

1. (a) Bekanntlich läßt sich für  $\overline{a} \in \mathbb{Z}_n$  die inverse Restklasse  $\overline{a}^{-1}$  mit Hilfe des erweiterten Euklidischen Algorithmus berechnen. Es besteht aber die zusätzliche Möglichkeit,  $\overline{a}^{-1}$  mit Hilfe eines geeigneten positiven Exponenten  $t \in \mathbb{N}$  zu berechnen:

$$\overline{a}^{-1} = \overline{a}^t \quad (1)$$

Wie nämlich? *Hinweis:* Satz von Euler.

- (b) Wie lautet dieser Exponent bei  $n = 21$ ? Berechnen Sie auf beide Arten  $\overline{10}^{-1} \in \mathbb{Z}_{21}$ .
2. Finden Sie in dem Restklassenkörper  $\mathbb{Z}_{163}$  Nullstellen des Polynoms

$$p(X) = X^2 + \overline{127} \cdot X + \overline{99} \quad (2)$$

Hinweis: 163 ist eine Primzahl mit  $163 \equiv 3 \pmod{4}$ . An geeigneter Stelle können Sie den Algorithmus zum schnellen Potenzieren einsetzen.

3. Gegeben seien die beiden Vektoren

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- a) Finden Sie zwei Vektoren  $\vec{a}_1, \vec{a}_2 \in \mathbb{R}^2$  mit

- $\vec{a} = \vec{a}_1 + \vec{a}_2$
- $\vec{a}_1$  und  $\vec{b}$  sind linear abhängig.
- $\vec{a}_2$  steht senkrecht auf  $\vec{b}$ .

- b) Finden Sie einen Vektor  $\vec{c} \in \mathbb{R}^2$ , der senkrecht auf  $\vec{b}$  steht und für den

$$\vec{c} \cdot \vec{a} = -30$$

gilt.

4. Zeigen Sie: Die Gerade

$$G = \{ \vec{a}_0 + \lambda \vec{a}_1 \mid \lambda \in \mathbb{R} \} \subset \mathbb{R}^2$$

mit  $\vec{a}_1 \neq 0$  enthält genau dann den Nullvektor, wenn  $\vec{a}_0$  und  $\vec{a}_1$  linear abhängig sind.

5. Gegeben seien

$$\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{x}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^5.$$

Zeigen Sie, daß diese Vektoren linear unabhängig sind. Ergänzen Sie weiterhin diese Vektoren zu einer Basis des  $\mathbb{R}^5$ , d. h. finden Sie zwei weitere Vektoren  $\vec{x}_4, \vec{x}_5 \in \mathbb{R}^5$ , so daß  $(\vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{x}_3, \vec{x}_4, \vec{x}_5)$  eine Basis des  $\mathbb{R}^5$  ist.

6. Wählen Sie aus

$$\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \vec{a}_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \vec{a}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} \quad \vec{a}_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 9 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \vec{a}_5 = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

drei zueinander linear unabhängige Vektoren aus und stellen Sie die restlichen beiden als Linearkombinationen der drei ausgewählten Vektoren dar.

7. Gegeben sei in Hessescher Normalform die Gerade  $G \subset \mathbb{R}^2$  :

$$G = \left\{ \vec{x} \in \mathbb{R}^2 \mid \begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{13}} \\ \frac{3}{\sqrt{13}} \end{pmatrix} \cdot \vec{x} = \sqrt{52} \right\}$$

- (a) Geben Sie die Gerade  $G$  in Parameterform, d. h. in der Form  $\{\vec{a} + t\vec{b} \mid t \in \mathbb{R}\}$ , an.
- (b) Geben Sie eine weitere Gerade  $H \in \mathbb{R}^2$  an, die denselben Abstand zum Nullpunkt wie die Gerade  $G$  besitzt, zur Geraden  $G$  parallel verläuft aber nicht gleich der Geraden  $G$  ist.