

# Aufgabe 1

(i) zeige:  $V_1 := \{f \in C(\mathbb{R}) : f(0) = 1\}$  ist kein Vektorraum.

Beweis:  $\exists z \in V_1$  mit  $z + z = 0$  (wird nicht definiert).

Sei  $f, g \in V_1$ .  $[f+g](0) = f(0) + g(0) = 1 + 1 = 2 \neq 1$

Daher ist  $f+g \notin V_1$  nicht wohldefiniert und  $(V_1, +)$  keine Gruppe.

(iii) zeige:  $V_2 := \{f \in C(\mathbb{R}) : f(0) = 0\}$  ist  $\mathbb{R}$ -Vektorraum.

a)  $z \in V_2$  abelsche Gruppe:  $f+g \in V_2$  da stetig.

$[f+g](0) = f(0) + g(0) = 0 + 0 = 0$

$\sim f+g \in V_2$

1) Assoziativgesetz zeigen: Seien  $f, g, h \in V_2$  und  $x \in \mathbb{R}$  beliebig, einschließlich  $x=0$  möglich.

$[f+g]+h(x) = f(x)+g(x)+h(x) = f(x)+[g+h](x)$

$\stackrel{\text{Assoziativ}}{=} f(x)+[g+h](x)$  genauso rückwärts

$\stackrel{\text{Assoziativ}}{=} [f+g]+h(x)$

2) Existenz der Null:  $z \in V_2$  da  $0 \in V_2$  Element von  $V_2$ .

3) Existenz des Inversen:  $z \in V_2$  da  $-f \in V_2$  Element von  $V_2$ .

$[f+(-f)](x) = f(x) - f(x) = 0$

$[f+(-f)](0) = f(0) - f(0) = 0$

$\sim \lambda \cdot f \in V_2$

b)  $\mathbb{R}$  Körper: bekannt

c)  $z \in V_2$  Skalarmultiplikation erfüllt V-Raum-Axiome:

(ii)  $V_3 := \{f \in C(\mathbb{R}) : \exists n \in \mathbb{N} \text{ mit } f(x) = \sum_{k=0}^n a_k \cdot x^k\}$  Polynomne

$z \in V_3$  ist  $\mathbb{R}$ -Vektorraum.

Beweis: a)  $0 \in V_3$  + wohldefiniert. Seien  $f, g \in V_3$  mit  $f(x) = \sum_{k=0}^n a_k \cdot x^k$

oder  $f(x) = 0$  für  $x \in \mathbb{R}$ ,  $g(x) = 0$  wenn  $x \in \mathbb{R}$ .

$[f+g](x) = f(x) + g(x)$

$\Rightarrow f+g$  hat wieder Polynomdarstellung (und ist stetig)

$\Rightarrow f+g \in V_3$ .

1) Assoz. 2) Null 3) Inverses

b)  $\mathbb{R}$  Körper

c)  $0 \in V_3$  Skalarmultiplikation wohldefiniert:

$\lambda \cdot f(x) = \sum_{k=0}^n \lambda a_k \cdot x^k$

$\stackrel{\text{Assoziativ}}{=} \lambda \cdot \sum_{k=0}^n a_k \cdot x^k$

$\stackrel{\text{Assoziativ}}{=} \lambda \cdot f(x)$

$\Rightarrow \lambda \cdot f \in V_3$

1)  $z \in V_3$  möge abelsche Gruppe sein.

Seien  $(v_1, v_2), (w_1, w_2) \in W$  beliebig,  $d, \beta, \delta \in \mathbb{R}$  beliebig.

1) a)  $z \in W$ :  $v_1 + w_1 \in W$  wohldefiniert.

$(v_1 + w_1) + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

b)  $z \in W$ :  $v_1 + w_1 \in W$  wohldefiniert.

## Aufgabe 2

1)  $z \in W$ :  $v_1 + w_1 \in W$  wohldefiniert.

$(v_1 + w_1) + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

$\stackrel{\text{Assoz.}}{=} v_1 + w_1 + v_2 = v_1 + (w_1 + v_2)$

weiter A 2.2)  $\mathbb{R}$  ist Körper  
 $\stackrel{\text{def}}{=} (1, \beta) \circ (\delta v_1 - v \delta v_2, \delta v_2 + v \delta v_1) = (\beta, \delta) \circ [\delta \delta v_1 \circ (v_1, v_2)] = \text{RHS}$

3)  $(1_{\mathbb{R}}, 0_{\mathbb{R}}) \circ (u_1, v_2) \stackrel{\text{def}}{=} (1_{\mathbb{R}} \cdot v_1 - v \cdot 0_{\mathbb{R}}, v_2 + 1_{\mathbb{R}} \cdot 0_{\mathbb{R}}) = (v_1 - v \cdot 0_{\mathbb{R}}, 0_{\mathbb{R}} + v_2)$   
 $\stackrel{\text{Betrachtung}}{=} (v_1, v_2) \Rightarrow \text{Behauptung}$

4)  $\stackrel{\text{Z.Z.}}{=} \text{LHS} := (\delta \delta v_1 \circ (v_1, v_2) + v \delta v_1) \circ (\delta \delta v_2) = (\delta, \delta) \circ (v_1, v_2) + v \delta v_1 \circ (\delta, \delta)$

