

8) $f_A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3: x \mapsto Ax$ orthog. \Rightarrow

$$\|x\| = \|f(x)\| \text{ da } \langle x, x \rangle = \langle f(x), f(x) \rangle = \|x\|^2$$

$$x \mapsto Ax = \lambda x$$

$$\|x\| = \|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\| \quad | : \|x\|$$

$$1 = |\lambda|$$

9) Drehung $\Rightarrow A \in SO(3) \Leftrightarrow \det A = 1, a_i \perp a_j$

(a_i, a_j Spalten vekt. von $A, i \neq j$)

$$\begin{aligned} \det A &= \frac{1}{27} \cdot \begin{vmatrix} 2 & -1 & 2 \\ -1 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 2 \end{vmatrix} = \frac{1}{27} \cdot (2^3 - 1 + 2^3 + 2^3 + 2^3) \\ &= \frac{1}{27} \cdot 27 = 1 \quad (\checkmark) \end{aligned}$$

$$a_i \perp a_j: \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle = -2 + 4 - 2 = 0$$

$$(i \neq j) \quad \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle = -2 - 2 + 4 = 0$$

$$\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle = 4 - 2 - 2 = 0 \quad (\checkmark)$$

$$\Rightarrow A \in SO(3)$$

Drehachse ist EV! $x = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{A} \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ ist EV!} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ ist Drehachse!}$$

Drehwinkel:

$$x \in \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle^\perp: v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \left. \begin{array}{l} v \text{ wird um } \varphi \text{ auf } Av \text{ ge-} \\ \text{dreht!} \end{array} \right\}$$

$$Av = v' = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\cos \varphi = \frac{\langle v, v' \rangle}{\|v\| \cdot \|v'\|} = \frac{\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \rangle}{\left\| \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\| \cdot \left\| \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\|} = \frac{1}{2} \Rightarrow$$

$$\varphi = 60^\circ$$

10) $A^T A = \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos \alpha & \sin \varphi \cos \alpha & \sin \alpha \\ -r \sin \varphi \cos \alpha & r \cos \varphi \cos \alpha & 0 \\ -r \cos \varphi \sin \alpha & -r \sin \varphi \sin \alpha & r \cos \alpha \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos \alpha & -r \sin \varphi \cos \alpha & -r \cos \varphi \sin \alpha \\ \sin \varphi \cos \alpha & r \cos \varphi \cos \alpha & -r \sin \varphi \sin \alpha \\ \sin \alpha & 0 & r \cos \alpha \end{pmatrix}$

$$= \begin{pmatrix} \cos^2 \varphi \cos^2 \alpha + \sin^2 \varphi \cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 \cos^2 \alpha & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \end{pmatrix}$$

8) $f_A: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3: x \mapsto Ax$ orthog. \Rightarrow

$$\|x\| = \|f(x)\| \text{ da } \langle x|x \rangle = \langle f(x)|f(x) \rangle = \|x\|^2$$

$$x \mapsto Ax = \lambda x$$

$$\|x\| = \|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\| \quad | : \|x\|$$

$$1 = |\lambda|$$

9) Drehung $\Rightarrow A \in SO(3) \Leftrightarrow \det A = 1, a_i \perp a_j$

(a_i, a_j Spaltenvekt. von $A, i \neq j$)

$$\begin{aligned} \det A &= \frac{1}{27} \cdot \begin{vmatrix} 2 & -1 & 2 \\ -1 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 2 \end{vmatrix} = \frac{1}{27} \cdot (2^3 - 1 + 2^3 + 2^3 + 2^3) \\ &= \frac{1}{27} \cdot 27 = 1 \quad (\checkmark) \end{aligned}$$

$$a_i \perp a_j: \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \middle| \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle = -2 + 4 - 2 = 0$$

$$(i \neq j) \quad \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \middle| \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle = -2 - 2 + 4 = 0$$

$$\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \middle| \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle = 4 - 2 - 2 = 0 \quad (\checkmark)$$

$$\Rightarrow A \in SO(3)$$

Drehachse ist EV! $x = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{A} \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ ist EV!} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ ist Drehachse!}$$

Drehwinkel:

$$x \in \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle^\perp: v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \left. \begin{array}{l} v \text{ wird um } \varphi \text{ auf } Av \text{ ge-} \\ \text{dreht!} \end{array} \right\}$$

$$Av = v' = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\cos \varphi = \frac{\langle v | v' \rangle}{\|v\| \cdot \|v'\|} = \frac{\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \middle| \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle}{\left\| \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\| \cdot \left\| \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\|} = \frac{1}{2} \Rightarrow$$

$$\varphi = 60^\circ$$

10) $A^T \cdot A = \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos \alpha & \sin \varphi \cos \alpha & \sin \alpha \\ -r \sin \varphi \cos \alpha & r \cos \varphi \cos \alpha & 0 \\ -r \cos \varphi \sin \alpha & -r \sin \varphi \sin \alpha & r \cos \alpha \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos \alpha & -r \sin \varphi \cos \alpha & -r \cos \varphi \sin \alpha \\ \sin \varphi \cos \alpha & r \cos \varphi \cos \alpha & -r \sin \varphi \sin \alpha \\ \sin \alpha & 0 & r \cos \alpha \end{pmatrix}$

$$= \begin{pmatrix} \cos^2 \varphi \cos^2 \alpha + \sin^2 \varphi \cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 \cos^2 \alpha & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \end{pmatrix}$$