{1} \cdot A = \begin{bmatrix} 1 \cdot 2 + 0 \cdot 3 & 1 \cdot 4 + 0 \cdot 1 \\ 0 \cdot 2 + 1 \cdot 3 & 0 \cdot 4 + 1 \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 + 0 & 4 + 0 \\ 0 + 3 & 0 + 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} = \underline{\underline{A}}.\quad (10)$$

Aus den Ergebnissen der Teilaufgaben a) bis d) können wir die folgenden Rechenregeln für *Matrizen* einsehen, welche tatsächlich allgemeingültig sind:

- i) Die *Matrix-Multiplikation* ist nicht immer *kommutativ*, das heisst, es gibt sowohl *Matrizen* für welche gilt $A \cdot B = B \cdot A$, als auch *Matrizen*, für welche wir $A \cdot B \neq B \cdot A$ finden.
- ii) Für jede beliebige $n \times n$ -*Matrix* A gilt $A \cdot \mathbb{1} = \mathbb{1} \cdot A = A$. Die *Einheitsmatrix* spielt somit in der *Matrix-Algebra* eine vergleichbare Rolle, wie die Zahl *Eins* in der Algebra der *reellen Zahlen*.

5. Aussagen über Matrizen [M,II]

Welche der folgenden Aussagen sind wahr und welche falsch?	wahr	falsch
a) Wenn A eine $2'123 \times 8'248$ - <i>Matrix</i> und B eine $8'248 \times 9'178$ - <i>Matrix</i> ist, dann ist die <i>Summe</i> $A + B$ definiert.	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
b) Wenn A eine $2'123 \times 8'248$ - <i>Matrix</i> und B eine $8'248 \times 9'178$ - <i>Matrix</i> ist, dann ist das <i>Produkt</i> $A \cdot B$ definiert.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
c) Wenn \mathbf{u} und \mathbf{v} zwei <i>Vektoren</i> sind, dann ist das <i>Produkt</i> $\mathbf{v} \cdot \mathbf{u}^T$ definiert.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
d) Für zwei beliebige, <i>quadratische Matrizen</i> gilt $A \cdot B = B \cdot A$.	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
e) Für jede beliebige <i>Matrix</i> gilt $\left(\left((A^T)^T\right)^T\right)^T = (A^T)^T$.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
f) Hat eine <i>Matrix</i> genau 11 <i>Komponenten</i> , dann handelt es sich um eine 11×1 - <i>Matrix</i> oder um eine 1×11 - <i>Matrix</i> .	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>

6. Matrix-Produkt und Transposition [U,II]

Wir betrachten die *Matrizen*

$$A := \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad B := \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}. \quad (11)$$

Für die *transponierten Matrizen* erhalten wir

$$A^T = \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad B^T = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 4 \end{bmatrix}. \quad (12)$$

Wir berechnen jeweils die angegebenen *Matrix-Transpositionen* und *Matrix-Produkte* und bestimmen Sie die *Symmetrie-Eigenschaften* der Ergebnisse.

a) Wir erhalten

$$\begin{aligned} \underline{\underline{C}} &= A^T \cdot A = \begin{bmatrix} 3 \cdot 3 + (-2) \cdot (-2) & 3 \cdot (-1) + (-2) \cdot 1 \\ (-1) \cdot 3 + 1 \cdot (-2) & (-1) \cdot (-1) + 1 \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 + 4 & -3 - 2 \\ -3 - 2 & 1 + 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 13 & -5 \\ -5 & 2 \end{bmatrix}. \end{aligned} \quad (13)$$

Das Ergebnis ist offensichtlich *symmetrisch*.

b) Wir erhalten

$$\begin{aligned} \underline{\underline{C}} &= A \cdot A^T = \begin{bmatrix} 3 \cdot 3 + (-1) \cdot (-1) & 3 \cdot (-2) + (-1) \cdot 1 \\ (-2) \cdot 3 + 1 \cdot (-1) & (-2) \cdot (-2) + 1 \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 + 1 & -6 - 1 \\ -6 - 1 & 4 + 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 10 & -7 \\ -7 & 5 \end{bmatrix} \neq A^T \cdot A. \end{aligned} \quad (14)$$

Das Ergebnis ist offensichtlich *symmetrisch*.

c) Wir erhalten

$$\begin{aligned} \underline{\underline{C}} &= (A \cdot B)^T = \begin{bmatrix} 3 \cdot 2 + (-1) \cdot 3 & 3 \cdot (-1) + (-1) \cdot 4 \\ (-2) \cdot 2 + 1 \cdot 3 & (-2) \cdot (-1) + 1 \cdot 4 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 6 - 3 & -3 - 4 \\ -4 + 3 & 2 + 4 \end{bmatrix}^T \\ &= \begin{bmatrix} 3 & -7 \\ -1 & 6 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ -7 & 6 \end{bmatrix}. \end{aligned} \quad (15)$$

