

MAY

Aufgabe 4-1

$$\begin{array}{r} f(x) = 4x^4 - 6x^3 - 4x^2 + x \\ \underline{- 4x^4 + 2x^2} \\ \hline -6x^3 - 6x^2 + x \\ \underline{-6x^3 + 3x} \\ \hline -6x^2 + 4x \\ \underline{-6x^2 - 3} \\ \hline 4x + 3 \end{array}$$

Also: ganzer Teil $2x^2 - 3x - 3$, Bruchteil $4x + 3$

$$f(x) : 2x^2 + 1 = 2x^2 - 3x - 3 + \frac{4x + 3}{2x^2 + 1}$$

Aufgabe 4-2

H, K -Unterräume von V

$$H+K = \{ w \mid w = u+v, \begin{matrix} u \\ v \end{matrix} \in H, v \in K \}$$

Zu Beweisen: $H+K$ - ein Unterraum von V

U1 $w \in H+K$ - aus Definition

U2 $\lambda w \in H+K$; K_1 - ein Körper; $\lambda \in K_1$

$$\lambda(u+v) \in H+K \quad \begin{matrix} \nearrow \\ \text{Skalar aus } K_1 \end{matrix}$$

$$\lambda u + \lambda v \in H+K$$

\checkmark gilt weil H und K habn. Verknüpfungen von V bzw mit Skalaren aus K , da H und K - Unterräume s.нд.

d.h. $H+K$ ist auch ein Unterraum von V

Q.E.D.

Aufgabe 4-3

Um eine Basis für den Vektorraum \mathbb{Q}^2 zu finden, können wir die Standardbasis rektieren wählen.

$$b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}; B = \{b_1, b_2\}$$

Für den Vektorraum \mathbb{C} können wir eine Basis aus den

Einheitsvektoren $i = (1, 0)$, $j = (0, 1)$, $B' = \{i, j\}$ für \mathbb{C}

$$f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = xi + yj$$

Isomorphismus

1) Eine lineare Abbildung zwischen zwei Vektorräumen ist schon ein Homomorphismus:

Vektorraum enthält eine kommutative Gruppe

$$\varphi(a \circ b) = \varphi(a) \circ_H \varphi(b)$$

Also: $V_1(a, +)$ und $V_2(b, +)$

$$V_1 \rightleftharpoons V_2: \varphi(a+b) = \varphi(a) + \varphi(b)$$

~~Abbildungswirkung:~~ Sei $v_1 = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}; v_2 = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}$

$$f_1(v_1 + v_2) = f_1 \begin{pmatrix} x_1 + x_2 \\ y_1 + y_2 \end{pmatrix}$$

$$f(v) = xi + yj. \text{ d.h. } f(v_1 + v_2) = (x_1 + x_2)i + (y_1 + y_2)j$$

$$\text{Auch } f(v_1) + f(v_2) = x_1i + y_1j + x_2i + y_2j = i(x_1 + x_2) + j(y_1 + y_2)$$

$$= f(v_1 + v_2) - \text{also } f \text{ ist ein Homomorphismus}$$

Jetzt zu zeigen: f ist surjektiv

1) $f_1(v_1) = f(v_2)$ dann $v_1 = v_2$

↓

$$x_1 + y_1 = x_2 + y_2 \Rightarrow x_1 = x_2; y_1 = y_2 - \text{Injektivität}$$

2) Surjektivität:

Für jedes $u = a_i + b_j$ in \mathbb{C} gibt es ein $v = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ in \mathbb{Q}^2

mit $f(v) = u$

Q.E.D.

