

Übungsblatt № 5

Aufgabe 21

Seien $A \in \mathbb{K}^{m \times m}$, $B \in \mathbb{K}^{m \times n}$ und $D \in \mathbb{K}^{n \times n}$ Matrizen. Wir bestimmen \mathcal{A} als:

$$\mathcal{A} = \begin{bmatrix} A & B \\ 0 & D \end{bmatrix} \quad (1)$$

Zeige das $\det(\mathcal{A}) = \det(A) \det(D)$.

Sei D oder A singulär, dann sind mindestens zwei Spaltenvektoren oder Zeilenvektoren von \mathcal{A} linear abhängig, womit $\det(\mathcal{A}) = 0 = \det(A) \det(D)$, da auch $\det(D) = 0$ und/oder $\det(A) = 0$.

Seien D und A regulär, dann existiert $D^{-1} \in \mathbb{K}^{n \times n}$. Wir vereinfachen unsere Matrix \mathcal{A} :

$$\begin{bmatrix} I_m & -BD^{-1} \\ 0 & I_n \end{bmatrix} = \mathcal{I} \Rightarrow \mathcal{I}\mathcal{A} = \begin{bmatrix} A & 0 \\ 0 & D \end{bmatrix} = \mathcal{B}$$

$$\det(\mathcal{I}) = 1$$

Da \mathcal{I} eine rechte obere Dreiecksmatrix ist, ist ihre Determinante gegeben als das Produkt der Diagonalelemente. Da diese alle 1 sind, ist die Determinante ebenfalls 1. Wir haben also folgenden Gleichung:

$$\det(\mathcal{A}) = \left| \begin{array}{cc} A & 0 \\ 0 & D \end{array} \right|$$

Da A und D in diesem Fall regulär sind, können wir sie in die Form von oberen Dreiecksmatrizen bringen, womit auch \mathcal{B} eine obere Dreiecksmatrix ist. Seien a_{ii} die Diagonalelemente von A und d_{jj} die Diagonalelemente von D nachdem alle Zeilenumformungen vorgenommen wurden, dann gilt:

$$\det(\mathcal{B}) = \underbrace{\left(\prod_{i=1}^m a_{ii} \right)}_{=\det(A)} \cdot \underbrace{\left(\prod_{j=1}^n d_{jj} \right)}_{\det(D)} = \det(A) \det(D)$$

Da $\det(\mathcal{I}) = 1$, folgt somit:

$$\det(\mathcal{A}) = \det(\mathcal{B}) = \det(A) \det(D)$$

Aufgabe 23

Seien $P_i = (x_i, y_i)$ zwei verschiedene Punkte im \mathbb{R}^2 .

a Zeige, dass die eindeutig bestimmte Gerade g , die durch die Punkte P_1 und P_2 verläuft, durch folgende Gleichung beschrieben wird:

$$g = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : \begin{vmatrix} 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \\ 1 & x & y \end{vmatrix} = 0 \right\}$$

b Zeige, dass der eindeutig bestimmte Kreis k , der durch die Punkte P_1 , P_2 und P_3 verläuft, durch die folgende Gleichung beschrieben wird:

$$k = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : \begin{vmatrix} 1 & x_1 & y_1 & x_1^2 + y_1^2 \\ 1 & x_2 & y_2 & x_2^2 + y_2^2 \\ 1 & x_3 & y_3 & x_3^2 + y_3^2 \\ 1 & x & y & x^2 + y^2 \end{vmatrix} = 0 \right\}$$

c Bestimme den Mittelpunkt des Kreises durch die Punkte $(-4, 1)$, $(-2, -3)$ und $(4, 5)$.

Zu a:

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \\ 1 & x & y \end{vmatrix} &= \begin{vmatrix} x_2 & y_2 \\ x & y \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x & y \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \\ &= x_2y - xy_2 - x_1y + xy_1 + x_1y_2 - x_2y_1 = x(y_1 - y_2) + y(x_2 - x_1) + x_1y_2 - x_2y_1 \stackrel{!}{=} 0 \\ \Leftrightarrow y(x_2 - x_1) &= x(y_2 - y_1) + x_2y_1 - x_1y_2 \Leftrightarrow y = x \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} + \frac{x_2y_1 - x_1y_2}{x_2 - x_1} \end{aligned}$$

Wir haben nun ein Polynom ersten Grades in x erhalten.

