

HEY CIAO :)

ANGEBLICH SIND MEIN LÖSUNGSVORSCHLAG

FÜR DIE BASISREFLEXION : WINTER 19

DIE HABE ICH DAMALS WÄHREND MEINER EIGENEN
LERNPHASE GESCHRIEBEN.

ICH KANN ABSO WEDER FÜR VOLLSTÄNDIGKEIT, NOCH RICHTIGKEIT
GARANTIEREN UND BIN IN VERBESSERUNGEN SEHR DANKBAR :)

DIE BEWEISAUFGABE HABE ICH TEILWEISE WEGGELASSEN

(ZU UNWAHRSCHENLICH, DASS NOCHMAL EINE SEHR ÄHNLICHE AUFGABE KOMMT)

jamatter@student.ethz.ch

Basisprüfung Lineare Algebra

Name		Note
Vorname		
Studiengang		
Leginummer		
Datum	Dienstag, 29. Januar 2019	

1	2	3	4	5	6	Total
6 P	6 P	6 P	6 P	6 P	6 P	36 P

Wichtige Hinweise:

- *Dieses Deckblatt darf erst auf Anweisung des Assistenten umgeblättert werden!*
- Bitte füllen Sie zuerst dieses Deckblatt aus.
- Schalten Sie Ihr Handy aus und verstauen Sie es in Ihrer Tasche.
- Legen Sie Ihre **Legi** auf den Tisch.
- Prüfungsdauer: **120 Minuten**.
- Erlaubte Hilfsmittel: **Keine**.
- Alle Aufgaben werden gleich gewichtet (jeweils 6 Punkte).
- Begründen Sie Ihre Aussagen. Nicht motivierte Lösungen werden nicht akzeptiert! Davon ausgenommen ist nur Aufgabe 6 (Multiple-Choice-Aufgabe).
- Tragen Sie die Lösung von Aufgabe 6 (Multiple-Choice-Aufgabe) auf dem Extrablatt (letzte Seite dieser Prüfung) ein.
- Beginnen Sie jede der sechs Aufgaben auf einer neuen Seite und schreiben Sie Ihren Namen auf **alle** Blätter.
- Bitte nicht mit Bleistift / Rot / Grün schreiben!
- Versuchen Sie, Ihren Lösungsweg möglichst klar darzustellen, und arbeiten Sie sorgfältig.

Viel Erfolg!

Notenskala: Die maximal erreichbare Punktzahl ist 36. Für die Note 6.00 benötigen Sie mindestens 34 und für die Note 4.00 mindestens 17 Punkte.

1. [6 Punkte] In dieser Aufgabe betrachten wir die Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}.$$

- a) [2.5 Punkte] Berechnen Sie die Eigenwerte und zugehörige Eigenvektoren von A .
- b) [1 Punkt] Bestimmen Sie eine orthonormierte Basis zu A aus den Eigenvektoren.
- c) [2.5 Punkte] Berechnen Sie die Matrix

$$e^A = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{n=0}^N \frac{1}{n!} A^n \in \mathbb{R}^{3 \times 3}.$$

2. [6 Punkte] Gegeben seien

$$A = \frac{1}{15} \begin{bmatrix} -2 & -14 \\ 8 & -19 \\ 20 & -10 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix}.$$

- a) [1 Punkt] Geben Sie die Normalgleichungen für die Matrix A und den Vektor b an.
- b) [2 Punkte] Berechnen Sie die Singulärwerte von A .

Hinweis: Die Singulärwerte enthalten keine Wurzeleinträge. Dies gilt auch für die Matrizen U und V in Teilaufgabe c). Falls Sie sich bei b) verrechnet haben, können Sie bei c) mit den Werten 2 und 1 rechnen.

- c) [2 Punkte] Berechnen Sie die Singulärwertzerlegung von A an, also $A = U \Sigma V^T$, wobei $\Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$.
- d) [1 Punkt] Bestimmen Sie ein x sodass $\|Ax - b\|_2 = \min_{v \in \mathbb{R}^2} \|Av - b\|_2$ gilt.

3. [6 Punkte] Gegeben sei die Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 0 & \alpha & 2 \\ 1 & 2 & -2 \\ 2 & \beta & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}.$$

- a) [1.5 Punkte] Finden Sie $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, so dass die Spaltenvektoren von A orthogonal sind.

Im Folgenden seien α und β nun wie in Teilaufgabe a).

- b) [3.5 Punkte] Geben Sie eine QR-Zerlegung von A an.