Aufgabe 4-4

$$u = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, v = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ u \end{pmatrix}, w = \begin{pmatrix} -\frac{3}{2} \\ \frac{2}{4} \\ 6 \end{pmatrix}$$

a) B2 - lineare Unabhängigkeit

$$\lambda_1 - \lambda_2 - \frac{3}{2} \lambda_3 = 0$$

$$\begin{cases} 2\lambda_2 + 4\lambda_3 = 0 \\ 4\lambda_2 + 6\lambda_3 = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} u\lambda_2 + 8\lambda_3 - u\lambda_2 - 6\lambda_3 \\ u\lambda_3 = 0; \lambda_3 = 0 \Rightarrow \lambda_2, \lambda_1 = 0 \end{matrix}$$

$\Rightarrow u, v, w$ linear unabhängig

B1 Da $u, v, w \in \mathbb{R}^3$ gilt $\text{Span}(u, v, w) \subseteq \mathbb{R}^3$. Sei

$$k = \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \\ k_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3. \text{ Wir suchen } \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}, \text{ sodass}$$

$$\begin{cases} k_1 = \lambda_1 - \lambda_2 - \frac{3}{2} \lambda_3 \\ k_2 = 2\lambda_2 + 4\lambda_3; \lambda_2 = \frac{k_2}{2} + 2\lambda_3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} k_3 = 4\lambda_2 + 6\lambda_3; \lambda_3 = \frac{k_3}{6} - \frac{4}{6}\lambda_2; \lambda_2 = \frac{k_3}{6} - 4\left(\frac{k_2}{2} + 2\lambda_3\right) \end{cases}$$

$$\lambda_3 = \frac{k_3}{6} - 2k_2 + 8\lambda_3; \lambda_2 = \frac{k_2}{2} - 2\left(-\frac{7k_3}{6} + 14k_2\right)$$

$$-\frac{7}{6}\lambda_3 = \frac{k_3}{6} - 2k_2; \lambda_2 = \frac{k_2}{2} + \frac{14k_3}{6} + 14k_2; \lambda_2 = \frac{29k_2}{2} + \frac{14k_3}{6}$$

$$\lambda_3 = -\frac{7k_3}{6} + 14k_2; \lambda_1 = k_1 + \lambda_2 + \frac{3}{2}\lambda_3; \lambda_1 = k_1 + \frac{29k_2}{2} + \frac{14k_3}{6} +$$

$$\lambda_1 = k_1 + \frac{29k_2}{2} + \frac{14k_3}{6} + \frac{3}{2}\left(-\frac{7k_3}{6} + 14k_2\right)$$

$$\Rightarrow -\frac{7k_3}{4} + 21k_2; \text{ Also: } k \in \text{Span}(u, v, w) \Rightarrow \mathbb{R}^2 \not\subseteq \text{Span}(u, v, w)$$

$$\lambda_1 = k_1 + \frac{41k_2}{2} + \frac{7k_3}{4}; \Rightarrow \mathbb{R}^2 \subseteq \text{Span}(u, v, w) \Rightarrow \text{Span}(u, v, w) = \mathbb{R}^2$$

J. h. u, v, w bilden ein Basis

$$6) x = \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} a = \lambda_1 - \lambda_2 - \frac{3}{2}\lambda_3 \\ b = 2\lambda_2 + 4\lambda_3 \\ c = 4\lambda_2 + 6\lambda_3 \end{cases}$$

$$2b - 4c = 4\lambda_2 + 8\lambda_3 - 4\lambda_2 - 6\lambda_3$$

$$2b - 4c = 2\lambda_3$$

$$b = \lambda_3 + 2;$$

$$\text{Also: Antwort } a = \lambda_1 - \lambda_2 - \frac{3}{2}\lambda_3$$

$$b = \lambda_3 + 2;$$

$$(1) x_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} 3 = \lambda_1 - \lambda_2 - \frac{3}{2}\lambda_3 \\ 6 = 2\lambda_2 + 4\lambda_3 - 1 \cdot 2 \\ 4 = 4\lambda_2 + 6\lambda_3 \end{cases}$$

