

Mathe 1: Klausur #2

①

1. Aufgabe Benutze Euklid:

(a)

Zeile m	a_m	b_m	$q_m = \lfloor \frac{a_m}{b_m} \rfloor$
0	1155	546	2
1	546	63	8
2	63	42	1
3	42	21	2
4	21	0	

$$\Rightarrow \text{ggT}(1155, 546) = 21$$

(b) Es gilt $13 \equiv 2 \pmod{11}$ und $4^5 = (2^2)^5 = 2^{10}$.

Also ist

$$13^{10} - 4^5 \equiv 2^{10} - 2^{10} \pmod{11} \equiv 0 \pmod{11}.$$

Somit wird $13^{10} - 4^5$ von 11 geteilt.

(c) Gesucht ist x mit $x \cdot 17 \equiv 1 \pmod{71}$, d.h. es gibt $y \in \mathbb{Z}$ mit $x \cdot 17 - 1 = y \cdot 71$

$$\Leftrightarrow x \cdot 17 - y \cdot 71 = 1.$$

Wir benutzen den erweiterten Euklid, um dies zu berechnen.

(2)

Zeile m	a_m	b_m	q_m	k_m	e_m
0	71	17	4	6	$-1 - 4 \cdot 6 = -25$
1	17	3	5	-1	$1 - 5 \cdot (-1) = 6$
2	3	2	1	1	$0 - 1 \cdot 1 = -1$
3	2	1	2	0	1
4	1	0		1	0

Also ist $1 = \text{ggT}(71, 17) = 6 \cdot 71 + (-25) \cdot 17$.

Demnach ist $X = (-25) \bmod 71 = 46 \bmod 71$
das inverse Element.

2. Aufgabe

Induktionsanfang $n=1$: $\sum_{k=1}^1 k^3 = 1^3 = 1$ und

$$\left(\frac{1 \cdot (1+1)}{2} \right)^2 = \left(\frac{2}{2} \right)^2 = 1^2 = 1 \quad \checkmark$$

Induktionsannahme: Für ein $n \in \mathbb{N}^*$ gilt

$$\sum_{k=1}^n k^3 = \left(\frac{n(n+1)}{2} \right)^2.$$

Induktionsschritt $n \rightarrow n+1$: Es gilt

$$\sum_{k=1}^{n+1} k^3 = (n+1)^3 + \sum_{k=1}^n k^3$$

Induktions-
annahme $(n+1)^3 + \left(\frac{n(n+1)}{2} \right)^2$

(3)

$$\begin{aligned}
&= (n+1)^3 + \frac{n^2(n+1)^2}{4} \\
&= \frac{4(n+1)^3 + n^2(n+1)^2}{4} \\
&= \frac{(n+1)^2 \cdot (4(n+1) + n^2)}{4} \\
&= \frac{(n+1)^2 \cdot (n^2 + 4n + 4)}{4} \\
&= \frac{(n+1)^2 \cdot (n+2)^2}{4} = \left(\frac{(n+1) \cdot (n+2)}{2} \right)^2
\end{aligned}$$

Was zu zeigen war.

Also gilt $\sum_{k=1}^n k^3 = \left(\frac{n \cdot (n+1)}{2} \right)^2$ für alle $n \in \mathbb{N}^*$.

3. Aufgabe

$$(a) \quad p_A(\lambda) = \det(A - \lambda I) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & 1 \\ 1 & 1-\lambda & 1 \\ 1 & 1 & 1-\lambda \end{pmatrix}$$

Linearität
in 3. Zeile

$$= (-1) \cdot \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & 1 \\ 1 & 1-\lambda & 1 \\ -1 & -1 & \lambda-1 \end{pmatrix}$$

2. Zeile +
3. Zeile

$$= (-1) \cdot \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & 1 \\ 1 & 1-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Entwicklung
nach 1-Spalte

$$(1-\lambda) \cdot \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 \\ 1 & 1-\lambda \end{pmatrix}$$

(4)

$$-1 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1-\lambda \end{pmatrix} + 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1-\lambda & 1 \end{pmatrix}$$

$$= (1-\lambda) \cdot ((1-\lambda)^2 - 1) - 1 \cdot (1 - 1 - 1) + 1 \cdot (1 - (1-\lambda))$$

$$= (1-\lambda) \cdot (\lambda^2 - 2\lambda) + \lambda + 1$$

$$= (1-\lambda) \cdot (\lambda^2 - 2\lambda) + 2\lambda$$

$$= (1-\lambda) \cdot \lambda(\lambda - 2) + 2\lambda = \lambda \cdot ((1-\lambda) \cdot (\lambda - 2) + 2)$$

$$= \lambda \cdot (1 - 2 - \lambda^2 + 2\lambda + 2) = \lambda \cdot (-\lambda^2 + 3\lambda)$$

$$= -\lambda^2 \cdot (\lambda - 3) \stackrel{!}{=} 0$$

$\Rightarrow \lambda_1 = 0$ und $\lambda_2 = 3$ sind die Eigenwerte.