Hinweis: Leider lässt sich hier $\sqrt{2}$ nicht vermeiden...

- c) [1 Punkt] Berechnen Sie $|\det(A)|$.

Siehe nächstes Blatt!

4. [6 Punkte] Sei \mathcal{P}_3 der reelle Vektorraum der Polynome auf \mathbb{R} vom Grad strikt kleiner als 3. Im Folgenden betrachten wir die Mengen

$$\mathcal{B}_1 = \{1, x, x^2\} \subseteq \mathcal{P}_3, \\ \mathcal{B}_2 = \{x - 1, x + 1, x^2 - 1\} \subseteq \mathcal{P}_3$$

sowie die Abbildung $\mathcal{F}: \mathcal{P}_3 \rightarrow \mathcal{P}_3$, die für alle $p \in \mathcal{P}_3, x \in \mathbb{R}$ durch

$$[\mathcal{F}(p)](x) = p(x) - \left(\int_0^1 y p'(y) dy \right) \cdot x$$

gegeben ist (wobei p' hier wie gewohnt die Ableitung von p bezeichnet).

- a) [1 Punkt] Zeigen Sie, dass \mathcal{F} eine lineare Abbildung ist.
- b) [1.5 Punkte] Bestimmen Sie die Abbildungsmatrix F , durch die \mathcal{F} beschrieben wird, wenn wir die Basis \mathcal{B}_1 in \mathcal{P}_3 verwenden.
- c) [2 Punkte] Zeigen Sie, dass \mathcal{B}_2 eine Basis von \mathcal{P}_3 ist.
- d) [1.5 Punkte] Bestimmen Sie die Transformationsmatrix T für den Basiswechsel von \mathcal{B}_2 nach \mathcal{B}_1 (T überführt also Koordinaten bezüglich \mathcal{B}_2 in Koordinaten bezüglich \mathcal{B}_1).

5. [6 Punkte] Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ symmetrisch mit $\det(A) < 0$. Zeigen Sie folgenden Aussagen:

- a) [1 Punkt] Mindestens ein Eigenwert von A ist strikt negativ.
- b) [2 Punkte] Es gibt ein $x \in \mathbb{R}^n$, so dass $x^\top A x < 0$.
- c) [3 Punkte] Die Aussagen in a) und b) gelten auch für Matrizen, die nicht symmetrisch sind.

6. [6 Punkte] Multiple-Choice: Auf dem Extrablatt "Richtig" oder "Falsch" ankreuzen.

- a) [1 Punkt]** Sei $n \in \mathbb{N}$ und A eine reelle $n \times n$ Matrix, die in Matlab eingegeben wurde. Folgende Befehle werden darauf eingegeben:

```
>> [Q, ~] = qr(A);  
>> max(diag(abs(Q.'*Q - eye(size(Q)))) < 1e-1
```

Kreuzen Sie 'Richtig' an, wenn wir erwarten können, dass Matlab den logischen Wert 1 zurückgibt. Kreuzen Sie 'Falsch' an, wenn wir erwarten können, dass Matlab den logischen Wert 0 zurückgibt.

- b) [1 Punkt]** Sei A eine reelle 3×3 Matrix, welche schiefsymmetrisch ist, das heisst $A^\top = -A$. Dann ist gilt $\det(A) = 0$.

- c) [1 Punkt]** Wir definieren die Matrix

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Es gilt dann, dass $P^{100} = P^{21}$.

- d) [1 Punkt]** Sei A eine reelle 2×2 Matrix und habe die Eigenwerte $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C}$. Die charakteristische Gleichung zu A lautet $x^2 - (\lambda_1 + \lambda_2) \cdot x + \lambda_1 \cdot \lambda_2 = 0$.

- e) [1 Punkt]** Die LR -Zerlegung einer Matrix A liefert

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ \frac{1}{7} & \frac{6}{7} & 1 \end{bmatrix}, \quad R = \begin{bmatrix} 7 & 8 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}.$$

Die Determinante von A ist 14.

- f) [1 Punkt]** Die folgende Matrix ist gegeben,

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 8 & 0 \\ 2 & -1 & 0 \\ -3 & 5 & 1 \end{bmatrix}.$$

Somit gilt $\text{Kern}(A) = \{0\}$.

Extrablatt: Aufgabe 6

Name: _____

Tragen Sie auf dieses Extrablatt die Lösungen zu den “Richtig oder Falsch”-Fragen aus Aufgabe 6 ein, indem Sie das Kästchen **ankreuzen**, welches der korrekten Antwort entspricht. Tragen Sie oben Ihren Namen ein.