$\stackrel{\text{def}}{=} (u_1, u_2) =: \text{RHS}$

$\stackrel{\text{def}}{=} \text{LHS} = (\delta, \delta) \circ (v_1 + v_1, v_2 + v_2) + w (\delta, \delta) \circ (u_1, u_2)$   
 $\stackrel{\text{Distributiv \& Assoziativ}}{=} (\delta, \delta) \circ (v_1 + v_1, v_2 + v_2) + w (\delta, \delta) \circ (u_1, u_2)$

$\stackrel{\text{def}}{=} \text{RHS} = (\delta v_1 - v \delta v_2, \beta v_1 + v \delta v_1) + w (\delta + \delta) v_1 - w (\beta + \delta) u_2 + (\delta + \delta) u_2 + v (\beta \delta) u_1$

$\stackrel{\text{def}}{=} (\delta v_1 + v \delta v_1 + \beta v_1 + v \delta v_1) + w (\delta + \delta) v_1 - w (\beta + \delta) u_2 + (\delta + \delta) u_2 + v (\beta \delta) u_1$

Jedem Summand in LHS entspricht genau ein gleiches Summand in RHS (gleichartig unterstreichen). Nach dem kommutativ- und Assoziativgesetz in  $(V, +)$  sind beide linken bzw. rechten Tupelgleichheiten von LHS und RHS gleich. Daher LHS = RHS.

Durch Einsetzen von  $\beta := \delta := 0_{\mathbb{R}}$  folgt das zweite Distributivgesetz (denn  $(0, 0) \circ (u, w) = 0_W$  für jeden Vektor  $(u, w) \in V$ ).

Durch Einsetzen von  $u_1 := u_2 := 0_V$  folgt das erste Distributivgesetz genauso.

Aufgabe 3  $S_3 := \{ \pi : \pi \text{ ist eine bijektive Funktion } \pi : \{1, 2, 3\} \rightarrow \{1, 2, 3\} \}$ .  
 Es gibt nach Aufgabe III.3.ii) genau sechs Elemente von  $S_3$ .

$\pi_1 := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} = \text{id} \hat{=} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$   $\pi_4 := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix} = (2 \ 3)$   $\pi_5 := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix} = (1 \ 2)$   
 $\pi_2 := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} = (1 \ 2 \ 3)$   $\pi_3 := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} = (1 \ 3 \ 2)$   $\pi_6 := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \end{pmatrix} = (1 \ 2 \ 3)$

und  $V_1 = \{ \pi_1, \pi_2 \} \rightarrow \{1, 2, 3\}$ .  
 Jeder dieser  $\pi_i$  ist bijektiv (kann vertauscht werden) und daher  $\pi_i \in S_3$ .  
 $S_3 = \{ \pi_i : i = 1, 2, \dots, 6 \}$ .

Aufgabe 4  $G := \{ \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 4 & 5 & 6 & 7 & 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} \} \subseteq S_7$  gemäß:  $\text{sign}(G), \text{sign}(G^2)$

i) Variante 1  $\text{sign}(G) \stackrel{\text{def}}{=} (-1)^{\text{Zahl der Vertauschungen}}$

$\pi(0) = \{ (2, 6), (2, 7), (3, 6), (3, 7), (4, 6), (4, 7), (5, 6), (5, 7) \} \mid = 8$   
 $\sim \text{sign}(G) = (-1)^8 = 1$

Variante 2:  $G = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 6 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 3 & 5 & 7 \\ 5 & 7 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 7 & 6 & 2 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & 7 & 2 \end{pmatrix}$

$\text{sign}(G) \stackrel{\text{def}}{=} \text{sign}((2, 4, 7, 6, 2)) \cdot \text{sign}((1, 3, 5, 7, 2)) \cdot \text{sign}((7, 3))$

$\stackrel{\text{Z.Z.}}{=} \text{sign}((2, 4, 7, 6, 2)) = 1$

iii)  $\text{sign}(G^2) = \text{sign}(G \circ G) \stackrel{\text{Z.Z.}}{=} \text{sign}(G) \cdot \text{sign}(G) \stackrel{\text{Z.Z.}}{=} 1^2 = 1$

Zusatzaufgabe: (Aufgabe & Lösung von Johannes Klein)

Mit den Bezeichnungen der Aufgabe:

Angenommen,  $e$  wäre so ein ISO.

$e$  surjektiv  $\Rightarrow \exists x \in U : e(x) = -1$ . Wähle dies  $x$  so.

$e(0) = 1 = (-1)^2 = (e(x))^2 \stackrel{\text{ISO}}{=} e(x+x)$

$\Rightarrow 2x := x+x = 0 \Rightarrow 2x = 0$  oder  $x = 0$ .

Also  $2x = 0$  ist bewiesen.

Sei  $z \in U$  beliebig.  
 $e(z)^2 = e(z+z) = e(2x+2y) = e(2x) = 2x = 0$   $\stackrel{\text{Z.Z.}}{=} 1$

daher  $e(z) \in \{0, 1\}$ .

Da  $e$  surjektiv ist, hat  $U$  höchstens 2 Elemente.

$U := \{0, 1\}$  ist zwar ein Körper, aber

ist  $e : \{0, 1\} \rightarrow \{1\}$  nicht bijektiv möglich.