$$12 - 4 = 4\lambda_2 + 8\lambda_3 - 4\lambda_2 - 6\lambda_3$$

$$8 = 2\lambda_3$$

$$4 = \lambda_3$$

$$6 = 2\lambda_2 + 4 \cdot 8; \quad \cancel{\lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_2}; \quad -26 = 2\lambda_2$$

$$6 = 2\lambda_2 + 16; \quad \lambda_2 = -5; \quad \cancel{\lambda_3}$$

$$3 = \lambda_1 + 5 - \frac{3}{2} \cdot 4; \quad 3 = \lambda_1 + 5 - 6;$$

$$3 = \lambda_1 - 1; \quad \lambda_1 = 4;$$

$$\begin{pmatrix} 3 \\ 6 \\ 4 \end{pmatrix} = 4 \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \\ 4 \end{pmatrix} - 5 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} + 4 \begin{pmatrix} -\frac{3}{2} \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Aufgabe 4-5 $\{v_1, v_2, v_3\}$ mit $v_i \in \mathbb{R}^3$ -linear unabhängig

a) ist $\{2v_1, 2v_2, 2v_3\}$ linear unabhängig?

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \lambda_3 v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

hat nur eine mögliche Wurzel $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$.

Im Fall von $2v_1, 2v_2, 2v_3$ werden die Vektoren verdoppelt.

$$\lambda_1 2v_1 + \lambda_2 2v_2 + \lambda_3 2v_3 = 0$$

Nur im Fall $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0 \Rightarrow$ linear unabhängig

c) Passest nur wenn $a \neq 0, b \neq 0, c \neq 0$.

Wenn $a=b=c=0 - \text{ sind } v_1, v_2, v_3 \text{ trivial linear abhängig}$, da sie alle Vektoren alle seih Nullvektoren enthalten

Aufgabe 4-6

$f: X \rightarrow Y$ - eine lineare Abbildung.

f - injektiv

Zu Beweisen: Bild einer linear unabhängigen Teilmenge $A = \{x_1, x_2, x_3, \dots, x_n\}$ von X auch linear unabhängig.

Beweis durch Widerspruch:

Sei $f(A) = \{f(x_1), f(x_2), \dots, f(x_n)\}$ - linear abhängig \Rightarrow

$$\Rightarrow \lambda_1 f(x_1) + \lambda_2 f(x_2) + \dots + \lambda_n f(x_n) = 0$$

$\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ nicht gleich 0

$$\Rightarrow f(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n) = 0$$

\Rightarrow da f injektiv ist muss $\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + \dots + \lambda_n x_n = 0$

Aber das ist ein Widerspruch, da x_1, x_2, \dots, x_n

linear unabhängig sind und somit die einzige
lineare Kombination, die 0 ergibt, die triviale
Kombination ($\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0$)

Aufgabe 4-7

Zu Beweisen mithilf Induktion: $n = 5a + 2b; n \geq 4, a \in \mathbb{N}, b \in \mathbb{N}$. Zuerst Beweisen wir das für alle geraden

Induktionsanfang:

$$\begin{array}{rcl} q & = & 5 \cdot 0 + 2 \cdot 2 \\ " & " & " \\ n & = & a + b \end{array}$$

Induktionsannahme: $n = 5a + 2b$

Induktions schritt:

$$n+1 = 5q + 2k;$$

Also jetzt beweisen wir für alle ungerade n :

Induktions anfang: ~~noch~~

$$\begin{array}{rcl} q+1 & = & 5 \cdot 1 + 2 \cdot 0 \\ " & " & " \\ n & = & q + k \end{array} \quad q, k \in \mathbb{N}$$

Induktionsannahme: nehmen wir an $n+1 = 5a + 2b$;
 $a, b \in \mathbb{N}$

$n+2$ -gerade, Alle gerade Zahlen können mithilf 2 b
dargestellt werden. $\Rightarrow n+1 = 5q + 2b$ - wahr $\Rightarrow n = 5q + 2b$;
auch wahr. Q.E.D.