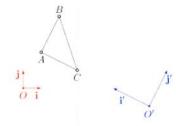
1. Es werden zwei Koordinatensysteme gegeben: $\mathcal{K} = (O, \mathbf{i}, \mathbf{j})$ und $\mathcal{K}' = (O', \mathbf{i}', \mathbf{j}')$ (Abb. 1) mit

$$[O']_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 7 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{i}']_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{j}']_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Bestimme die Matrix der Basisänderung von \mathcal{K} nach \mathcal{K}' und die Koordinaten der Punkte

$$[A]_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \quad [B]_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad [C]_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

im Koordinatensystem \mathcal{K}' . Bestimme die Matrix der Basikänderung von \mathcal{K}' nach \mathcal{K} und verwende die zuvor berechneten Koordinaten um $[A]_{\mathcal{K}}$, $[B]_{\mathcal{K}}$ und $[C]_{\mathcal{K}}$ zu berechnen.



Six Matzix der Basisänderung von K moch K'

$$\Pi = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \quad \Pi' = \frac{1}{-5} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & -2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{FPee} \ & \text{TPJ}_{K'} = \text{H'(TPJ}_{K} - \text{Io'J}_{K}) \end{aligned} = \underbrace{\text{IPJ}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} \underbrace{\text{IPJ}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} - \underbrace{\text{Io'J}_{K}}_{\text{IO'J}_{K'}} = \underbrace{\text{II}(\text{IPJ}_{K'} - \text{Io'J}_{K'})}_{\text{IPJ}_{K'}} \\ \text{IAJ}_{K} = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix} \\ \text{I3J}_{K'} = \frac{1}{-5} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 7 \\ -1 \end{bmatrix} \right) = \underbrace{\text{ISJ}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} = \underbrace{\text{IO'J}_{K}}_{\text{IPJ}_{K'}} + \underbrace{\text{Io'J}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} = \underbrace{\text{IO'J}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} + \underbrace{\text{Io'J}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} + \underbrace{\text{Io'J}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} = \underbrace{\text{IO'J}_{K'}}_{\text{IPJ}_{K'}} + \underbrace{\text{Io'J}_{K'}}$$

$$= \frac{1}{-5} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -5 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -15 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{-5} \begin{bmatrix} -10 - 5 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \end{bmatrix}$$

Seminar2 Page 1

$$[A]_{\eta} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

2. Es werden zwei Koordinatensysteme gegeben: $\mathcal{K} = (O, \mathbf{i}, \mathbf{j})$ und $\mathcal{K}' = (O', \mathbf{i}', \mathbf{j}')$ (Abb. 2) mit

$$[O']_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{i}']_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{j}']_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} -1/2 \\ \sqrt{3}/2 \end{bmatrix}.$$

Bestimme die Matrix der Basisänderung von $\mathcal K$ nach $\mathcal K'$ und die Koordinaten des Punktes

$$[A]_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 3 \\ \sqrt{3} + 1 \end{bmatrix}$$
.

im Koordinatensystem K'. Bestimme die Matrix der Basisänderung von K' nach K und verwende die zuvor berechneten Koordinaten um $[A]_K$ zu berechnen.

$$\nabla = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{3} \end{bmatrix} \quad \det y = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} + \frac{1}{2} \\ \frac{1}{3} \end{bmatrix} = \underbrace{1 + \sqrt{3}}_{2}$$

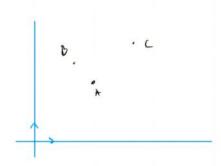
$$= \sum_{i=1}^{3} \prod_{j=1}^{3} = \underbrace{2 - \prod_{j=1}^{3} \frac{1}{2}}_{2}$$

Seminar2 Page 2

$$= \sum_{n=1}^{\infty} \prod_{i=1}^{\infty} \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \prod_{i=1}^{\infty} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{\infty} \prod_{i=1}^{\infty} \prod_{i=1}^{\infty$$

3. In einem Koordinatensystem $\mathcal K$ werden die Punkte $A(3,3),\ B(2,4)$ und C(5,5) gegeben. Bestimme das Koordinatensystem $\mathcal K'$ so, dass

$$[A]_{\mathcal{K}'} = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad [B]_{\mathcal{K}'} = \begin{bmatrix} 0 \\ -2 \end{bmatrix}, \quad [C]_{\mathcal{K}'} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