Wir wollen nun ebenfalls ein Polynom ersten Grades für g aus P_1 und P_2 bestimmen. Dazu wählen wir einen allgemeinen Ansatz $y(x) = kx + d$ und bestimmen k und d . Wir wissen, dass $y(x_1) = y_1$ gelten muss. Weiters muss $y(x_2) = y_2$ gelten. Wir erhalten also die folgenden Gleichungen:

$$\begin{aligned} y_1 &= kx_1 + d \\ y_2 &= kx_2 + d \\ \Rightarrow y_1 - y_2 &= k(x_1 - x_2) \Leftrightarrow k = \frac{y_1 - y_2}{x_1 - x_2} \end{aligned}$$

Wir suchen noch d :

$$\begin{aligned} y_1 &= \frac{x_1y_1 - x_1y_2}{x_1 - x_2} + d \Leftrightarrow \frac{x_1y_1 - x_2y_1 - x_1y_1 + x_1y_2}{x_1 - x_2} = d \\ \Leftrightarrow \frac{x_1y_2 - x_2y_1}{x_1 - x_2} &= d \\ \Rightarrow y &= x \frac{y_1 - y_2}{x_1 - x_2} x + \frac{x_1y_2 - x_2y_1}{x_1 - x_2} \end{aligned}$$

Zu b:

Wir beginnen zuerst damit, die gegebene Determinante zu berechnen. Dazu entwickeln wir nach der 4. Zeile. Zu Beginn sehen wir aber schon, dass alle Punkte $P_i \in g$, da wir in der Determinante eine doppelte Zeile erhalten, wenn wir $x = x_i$ und $y = y_i$ setzen. Seien $\delta_i \in \mathbb{R}$ mit $i \in \{1, \dots, 4\}$, dann sind diese konstant, also von x und y unabhängig:

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & x_1^2 + y_1^2 \\ x_2 & y_2 & x_2^2 + y_2^2 \\ x_3 & y_3 & x_3^2 + y_3^2 \end{vmatrix} &= \delta_1 \\ \begin{vmatrix} 1 & y_1 & x_1^2 + y_1^2 \\ 1 & y_2 & x_2^2 + y_2^2 \\ 1 & y_3 & x_3^2 + y_3^2 \end{vmatrix} &= \delta_2 \\ \begin{vmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 + y_1^2 \\ 1 & x_2 & x_2^2 + y_2^2 \\ 1 & x_3 & x_3^2 + y_3^2 \end{vmatrix} &= \delta_3 \\ \begin{vmatrix} 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \\ 1 & x_3 & y_3 \end{vmatrix} &= \delta_4^2 \\ \Rightarrow \begin{vmatrix} 1 & x_1 & y_1 & x_1^2 + y_1^2 \\ 1 & x_2 & y_2 & x_2^2 + y_2^2 \\ 1 & x_3 & y_3 & x_3^2 + y_3^2 \\ 1 & x & y & x^2 + y^2 \end{vmatrix} &= -\delta_1 + \delta_2x - \delta_3y + \delta_4^2x^2 + \delta_4^2y^2 \stackrel{!}{=} 0 \\ \Leftrightarrow (\delta_4^2x^2 + \delta_2x) + (\delta_4^2y^2 - \delta_3y) &= \delta_1 \\ \Leftrightarrow \left(\delta_4^2x^2 + \delta_2x + \frac{\delta_2^2}{4\delta_4^2} \right) + \left(\delta_4^2y^2 - \delta_3y + \frac{\delta_3^2}{4\delta_4^2} \right) &= \delta_1 + \frac{\delta_2^2 + \delta_3^2}{4\delta_4^2} \\ \Leftrightarrow \left(\delta_4x + \frac{\delta_2}{2\delta_4} \right)^2 + \left(\delta_4y - \frac{\delta_3}{2\delta_4} \right)^2 &= \frac{\delta_2^2 + \delta_3^2}{4\delta_4^2} + \delta_1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &\Leftrightarrow \left(\delta_4 \left(x + \frac{\delta_2}{2\delta_4^2} \right) \right)^2 + \left(\delta_4 \left(y - \frac{\delta_3}{2\delta_4^2} \right) \right)^2 = \frac{\delta_2^2 + \delta_3^2}{4\delta_4^2} + \delta_1 \\
 &\Leftrightarrow \delta_4^2 \left(x + \frac{\delta_2}{2\delta_4^2} \right)^2 + \delta_4^2 \left(y - \frac{\delta_3}{2\delta_4^2} \right)^2 = \frac{\delta_2^2 + \delta_3^2}{4\delta_4^2} + \delta_1 \\
 &\Leftrightarrow \left(x + \frac{\delta_2}{2\delta_4^2} \right)^2 + \left(y - \frac{\delta_3}{2\delta_4^2} \right)^2 = \frac{\delta_2^2 + \delta_3^2}{4\delta_4^4} + \frac{\delta_1}{\delta_4^2} = \frac{\delta_2^2 + \delta_3^2 + 4\delta_4^2\delta_1}{4\delta_4^4} = r^2
 \end{aligned}$$