Das Ergebnis ist offensichtlich weder *symmetrisch* noch *schiefssymmetrisch*.

d) Wir erhalten

$$\begin{aligned} \underline{\underline{C}} &= A^T \cdot B^T = \begin{bmatrix} 3 \cdot 2 + (-2) \cdot (-1) & 3 \cdot 3 + (-2) \cdot 4 \\ (-1) \cdot 2 + 1 \cdot (-1) & (-1) \cdot 3 + 1 \cdot 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 + 2 & 9 - 8 \\ -2 - 1 & -3 + 4 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 8 & 1 \\ -3 & 1 \end{bmatrix} \neq (A \cdot B)^T. \end{aligned} \quad (16)$$

Das Ergebnis ist offensichtlich weder *symmetrisch* noch *schiefssymmetrisch*.

e) Wir erhalten

$$\begin{aligned}\underline{\underline{C}} &= B^T \cdot A^T = \begin{bmatrix} 2 \cdot 3 + 3 \cdot (-1) & 2 \cdot (-2) + 3 \cdot 1 \\ (-1) \cdot 3 + 4 \cdot (-1) & (-1) \cdot (-2) + 4 \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 - 3 & -4 + 3 \\ -3 - 4 & 2 + 4 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ -7 & 6 \end{bmatrix} = \underline{\underline{(A \cdot B)^T}}.\end{aligned}\quad (17)$$

Das Ergebnis ist offensichtlich weder *symmetrisch* noch *schiefssymmetrisch*.

f) Mit Hilfe des Ergebnisses aus Teilaufgabe e) erhalten wir

$$\underline{\underline{C}} = (B^T \cdot A^T)^T = \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ -7 & 6 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 3 & -7 \\ -1 & 6 \end{bmatrix} = \underline{\underline{A \cdot B}}.\quad (18)$$

Wenn wir die in Teilaufgabe e) gefundene Rechenregel anwenden, dann folgt auch

$$\underline{\underline{C}} = (B^T \cdot A^T)^T = ((A \cdot B)^T)^T = \underline{\underline{A \cdot B}} = \begin{bmatrix} 3 & -7 \\ -1 & 6 \end{bmatrix}.\quad (19)$$

Das Ergebnis ist offensichtlich weder *symmetrisch* noch *schiefssymmetrisch*.

7. Matrix-Produkte von Matrizen unterschiedlicher Dimensionen [U, II]

Wir betrachten die *Matrizen*

$$A := \begin{bmatrix} 4 & -3 & 2 \\ 6 & 2 & 5 \\ -1 & -2 & 3 \end{bmatrix}, \quad B := \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{u} := \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -4 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad \mathbf{v} := \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -3 \end{bmatrix}.\quad (20)$$

Wir berechnen, sofern definiert, die folgenden *Matrix-Produkte*.

a) Wir erhalten

$$\underline{\underline{A \cdot B}} = \begin{bmatrix} 4 & -3 & 2 \\ 6 & 2 & 5 \\ -1 & -2 & 3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} 19 & 22 \\ 45 & 58 \\ 10 & 10 \end{bmatrix}}}.\quad (21)$$

b) Das Produkt $B \cdot A$ ist nicht definiert!

c) Wir erhalten

$$\underline{\underline{A \cdot \mathbf{u}}} = \begin{bmatrix} 4 & -3 & 2 \\ 6 & 2 & 5 \\ -1 & -2 & 3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -4 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} -14 \\ -16 \\ -16 \end{bmatrix}}}.\quad (22)$$

d) Wir erhalten

$$\underline{\underline{A^2}} = \begin{bmatrix} 4 & -3 & 2 \\ 6 & 2 & 5 \\ -1 & -2 & 3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 4 & -3 & 2 \\ 6 & 2 & 5 \\ -1 & -2 & 3 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} -4 & -22 & -1 \\ 31 & -24 & 37 \\ -19 & -7 & -3 \end{bmatrix}}}.\quad (23)$$

e) Das *Matrix-Quadrat* B^2 ist nicht definiert!

f) Wir erhalten

$$\underline{\underline{\mathbf{v}^T \cdot \mathbf{u}}} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 18 \end{bmatrix} = \underline{\underline{18}}. \quad (24)$$

Dabei haben wir im letzten Schritt die *Matrix-Klammern* weggelassen, weil wir nicht zwischen *rellen* 1×1 -*Matrizen* und *rellen Zahlen* unterscheiden.

g) Das Produkt $\mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$ ist nicht definiert!