Eigenräume: Zu $\lambda_1 = 0$ lösen wir $(A - 0 \cdot I) \cdot \mathbf{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, d.h.

$$\begin{array}{l} \text{I} \\ \text{II} \\ \text{III} \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right) \sim \begin{array}{l} \text{I-II} \\ \text{II-III} \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

~~Setze~~ Setze $x_2 = s$, $x_3 = t$, dann ist $x_1 = -s - t$.

$$\begin{aligned} \text{Also ist } \ker(A - 0 \cdot I) &= E_0(A) = \left\{ \begin{pmatrix} -s-t \\ s \\ t \end{pmatrix} : s, t \in \mathbb{R} \right\} \\ &= \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}. \end{aligned}$$

Wir sehen $\dim(E_0(A)) = 2$.

(5)

Zu $\lambda_2 = 3$ lösen wir $(A - 3 \cdot I) \cdot x = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ d.h.

$$\begin{array}{l} \text{I} \\ \text{II} \\ \text{III} \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} -2 & 1 & 1 & 0 \\ \cancel{1} & -2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -2 & 0 \end{array} \right) \rightsquigarrow \begin{array}{l} \text{I} - \text{II} \\ 2\text{III} + \text{I} \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} -2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & 3 & 0 \\ 0 & 3 & -3 & 0 \end{array} \right)$$

$$\rightsquigarrow \begin{array}{l} \\ \text{II} + \text{III} \end{array} \left(\begin{array}{ccc|c} -2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Sei $x_3 = s$, dann ist $-3x_2 = -3x_3 = -3s$, d.h. $x_2 = s$.

Weiter ist $-2x_1 + x_2 + x_3 = 0$, so dass $x_1 = \frac{1}{2}(x_2 + x_3) = s$

folgt. Daher ist $E_3(A) = \left\{ \begin{pmatrix} s \\ s \\ s \end{pmatrix} : s \in \mathbb{R} \right\}$
 $= \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$

(b) Wegen $\dim(E_0(A)) + \dim(E_3(A)) = 2 + 1 = 3$ ist A nach Satz 3.11.11. (c) diagonalisierbar.

(c) Ein Eigenwert von ist 0, so dass

$\det(A) = \det(A - 0 \cdot I) = 0$ gilt.

(d) Der Kern von A ist $E_0(A)$. In (a) haben wir die Basis $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ bestimmt.

(e) Nein, weil die Matrix nur Eigenwerte größer oder gleich 0 hat. Damit ist A positiv semidefinit und es kann kein solches x existieren.

(6)

(f) Wegen $\dim(\ker(A)) = 2$ ist $\dim(\text{Bild}(A)) = 1$ nach Dimensionsformel (Korollar 3.6.18.). Nun aber ist $\text{Bild}(A) = \text{span} \left\{ A \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right\}$. Somit hat das lineare GS $A \cdot x = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \notin \text{Bild}(A)$ gar keine Lösung.

~~(g)~~ Sei.

Alternative: Sei $x = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$. Dann ist

$$A \cdot x = \begin{pmatrix} a+b+c \\ a+b+c \\ a+b+c \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ für alle } a, b, c \in \mathbb{R}.$$

(g) Sei $x = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$. Dann gilt

$$x \cdot x^T = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \cdot (a \ b \ c) = \begin{pmatrix} a^2 & a \cdot b & a \cdot c \\ a \cdot b & b^2 & b \cdot c \\ a \cdot c & b \cdot c & c^2 \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Also ist $a^2 = b^2 = c^2 = 1$, d.h. $a = \pm 1$, $b = \pm 1$, $c = \pm 1$. Aus $a \cdot b = a \cdot c = b \cdot c = 1$ folgt, dass

$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$ die einzigen Lösungen sind.

4. Aufgabe

1. Multiplikation: $A, B \in O(n) \Rightarrow A \cdot B \in O(n)$

Da $A, B \in O(n)$, wissen wir $A^{-1} = A^T$ und $B^{-1} = B^T$.

Zu zeigen ist $(A \cdot B)^{-1} = (A \cdot B)^T$. Es gilt

$$(A \cdot B)^{-1} \stackrel{\text{Inverse}}{=} B^{-1} \cdot A^{-1} = B^T \cdot A^T \stackrel{\text{Satz 3.7.9. (b)}}{=} (A \cdot B)^T,$$

d.h. $A \cdot B \in O(n)$.

2. Assoziativität: Das liefert der Hinweis.

3. Neutrales Element: Einheitsmatrix $I = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix}$

erfüllt $I \cdot I = I$ und $I^T = I$, d.h. $I^T = I^{-1}$.

Also ist $I \in O(n)$. Weiter ist $A \cdot I = A$ für alle $A \in O(n)$.