Wir haben die Gleichung in die Standardform einer Kreisgleichung gebracht und können so den Mittelpunkt ablesen:

$$\mathbf{m} = \begin{bmatrix} -\frac{\delta_2}{2\delta_4^2} \\ \frac{\delta_3}{2\delta_4^2} \end{bmatrix}$$

Wir haben also eine Kreisgleichung erhalten, deren "Graph" alle drei Punkte P_i enthält. Wir müssen nur noch prüfen, ob $\delta_4 \neq 0$ gilt, um Divisionen durch 0 zu vermeiden. Wir wollen prüfen, wann $\delta_4 = 0$. Wir wissen, dass die Determinante einer $n \times n$ Matrix genau dann 0 ist, wenn ihr Rang ungleich n ist, also Spalten bzw. Zeilen vorhanden sind, die linear abhängig ist. Das ist der Fall wenn gilt $P_i = P_j$ für $i, j \in \{1, 2, 3\}$ und $i \neq j$. Wenn also zwei Punkte ident sind, ist $\delta_4 = 0$. Da wir jedoch voraussetzen, dass die P_i paarweise verschieden sind, tritt dieser Fall nicht ein.

Wenn alle Punkte auf einer Geraden liegen, wird der Radius unendlich groß.

Zu c: Gegeben sind die Punkte $(-4, 1)$, $(-2, -3)$ und $(4, 5)$. Wir wollen den Mittelpunkt des Kreises durch diese Punkte bestimmen. Dazu bestimmen wir $\delta_2, \delta_3, \delta_4$:

$$\begin{aligned}
 \delta_2 &= \begin{vmatrix} 1 & 1 & (-4)^2 + 1^2 \\ 1 & -3 & (-2)^2 + (-3)^2 \\ 1 & 5 & 4^2 + 5^2 \end{vmatrix} = -80 \\
 \delta_3 &= \begin{vmatrix} 1 & -4 & (-4)^2 + 1^2 \\ 1 & -2 & (-2)^2 + (-3)^2 \\ 1 & 4 & 4^2 + 5^2 \end{vmatrix} = 80 \\
 \delta_4^2 &= \begin{vmatrix} 1 & -4 & 1 \\ 1 & -2 & -3 \\ 1 & 4 & 5 \end{vmatrix} = 40
 \end{aligned}$$

Somit gilt:

$$\mathbf{m} = \begin{bmatrix} -\frac{-80}{80} \\ \frac{80}{80} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Wir können noch prüfen, indem wir $\|\mathbf{m} - P_i\|^2$ bestimmen:

$$\begin{aligned}
 \|\mathbf{m} - P_1\|^2 &= (1 - (-4))^2 + (1 - 1)^2 = 5^2 = 25 \\
 \|\mathbf{m} - P_2\|^2 &= (1 - (-2))^2 + (1 - (-3))^2 = 3^2 + 4^2 = 25 \\
 \|\mathbf{m} - P_3\|^2 &= (1 - 4)^2 + (1 - 5)^2 = (-3)^2 + (-4)^2 = 25
 \end{aligned}$$

Da alle Abstände gleich sind, ist \mathbf{m} der Mittelpunkt des Kreises.