

Aufgabenblatt 9

Inverse Matrix

Existiert die Inverse der linearen Abbildung, die durch die Matrix

$$A := \begin{bmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & 4 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

definiert ist? Berechnen Sie sie gegebenenfalls und überprüfen Sie Ihr Ergebnis.

Kern und Bild

Bestimmen Sie $\ker B$ für die lineare Abbildung

$$B := \begin{bmatrix} 1 & 4 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 5 & -3 & -1 & -3 \\ 2 & 5 & 2 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 11 & 2 \\ 1 & -11 & 1 & 19 & 5 \end{bmatrix}.$$

Geben Sie eine Basis für $\ker B$ an. Welche Dimension hat $\ker B$?

Teilräume

V und W seien Vektorräume über \mathbb{R} und X, Y seien Teilmengen von V oder W . Geben Sie in den folgenden Beispielen an, ob es sich bei X bzw. Y um einen Teilraum handelt. Begründen Sie Ihre Überlegungen.

i) $V := \mathbb{R}^3, X := \{ [x, y, z]^t \in \mathbb{R}^3 \mid x - 2y + z = 1 \},$

$$Y := \{ [x, y, z]^t \in \mathbb{R}^3 \mid x - 2y + z = 0 \wedge 3x - y + 2z = 0 \}.$$

ii) $V := \mathcal{P}(\mathbb{R})$ sei der Vektorraum aller reellen Polynome.

$$X := \{ p \in \mathcal{P}(\mathbb{R}) \mid p'(1) = 0 \}, Y := \{ p \in \mathcal{P}(\mathbb{R}) \mid p'(1) = 1 \}.$$

iii) $V := \mathbb{R}^4, X := \{ [w, x, y, z]^t \in \mathbb{R}^4 \mid |2w - x - 2y + z| > 0 \},$

$$Y := \{ [w, x, y, z]^t \in \mathbb{R}^4 \mid x^2 - y^2 = 0 \}.$$

iv) $\mathcal{A} : V \rightarrow W$ sei eine lineare Abbildung.

$$X := \ker \mathcal{A} = \{ \mathbf{x} \in V \mid \mathcal{A}\mathbf{x} = \mathbf{0} \}, Y := \operatorname{im} \mathcal{A} = \{ \mathbf{y} \in W \mid \exists \mathbf{x} \in V \mathbf{y} = \mathcal{A}\mathbf{x} \}.$$

Sie haben nur die Teilraumbedingung $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in X(Y) \Rightarrow \forall s, t \in \mathbb{R} \ s\mathbf{x} + t\mathbf{y} \in X(Y)$ nachzuprüfen.

Drehung und Koordinatentransformation

Drehen Sie den Vektor $\mathbf{x} := [2, 1, 8]^t$ um den Vektor $\mathbf{n} \sim [2, -3, 6]^t$ gegen den Uhrzeigersinn um den Winkel $\frac{\pi}{6}$. Gehen Sie dabei nach folgendem Schema vor:

i) Bilden Sie aus \mathbf{n} und $\mathbf{b} := [13, 12, 18]^t$ die Orthogonalbasis $\{ \mathbf{n}, \|\mathbf{n}\|^2 \mathbf{b} - \langle \mathbf{n} | \mathbf{b} \rangle \mathbf{n}, \mathbf{n} \times \mathbf{b} \}$ und normieren Sie diese zu einer ONB $\mathcal{B} := \{ \mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_3 \}$.

ii) Berechnen Sie den gedrehten Vektor \mathbf{x}' gemäß

$$\mathbf{x}' = B D_{1, \frac{\pi}{6}} B^t \mathbf{x}.$$

Kontrollieren Sie $\|\mathbf{x}'\| = \|\mathbf{x}\|$.

Berechnen Sie den Winkel zwischen \mathbf{x} und \mathbf{x}' . Erklären Sie das Ergebnis an einer Skizze.

iii) Führen Sie dieselbe Drehung mit Hilfe der Drehmatrix

$$D_{\mathbf{n}, \alpha} = P_{\mathbf{n}} + \cos(\alpha)(\mathbb{1} - P_{\mathbf{n}}) + \sin(\alpha)R_{\mathbf{n}}$$

durch $(\mathbf{n} = \frac{1}{7}[2, -3, 6]^t, \alpha = \frac{\pi}{6})$.

Die Bestätigung dieser Formel verschieben wir auf das nächste Aufgabenblatt.

Formeln für das Kreuzprodukt

Erinnern Sie sich an die Projektion $P_{\mathbf{n}}\mathbf{x} = \langle \mathbf{n} | \mathbf{x} \rangle \mathbf{n}$ auf die Richtung \mathbf{n} ($\|\mathbf{n}\| = 1$) und machen Sie sich klar, daß folgendes gilt:

$$P_{\mathbf{n}} = \mathbf{n} \mathbf{n}^t = \begin{bmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_1 & n_2 & n_3 \end{bmatrix}.$$

Verwenden Sie für die lineare Abbildung $R_{\mathbf{d}}\mathbf{x} := \mathbf{d} \times \mathbf{x}$ das Ergebnis

$$R_{\mathbf{d}} = \begin{bmatrix} 0 & -d_3 & d_2 \\ d_3 & 0 & -d_1 \\ -d_2 & d_1 & 0 \end{bmatrix}$$

aus dem letzten Aufgabenblatt und zeigen Sie damit

$$R_{\mathbf{a} \times \mathbf{b}} = \mathbf{b} \mathbf{a}^t - \mathbf{a} \mathbf{b}^t.$$

Nutzen Sie diese Beziehung, um mittels $R_{\mathbf{a} \times \mathbf{b}}\mathbf{c} = (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \times \mathbf{c}$ die sog. GRASSMANN-Identität

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \times \mathbf{c} = \langle \mathbf{a} | \mathbf{c} \rangle \mathbf{b} - \langle \mathbf{b} | \mathbf{c} \rangle \mathbf{a} \quad (*)$$

zu zeigen. Interpretieren Sie das Ergebnis.

Damit können Sie LAGRANGES Identität

$$\langle \mathbf{a} \times \mathbf{b} | \mathbf{c} \times \mathbf{d} \rangle = \langle \mathbf{a} | \mathbf{c} \rangle \langle \mathbf{b} | \mathbf{d} \rangle - \langle \mathbf{a} | \mathbf{d} \rangle \langle \mathbf{b} | \mathbf{c} \rangle = \det \begin{bmatrix} \langle \mathbf{a} | \mathbf{c} \rangle & \langle \mathbf{a} | \mathbf{d} \rangle \\ \langle \mathbf{b} | \mathbf{c} \rangle & \langle \mathbf{b} | \mathbf{d} \rangle \end{bmatrix}$$

gewinnen. Starten Sie dabei mit $\langle (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \times \mathbf{c} | \mathbf{d} \rangle$ und verwenden Sie anschließend die Rechenregeln des Spatprodukts (also der Determinante), um $\langle \mathbf{a} \times \mathbf{b} | \mathbf{c} \times \mathbf{d} \rangle$ zu erhalten.

Schließlich können Sie noch

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \times (\mathbf{c} \times \mathbf{d}) = \det(\mathbf{a}, \mathbf{c}, \mathbf{d}) \mathbf{b} - \det(\mathbf{b}, \mathbf{c}, \mathbf{d}) \mathbf{a}$$

aus (*) folgern.