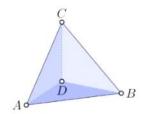


4. Es sei ABCD ein Tetraeder (Abb. 3) und die Koordinatensysteme

$$\mathcal{K}_A = (A, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AD}), \quad \mathcal{K}_A' = (A, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AC}), \quad \mathcal{K}_B = (B, \overrightarrow{BA}, \overrightarrow{BC}, \overrightarrow{BD}).$$

Bestimme

- (a) Die Koordinaten der Ecken in den drei Koordinatensystemen
- (b) Die Matrix der Basisänderung von K_A nach K_A'
- (c) Die Matrix der Basisänderung von K_B nach K_A



$$\mathcal{L}$$
 \mathcal{L} \mathcal{L}

$$LCJ_{KA} = L_{0}$$

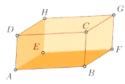
$$LAJ_{KB} = L_{0}$$

$$LBJ_{KB} =$$

$$\mathcal{K}_A = (A, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE}), \quad \mathcal{K}_A' = (A, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AG}, \overrightarrow{AC}), \quad \mathcal{K}_F = (F, \overrightarrow{FB}, \overrightarrow{FE}, \overrightarrow{FG}).$$

bestimme

- (a) Die Koordinaten der Ecken in den drei Koordinatensystemen
- (b) Die Matrix der Basisänderung von K_A nach K'_A
- (c) Die Matrix der Basisänderung von K_F nach K_A



6. Es werden zwei Koordinatensysteme gegeben: $\mathcal{K} = (O, \mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k})$ und $\mathcal{K}' = (O', \mathbf{i}', \mathbf{j}', \mathbf{k}')$ (Abb. 5)

$$[O']_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{i'}]_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{j'}]_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad [\mathbf{k'}]_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Bestimme die Matrix der Basisänderung von K nach K' und die Koordinaten der Punkte

$$|A|_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 1\\4\\-1 \end{bmatrix}, \quad |B|_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 1\\5\\1 \end{bmatrix}, \quad |C|_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} -3\\7\\1 \end{bmatrix}, \quad |D|_{\mathcal{K}} = \begin{bmatrix} 0\\3\\1 \end{bmatrix}$$

im Koordinatensystem K^* . Bestimme die Matrix der Basisänderung von K^* nach K und verwende die zuvor berechneten Koordinaten um $[A]_K$. $[B]_K$. $[C]_K$ und $[D]_K$ zu berechnen.



$$A = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}_K$$
, $B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}_K$, $C = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}_K$, $D = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}_K$

(Abb. 6). Bob möchte dasselbe Tetraeder aus seiner Perspektive betrachten (das heißt, aus seinem Koordinatensystem $K' = (O', \mathbf{e}'_x, \mathbf{e}'_u \mathbf{e}'_z)$). Er weiß wie er K anhand von K' beschreiben

$$O = \begin{bmatrix} 0 \\ 2\sqrt{2} \\ 0 \end{bmatrix}_{K'}$$
, $\mathbf{e}_x = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{bmatrix}_{K'}$, $\mathbf{e}_y = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{bmatrix}_{K'}$, $\mathbf{e}_z = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}_{K'}$

Welche Koordinaten haben die Ecken des Tetraeders aus Bobs Perspektive? Nachdem er diese Koordinaten berechnet hat, schickt er sie an Alice. Alice möchte nun überprüfen dass die erhaltenen Koordinaten tatsächlich die Koordinaten ihres Tetraeders sind. Überprüfe das anhand der entsprechenden Koordinatentransformation.

= M-1 [P]K+[0]K1

nder noteix den Basis andering von W mach U

$$\prod_{i=1}^{N} = M^{-1}$$

$$\begin{cases} e_{x} = -\frac{1}{\sqrt{2}}e_{x} - \frac{1}{\sqrt{2}}e_{y} \\ e_{y} = e_{x} \\ e_{z} = e_{z} \end{cases} = e_{z}$$