4. Inverses Element: Nach Übungsaufgabe 3.9.10. ist A orthogonal genau dann, wenn A^T orthogonal ist. Also:

$$A \in O(n) \Rightarrow A^{-1} = A^T \in O(n).$$

Somit ist $O(n)$ eine Gruppe.

$O(2)$ ist nicht abelsch: $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \in O(2)$ und $B = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$
auch in $O(2)$ erfüllen $A \cdot B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = B \cdot A$.

5. Aufgabe

(8)

(a) Falsch: Sei $\phi: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$, $\phi(x) := \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix}$ und

$$\psi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \psi \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} := x.$$

$$\text{Dann ist } (\psi \circ \phi)(x) = \psi(\phi(x))$$

$$= \psi \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} = x \text{ bijektiv, aber}$$

ϕ ist nicht surjektiv.

(b) Wahr: Es gilt

$$\|x \pm y\|^2 \stackrel{\text{Def.}}{=} (x \pm y | x \pm y)$$

Linearität

$$= (x | x \pm y) \pm (y | x \pm y)$$

Linearität

$$= (x | x) \pm (x | y) \pm (y | x) + (y | y)$$

Symmetrie

$$= (x | x) \pm (x | y) \pm (x | y) + (y | y)$$

$$= \|x\|^2 \pm 2(x | y) + \|y\|^2.$$

Also ist $\|x+y\|^2 - \|x-y\|^2 = 4(x | y)$, was zu zeigen war (teile noch durch 4).

(c) Falsch: Gäbe es solche $U_1, U_2 \subseteq \mathbb{R}^9$, dann hätte

$U_1 + U_2$ die Dimension

$$\begin{aligned} \dim(U_1 + U_2) &= \dim(U_1) + \dim(U_2) - \dim(U_1 \cap U_2) \\ &= 6 + 6 - 2 = 10. \end{aligned}$$

Es ist

$\dim(U_1 + U_2) \leq 9$, weil $U_1 + U_2 \subseteq \mathbb{R}^9$,

(9)

(d) Wahr: Sei λ EW von A und $v \neq 0 \in V$, d.h.

$A \cdot v = \lambda \cdot v$. Es ist $\lambda \neq 0$, weil A invertierbar ist (regulär heißt invertierbar). Also gilt

$$A \cdot v = \lambda \cdot v \stackrel{A^{-1}}{\Rightarrow} A^{-1} \cdot A \cdot v = A^{-1} \cdot \lambda \cdot v$$

$$\Rightarrow I \cdot v = \lambda \cdot A^{-1} \cdot v$$

$$\Rightarrow v = \lambda \cdot A^{-1} \cdot v$$

$$\stackrel{\lambda \neq 0}{\Rightarrow} \frac{1}{\lambda} \cdot v = A^{-1} \cdot v$$

$$\Rightarrow \frac{1}{\lambda} \text{ ist EW von } A^{-1}.$$

6. Aufgabe

(a) Wahr

(b) Falsch: $X = \{0, 1\}$, $Y = \{0\}$, $A = \{0\}$

und $f: X \rightarrow Y$, $f(x) := 0$ liefert

$$A = \{0\} \neq \{0, 1\} = f^{-1}(\{0\}) = f^{-1}(f(\{0, 1\})) = f^{-1}(f(A)).$$

$$(c) \text{ Wahr: } \sum_{k=1}^{2017} i^k = \sum_{k=1}^{2016} i^k + i^{2017}$$

$$= 0 + i^{2016} \cdot i = 0 + 1 \cdot i = i.$$

$$(d) \text{ Falsch: } \dim(\mathbb{R}^9 / U) = \dim(\mathbb{R}^9) - \dim(U) = 9 - 3 = 6.$$

(e) Falsch: Der Richtungsvektor $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ist (10)
nicht die Normale $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ von E .

(f) Falsch: $\phi\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$ kann beliebig gewählt werden

(g) ~~Falsch: Nur wahr für homogene Systeme~~

Wahr: $A \cdot x = b$ und $A \cdot y = b$

$$\begin{aligned} \Rightarrow A \left(\frac{1}{4}x + \frac{3}{4}y \right) &= \frac{1}{4}Ax + \frac{3}{4}Ay \\ &= \frac{1}{4}b + \frac{3}{4}b = b. \end{aligned}$$

(h) Wahr: Über jedem Körper gilt

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} &= 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} + 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \\ &= 1 \cdot 1 + 1 \cdot 0 = 1 \neq 0, \text{ also} \end{aligned}$$

hat A vollen Rang.

(i) Falsch: $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ // $(-1)^2$

$$\Rightarrow A+B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \det(A) = 1 = \det(B),$$

$$\Rightarrow \det(A+B) = 0 \neq 2 = 1+1 = \det(A) + \det(B)$$

(j) Wahr: Für $\lambda < 0$ sind die EW $-1, \lambda, -\lambda^2$

alle kleiner 0. Also ist die Matrix negativ definit.