Bewertungsschema: Jede *korrekte* Antwort gibt einen Punkt, jedes *nicht korrekt gesetzte* Kreuz gibt einen Punkt Abzug. Für jede Teilaufgabe, für die *kein Kreuz* gemacht wurde, gibt es 0 Punkte. Die Summe der Punktzahlen für die ganze Aufgabe 6 wird, falls negativ, auf 0 aufgerundet.

Teilaufgabe	Richtig	Falsch
a)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
b)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
c)	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
d)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
e)	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
f)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

a)

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

(SYMMETRISCH)

$$\det(A - \lambda I) \stackrel{!}{=} 0$$

$$(2-\lambda)(1-\lambda)^2 + 2 + 2 - (1-\lambda) - 4(2-\lambda) - (1-\lambda) = 0$$

$$(2-\lambda)(1-\lambda)^2 - 6 + 6\lambda = 0$$

$$(1-\lambda) \left((2-\lambda)(1-\lambda) - 6 \right) = 0 \quad ; \quad \underline{\lambda_1 = 1}$$

$$2 - 2\lambda - \lambda + \lambda^2 - 6 = 0$$

$$\lambda^2 - 3\lambda - 4 = 0$$

$$\lambda_{2/3} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} = \frac{3 \pm \sqrt{25}}{2} \Rightarrow \underline{\lambda_2 = 4}$$

$$\underline{\lambda_3 = -1}$$

EV zu $\lambda_1 = 1$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{-I} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{+II} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{FREI. VAR. } x} \begin{bmatrix} -2x \\ x \\ x \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{\begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}}$$

EV zu $\lambda_2 = 4$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} -2 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & -3 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & -3 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{+II} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 2 & 0 \\ -2 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -3 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{+II} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 2 & 0 \\ 0 & -5 & 5 & 0 \\ 0 & 5 & -5 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{+III} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -3 & 2 & 0 \\ 0 & -5 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{FREI. VAR. } x} \begin{bmatrix} x \\ x \\ x \end{bmatrix} \xrightarrow{\alpha=1} \underline{\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}}$$

EV zu $\lambda_3 = -1$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 3 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & 2 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{+II} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 2 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{-3I} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & -5 & -5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{-II} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & -5 & -5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{FREI. VAR.}} \begin{bmatrix} 0 \\ -x \\ x \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{\begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}}$$

b) DA A SYMMETRISCH IST, STEHEN DIE EIGENVEKTORE BEREITS ORTHOGONAL UND MÜSSEN NUR NOCH NORMIERT WERDEN.

(DA SIE ORTHOGONAL STEHEN SIND SIE AUCH LIN. UNABHÄNGIG UND BILDEN SODEN FOLGE BASIS IN \mathbb{R}^3)

$$\text{ONS} = \left\{ \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

c) $e^A = Q e^D Q^T$; DA A DIAGONALISIERT WERDEN KANN.

$$A = Q D Q^T \quad \text{MIT} \quad Q = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} -2 & \sqrt{2} & 0 \\ 1 & \sqrt{2} & -\sqrt{3} \\ 1 & \sqrt{2} & \sqrt{3} \end{bmatrix}$$

$$\text{UND} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \text{ALSO} \quad e^A = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} -2 & \sqrt{2} & 0 \\ 1 & \sqrt{2} & -\sqrt{3} \\ 1 & \sqrt{2} & \sqrt{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^1 & 0 & 0 \\ 0 & e^4 & 0 \\ 0 & 0 & e^{-1} \end{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} -2 & 1 & 1 \\ \sqrt{2} & \sqrt{2} & \sqrt{2} \\ 0 & -\sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{6} \begin{bmatrix} -2e & \sqrt{2}e^4 & 0 \\ e & \sqrt{2}e^4 & -\sqrt{3}e^{-1} \\ e & \sqrt{2}e^4 & \sqrt{3}e^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & 1 & 1 \\ \sqrt{2} & \sqrt{2} & \sqrt{2} \\ 0 & -\sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 4e + 2e^4 & -2e + 2e^4 & -2e + 2e^4 \\ -2e + 2e^4 & e + 2e^4 - 3e^{-1} & e + 2e^4 - 3e^{-1} \\ -2e + 2e^4 & e + 2e^4 - 3e^{-1} & e + 2e^4 + 3e^{-1} \end{bmatrix}$$