h) Wir erhalten

$$\underline{\underline{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}^T}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 3 & -3 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 6 & -6 \\ -4 & -12 & 12 \end{bmatrix}}}. \quad (25)$$

i) Wir erhalten

$$\underline{\underline{B^T \cdot \mathbf{v}}} = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 5 \\ 4 & 2 & 6 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -3 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} -9 \\ -8 \end{bmatrix}}}. \quad (26)$$

j) Wir erhalten

$$\underline{\underline{\mathbf{v}^T \cdot B}} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} -9 & -8 \end{bmatrix}}} = \underline{\underline{(B^T \cdot \mathbf{v})^T}}. \quad (27)$$

8. Matrix-Produkte berechnen mit MATLAB/Octave [U,I]

Wir berechnen die *Matrix-Produkte* aus Aufgabe 7 mit MATLAB/Octave. Dazu implementieren wir den folgenden Code, den wir für jede Teilaufgabe modifizieren.

```
% MATLAB/Octave initialisieren:
close all; clear all; clc; format compact; format short g;
% Parameter:
A=[4,-3,2;6,2,5;-1,-2,3]; B=[3,4;1,2;5,6]; u=[0;2;-4]; v=[1;3;-3];
% Berechnungen:
C=...
```

a) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:
C=A*B
```

b) Wir modifizieren den Code.

```
% Ausgabe:
disp('Das Matrix-Produkt B*A ist nicht definiert!');
```

c) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:
C=A*u
```

d) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:
C=A^2
```

e) Wir modifizieren den Code.

```
% Ausgabe:
disp('Das Matrixquadrat B^2 ist nicht definiert!');
```

f) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:
C=v'*u
```

g) Wir modifizieren den Code.

```
% Ausgabe:
disp('Das Matrix-Produkt v*u ist nicht definiert!');
```

h) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:
C=u*v'
```

i) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:
C=B'*v
```

j) Wir modifizieren den Code.

```
% Berechnungen:
C=v'*B
```

9. Aussagen über Matrizen [M,II]

Welche der folgenden Aussagen sind wahr und welche falsch?	wahr	falsch
a) Jede 5×8 -Matrix hat genau 13 Komponenten.	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
b) Wenn A eine 23×45 -Matrix und B eine 45×22 -Matrix ist, dann ist das Produkt $A \cdot B$ definiert.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
c) Wenn A eine 16×20 -Matrix und B eine 16×30 -Matrix ist, dann ist das Produkt $A^T \cdot B$ definiert.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
d) Für zwei beliebige 2×2 -Matrizen A und B mit $A \neq B$ gilt $A \cdot B \neq B \cdot A$.	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
e) Für jede beliebige Matrix gilt $\left(\left((A^T)^T\right)^T\right)^T = A^T$.	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
f) Ist eine 2×2 -Matrix A sowohl <i>symmetrisch</i> als auch <i>schiefssymmetrisch</i> , dann gilt $A = 0$.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>

10. Lineare Gleichungssysteme und Matrizen [L, II]

Wir betrachten das *lineare Gleichungssystem*

$$\begin{cases} 2x - y = 1 \\ -3x + 2y = 0. \end{cases} \quad (28)$$

- a) Wir schreiben das LGS (28) in einem GAUSS-Schema und wenden das GAUSS-Verfahren an. Wir erhalten

$$\left[\begin{array}{cc|c} 2 & -1 & 1 \\ -3 & 2 & 0 \end{array} \right] \Leftrightarrow -\frac{3}{2} \left[\begin{array}{cc|c} [2] & -1 & 1 \\ -3 & 2 & 0 \end{array} \right] \Leftrightarrow \left[\begin{array}{cc|c} [2] & -1 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{3}{2} \end{array} \right] \Leftrightarrow \left[\begin{array}{cc|c} [2] & -1 & 1 \\ 0 & [1] & 3 \end{array} \right]. \quad (29)$$

Rang und Defekt sind offensichtlich

$$n_R = 2 \quad \text{und} \quad n_D = n_V - n_R = 2 - 2 = 0. \quad (30)$$

Die Variablen x und y sind beide *Pivot-Variablen*, es gibt keine *freien Parameter* und das LGLS ist offensichtlich *eindeutig lösbar*. Durch *Rückwärtseinsetzen* erhalten wir

$$\begin{aligned} 1 \cdot y &= 3 \Rightarrow y = 3 \\ 2 \cdot x - 1 \cdot y &= 1 \Rightarrow x = \frac{1+y}{2} = \frac{1+3}{2} = \frac{4}{2} = 2. \end{aligned} \quad (31)$$

Die *Lösungsmenge* ist demnach

$$\underline{\underline{\mathbb{L} = \{(2; 3)\}}}. \quad (32)$$

- b) Um das LGLS (28) mit Hilfe einer *Matrix-Gleichung* zu schreiben, definieren wir eine 2×2 -*Matrix* aus den Koeffizienten der linken Seite und eine 2×1 -*Matrix* aus den Koeffizienten der rechten Seite. Wir erhalten

$$A := \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad \mathbf{b} := \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}. \quad (33)$$

