

**Aufgabe 60.** Zeige, dass die unteren Dreiecksmatrizen eine Teilalgebra der  $n \times n$  Matrizen bilde, also Produkte und Linearkombinationen wieder untere Dreiecksmatrizen ergeben.

Seien  $\mathbf{A}, \mathbf{B} \in \mathbb{K}^{n \times n}$  mit:

$$\mathbf{A} = [a_{ij}]_{n \times n} \quad \mathbf{B} = [b_{ij}]_{n \times n}$$

Wobei  $\forall i > j: a_{ij} = b_{ij} = 0$ . Betrachten wir  $\mathbf{C} \in \mathbb{K}^{n \times n}$  mit  $\mathbf{C} = \lambda \mathbf{A} + \mu \mathbf{B}$ , wobei  $\lambda, \mu \in \mathbb{K}$ :

$$\mathbf{C} = \lambda[a_{ij}]_{n \times n} + \mu[b_{ij}]_{n \times n} = [\lambda a_{ij} + \mu b_{ij}]_{n \times n} = [c_{ij}]_{n \times n}$$

Da  $\forall i > j: a_{ij} = b_{ij} = 0$  gilt  $\forall i > j: c_{ij} = 0$ , womit  $\mathbf{C}$  eine untere Dreiecksmatrix ist. Betrachten wir nun  $\mathbf{C} = \mathbf{AB}$ :

$$(\mathbf{AB})_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj}$$

Da  $a_{ik} = 0$  für  $k > i$  können wir die Summe etwas vereinfachen:

$$\sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj} = \sum_{k=1}^i a_{ik} b_{kj}$$

Das bedeutet aber insbesondere, dass wir  $\mathbf{C}$  folgendermaßen anschreiben können:

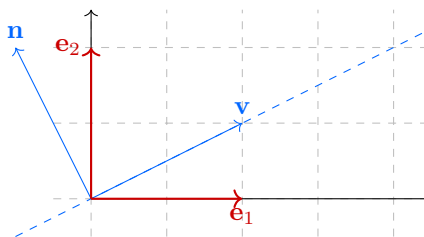
$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} \sum_{k=1}^1 a_{1k} b_{k1} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \sum_{k=1}^2 a_{2k} b_{k1} & \sum_{k=1}^2 a_{2k} b_{k2} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & & \ddots & 0 \\ \sum_{k=1}^n a_{nk} b_{k1} & \sum_{k=1}^n a_{nk} b_{k2} & \dots & \dots & \sum_{k=1}^n a_{nk} b_{kn} \end{bmatrix}$$

Somit ist  $\mathbf{C}$  eine untere Dreiecksmatrix und somit bilden die unteren Dreiecksmatrizen eine Teilalgebra der  $n \times n$  Matrizen.

**Aufgabe 61.** Bestimme die Matrix  $\mathbf{S}_\alpha$  der linearen Abbildung, die die Vektoren des  $\mathbb{R}^2$  an der folgenden Geraden spiegelt:

$$G = \left\{ t \begin{bmatrix} \cos(\alpha) \\ \sin(\alpha) \end{bmatrix} \mid t \in \mathbb{R} \right\}$$

Berechne  $\mathbf{S}_\alpha \mathbf{S}_\beta$  und interpretiere die entsprechende lineare Abbildung geometrisch.



Wir sehen schon, dass die kanonischen Einheitsvektoren mit einer Drehung um  $\alpha$   $\mathbf{n}$  und  $\mathbf{v}$  bilden. Die Spiegelung entlang von  $G$  geschieht nun, indem wir  $-\mathbf{n}$  als Basisvektor verwenden. Eine Rotationsmatrix ist gegeben durch:

$$\mathbf{R}_\alpha = \begin{bmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{bmatrix} \Rightarrow \mathbf{S}_\alpha = \begin{bmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{bmatrix}$$

Bestimmen wir nun  $\mathbf{S}_\alpha \mathbf{S}_\beta$ :

$$\begin{aligned} \mathbf{S}_\alpha \mathbf{S}_\beta &= \begin{bmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(\beta) & \sin(\beta) \\ \sin(\beta) & -\cos(\beta) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \cos(\alpha) \cos(\beta) + \sin(\alpha) \sin(\beta) & \cos(\alpha) \sin(\beta) - \sin(\alpha) \cos(\beta) \\ \sin(\alpha) \cos(\beta) - \cos(\alpha) \sin(\beta) & \sin(\alpha) \sin(\beta) + \cos(\alpha) \cos(\beta) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Mit den Additionstheoremen der Winkelfunktionen erhalten wir:

$$\mathbf{S}_\alpha \mathbf{S}_\beta = \begin{bmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{bmatrix} = \mathbf{R}_{\alpha+\beta}$$

Wie wir schon bei der Symmetrischen Gruppe des Quadrats gesehen haben, entsprechen zwei Spiegelungen an unterschiedlichen Achsen einer Drehung, wie wir es auch hier erkennen können.