BSA Wi 19

a) 2)

a)

NORMALENGLEICHUNG: $A^T A x = A^T b$

$$\text{mit } A = \frac{1}{15} \begin{bmatrix} -2 & -14 \\ 8 & -13 \\ 20 & -10 \end{bmatrix} \quad \text{UND } b = \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{UND } A^T A &= \frac{1}{225} \begin{bmatrix} -2 & 8 & 20 \\ -14 & -13 & -10 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & -14 \\ 8 & -13 \\ 20 & -10 \end{bmatrix} = \frac{1}{225} \begin{bmatrix} 468 & -324 \\ -324 & 657 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{25} \begin{bmatrix} 52 & -36 \\ -36 & 73 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\text{UND } A^T b = \frac{1}{15} \begin{bmatrix} -2 & 8 & 20 \\ -14 & -13 & -10 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{bmatrix} = \frac{1}{15} \begin{bmatrix} 78 \\ -129 \end{bmatrix} = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 26 \\ -43 \end{bmatrix}$$

$$b) \quad \det(A^T A - \lambda I) \stackrel{!}{=} 0$$

$$\det \begin{bmatrix} \frac{52}{25} - \lambda & \frac{-36}{25} \\ \frac{-36}{25} & \frac{73}{25} - \lambda \end{bmatrix} \stackrel{!}{=} 0$$

$$\left(\frac{52}{25} - \lambda \right) \left(\frac{73}{25} - \lambda \right) - \frac{36^2}{25^2} \stackrel{!}{=} 0$$

$$\frac{52 \cdot 73}{25^2} - \frac{52}{25} \lambda - \frac{73}{25} \lambda + \lambda^2 - \frac{36^2}{25^2} \stackrel{!}{=} 0$$

$$\lambda^2 - 5\lambda + 4 \stackrel{!}{=} 0$$

$$\lambda_{1/2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} = \frac{5 \pm 3}{2} = \lambda_1 = 4$$

$$\lambda_2 = 1$$

$$\begin{aligned} \rightarrow \underline{\underline{G_1}} &= \sqrt{\lambda_1} = \underline{\underline{2}} \\ \underline{\underline{G_2}} &= \sqrt{\lambda_2} = \underline{\underline{1}} \end{aligned}$$

→

$$c) \underline{\underline{\Sigma = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}}}$$

$$; \text{ EV von } A^T A \quad \lambda_1 = 4 \Rightarrow v_1$$

$$\frac{1}{25} \begin{bmatrix} -48 & -36 \\ -36 & -27 \end{bmatrix} \rightarrow -\frac{3}{4} I$$

$$= \frac{1}{25} \begin{bmatrix} -48 & -36 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -3/4 & x \\ x & x \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} -3 \\ 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{norm}} \underline{\underline{\frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 \\ 4 \end{bmatrix}}}$$

$$\text{EV zu } \lambda_2 = 1 \Rightarrow v_2$$

$$\frac{1}{25} \begin{bmatrix} 27 & -36 \\ -36 & 48 \end{bmatrix} \xrightarrow{\cdot \frac{4}{3}} \frac{1}{25} \begin{bmatrix} 27 & -36 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 4/5 & x \\ x & x \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{norm}} \underline{\underline{\frac{1}{5} \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix}}}$$

$$\underline{\underline{V = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}}} \quad \left(\rightarrow V^T = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix} (\hat{=} V) \right)$$

$$u_1 = \frac{1}{G_1} A v_1 = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{15} \begin{bmatrix} -2 & -14 \\ 8 & -13 \\ 20 & -10 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{5} \begin{bmatrix} -3 \\ 4 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\frac{1}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -2 \end{bmatrix}}}$$

$$u_2 = \frac{1}{G_2} A v_2 = \frac{1}{1} \cdot \frac{1}{15} \begin{bmatrix} -2 & -14 \\ 8 & -13 \\ 20 & -10 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix} = \underline{\underline{\frac{1}{3} \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}}}$$

$$u_3 \perp (u_1, u_2) \Rightarrow$$

VEKTORPRODUKT / KREUZPRODUKT

$$\begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -2 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{norm}} \underline{\underline{\frac{1}{3} \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}}}$$

$$\underline{\underline{U = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} -1 & -2 & -2 \\ -2 & -1 & 2 \\ -2 & 2 & -1 \end{bmatrix}}}$$

$$d) \underline{\underline{\lambda = V \Sigma^+ U^T B}} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} 7/10 \\ -26/10 \end{bmatrix}}}$$