Ebenso “sammeln” wir die Variablen x und y als *Komponenten* einer 2×1 -*Matrix*, d.h. wir definieren

$$\mathbf{u} := \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}. \quad (34)$$

Die linke Seite des LGLS (28) ist nun einfach die *Matrix-Multiplikation* der *Matrix* A mit der *Matrix* \mathbf{u} , welche durch die Gleichung mit der *Matrix* \mathbf{b} der rechten Seite gleichgesetzt wird. Das LGLS (28) kann somit geschrieben werden als

$$A \cdot \mathbf{u} = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2x - y \\ -3x + 2y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \mathbf{b}. \quad (35)$$

Das LGLS (28) ist also äquivalent zur *Matrix-Gleichung*

$$\underline{\underline{A \cdot \mathbf{u} = \mathbf{b}}} \quad (36)$$

für die unbekannte 2×1 -*Matrix* \mathbf{u} . Die *eindeutige Lösung* von (36) ist gemäss Teilaufgabe a) gegeben durch

$$\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}. \quad (37)$$

- c) Wir lösen das LGLS (28) bzw. die *Matrix-Gleichung* (36) mit Hilfe von `rref` in MATLAB/Octave. Dazu implementieren wir den folgenden Code.

```
% MATLAB/Octave initialisieren:
close all; clear all; clc; format compact; format short g;
% Parameter:
A=[2,-1;-3,2]; b=[1;0];
% Berechnungen:
G=[A,b];
H=rref(G);
C=cond(A);
% Ausgabe:
disp(H);
disp(['C = ', num2str(C,3)]);
```

Gemäss Ausgabe erhalten wir die *Lösungsmenge*

$$\underline{\underline{\mathbb{L} = \{(2; 3)\}}}. \quad (38)$$

- d) Wir lösen das LGLS (28) bzw. die *Matrix-Gleichung* (36) mit Hilfe der *inversen Matrix* und `inv` in MATLAB/Octave. Dazu implementieren wir den folgenden Code.

```
% MATLAB/Octave initialisieren:
close all; clear all; clc; format compact; format short g;
% Parameter:
A=[2,-1;-3,2]; b=[1;0];
% Berechnungen:
Ai=inv(A);
u=Ai*b;
% Ausgabe:
disp(u);
```

Gemäss Ausgabe erhalten wir die *Lösungsmenge*

$$\underline{\underline{\mathbb{L} = \{(2; 3)\}}}. \quad (39)$$

11. Matrizen mit MATLAB/Octave erzeugen [U,II]

Wir erzeugen jeweils eine Variable in MATLAB/Octave, welche die angegebene *Matrix* enthält.

- | | | |
|-----------------|---------------------|----------------|
| a) A=zeros(2,3) | c) C=[1:5;6:10] | e) E=eye(3) |
| b) B=ones(2,3) | d) D=[1:2:9;3:3:15] | f) F=-2*eye(3) |

12. Teilmatrizen mit MATLAB/Octave auslesen [U,II]

Wir betrachten die *Matrix*, welche in MATLAB/Octave erzeugt wird durch folgenden Code.

```
M=[1,2,3,4,5,6;7,8,9,10,11,12;13,14,15,16,17,18;19,20,21,22,23,24];
```

Wir lesen jeweils die gesuchte *Komponente* bzw. *Teilmatrix* aus M aus und speichern diese in einer Variable.

- | | | |
|--------------------------|----------------------------|--------------------------------|
| a) <code>A=M(3,4)</code> | c) <code>C=M(:,3)</code> | e) <code>E=M([1,end],:)</code> |
| b) <code>B=M(2,:)</code> | d) <code>D=M(:,end)</code> | f) <code>F=M(:,2:2:end)</code> |

13. Aussagen über einen MATLAB/Octave-Code [M,II]

Wir betrachten den folgenden MATLAB/Octave-Code.

```
% MATLAB/Octave initialisieren:  
close all; clear all; clc; format compact; format short g;  
% Berechnungen:  
A=3*ones(2,3)+[diag([4,5]),zeros(2,1)];  
B=A(:,[1,3])-eye(2);  
C=2*ones(2,3)+diag([-1,8]);
```

Welche der folgenden Aussagen sind wahr und welche falsch?	wahr	falsch
a) Der gesamte Code kann ohne Fehlermeldung in MATLAB/Octave ausgeführt werden.	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
b) Die Variable A enthält eine <i>Diagonal-Matrix</i> .	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
c) Die Variable A enthält eine <i>quadratische Matrix</i> .	<input type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
d) Die Variable B enthält eine 2×2 -Matrix.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
e) Die Variable B enthält eine <i>symmetrische Matrix</i> .	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
f) Es gilt $B^1_1 = 6$.	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>