2-3)

a)

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ 2 \\ \beta \end{bmatrix} \stackrel{!}{=} 0 \rightarrow 2 + 2\beta = 0 \rightarrow \underline{\underline{\beta = -1}}$$

$$\begin{bmatrix} x \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \stackrel{!}{=} 0 \rightarrow 2x - 5 = 0 \rightarrow \underline{\underline{x = \frac{5}{2}}}$$

$\langle a_2, a_3 \rangle \stackrel{!}{=} 0$, DA ORTHOGONAL.

b) A WIRD ORTHOGONAL, WENN WIR DIE SPALTEN NOCH NORMIEREN ($\hat{= Q}$)

DIE R-MATRIX WIRD DANN EINE DIAGONALMATRIX MIT DEN NORMEN ALS DER HAUPTDIAGONALEN.

$$Q = \begin{bmatrix} 0 & \frac{\frac{5}{2}}{\|a_2\|} & \frac{2}{\|a_3\|} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\|a_2\|} & \frac{-2\beta}{\|a_3\|} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{-1}{\|a_2\|} & \frac{1}{\|a_3\|} \end{bmatrix}$$

$$R = |D| = \begin{bmatrix} \sqrt{5} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{\sqrt{5} \cdot 6}{4} & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

Labels: $\|a_2\|$, $\|a_3\|$, $\|a_2\|$, $\|a_3\|$

c) $\det(A) = \sqrt{5} \cdot \frac{\sqrt{5} \cdot 6}{4} \cdot 3 = \underline{\underline{\frac{45}{2}}}$

→ DIE DETERMINANTE IST DAS PRODUKT AUS DEN EINTRÄGEN DER DIAGONALMATRIX D (BZW. R) DER QR-RECHNUNG.

2.4)

$$B_1 = \{1, x, x^2\}$$

$$B_2 = \{x^{-1}, x+1, x^2-1\}$$

$$\begin{aligned} \text{a) 1) } F(s+t) &\stackrel{?}{=} F(s) + F(t) \\ &\rightarrow (s+t)(x) = \left(\int_0^1 y(s+t)(y) dy \right) x \\ &= s(x) + t(x) = \left(\int_0^1 y(s'(y) + t'(y)) dy \right) x \\ &= s(x) - \left(\int_0^1 s'(y)y dy \right) x + t(x) - \left(\int_0^1 t'(y)y dy \right) x \\ &= F(s) + F(t) \quad \checkmark \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{2) } F(\alpha x) &\stackrel{?}{=} \alpha F(x) \\ &\rightarrow \alpha p(x) = \left(\int_0^1 y \alpha p'(y) dy \right) x \\ &= \alpha \left(p(x) - \left(\int_0^1 y p'(y) dy \right) x \right) \quad \checkmark \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{b) } F(1) &= \underbrace{0 \cdot 1 + 0 \cdot x + 0 \cdot x^2}_{p(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{F} 1 - \left(\int_0^1 y \cdot 0 \cdot dy \right) x \\ &= 1 - 0 = 1 \rightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} F(x) &= \underbrace{0 \cdot 1 + 0 \cdot x + 0 \cdot x^2}_{p(x)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{F} x - \left(\int_0^1 y \cdot 1 \cdot dy \right) x \\ &= x - \left(\frac{1}{2} y^2 \Big|_0^1 \right) x \\ &= x - \frac{1}{2} x = \frac{1}{2} x \rightarrow \begin{bmatrix} 0 \\ 1/2 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} F(x^2) &= \underbrace{0 \cdot 1 + 0 \cdot x + 0 \cdot x^2}_{p(x^2)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{F} x^2 - \left(\int_0^1 y \cdot 2y \cdot dy \right) x \\ &= x^2 - \left(\frac{2}{3} y^3 \Big|_0^1 \right) x \\ &= x^2 - \frac{2}{3} x \rightarrow \begin{bmatrix} 0 \\ -2/3 \\ 1 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & -2/3 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

a) \mathcal{B}_1 $b_1 = x-1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$
 $b_2 = x+1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$
 $b_3 = x^2-1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

$\mathcal{B} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \text{LH? UNABHÄNGIG?}$

$\begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \text{volles Rank} \Rightarrow \text{BASIS}$

a) $T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

$\mathcal{B}_1 \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{F} \mathcal{B}_2 \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

$\mathcal{B}_3 \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{F} \mathcal{B}_4 \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{F} I$

$\Rightarrow T = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$