Mathestützkurs für MB Übung: Matrizenrechnung -Musterlösung



Fachschaft Maschinenbau Wintersemester 2021/2022

Aufgabe 1:

a) $D = A \cdot C = (3 \times 4) \cdot (4 \times 4) \Rightarrow D$ ist eine (3×4) Matrix!

$$\text{Multiplikation: } A \cdot C = \left(\begin{array}{cccc} 1 & 3 & 2 & 1 \\ 4 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 2 \end{array} \right) \cdot \left(\begin{array}{ccccc} 0 & 5 & 1 & 3 \\ 1 & 7 & 4 & 2 \\ -1 & 3 & -2 & 4 \\ 1 & 2 & 3 & -1 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{ccccc} 2 & 34 & 12 & 16 \\ 0 & 40 & 8 & 24 \\ 5 & 25 & 18 & 4 \end{array} \right) = D$$

Schema: (oben links ist A, unten rechts ist C, Ergebnis D ist oben rechts)

b) $E = C \cdot B = (4 \times 4) \cdot (4 \times 3) \Rightarrow E$ ist eine (4×3) Matrix!

$$\text{Multiplikation: } C \cdot B = \left(\begin{array}{cccc} 0 & 5 & 1 & 3 \\ 1 & 7 & 4 & 2 \\ -1 & 3 & -2 & 4 \\ 1 & 2 & 3 & -1 \end{array} \right) \cdot \left(\begin{array}{cccc} 0 & 1 & 3 \\ 2 & 0 & 0 \\ 4 & 5 & 2 \\ 0 & 3 & 0 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{cccc} 14 & 14 & 2 \\ 30 & 27 & 11 \\ -2 & 1 & -7 \\ 16 & 13 & 9 \end{array} \right) = E$$

Schema:

c) $F = A \cdot B^T = (3 \times 4) \cdot (3 \times 4) \Rightarrow$ nicht multiplizierbar! (Dimensionen nicht für Matrizenmultiplikation nicht überein.)

Aufgabe 2:

Matrix A:

(1)	-1	2	5	0
(2)	2	0	-2	4
(3)	1	-3	-7	-1
(4)	3	1	-1	7
(1)	-1	2	5	0
(2)	0	-6	-12	-6
(3)	0	-1	-2	-1
(4)	0	-10	-20	-10
(1)	-1	2	5	0

-6

0

0

-12

0

0

-6

0

0

Matrix B:

(1)	1	-2	2
(2)	1	0	1
(3)	-1	1	-3
(1)	1	-2	2
(2)	0	-2	1
(3)	0	-1	-1
(1)	1	-2	2
(2)	0	-2	1
(3)	0	0	3

(1) + (3)

(1) - (2)

$$(2) - 2 \cdot (3)$$

 \Rightarrow Rang(B)=3

Matrix C:

(2)

(3)

(4)

0

0

0

Analyse des letzten Eintrages $a^2 + 5a = a(a + 5) = 0$:

- $\Rightarrow \text{für } \{a=0, a=-5\}: \text{ Rang } (C)=2$
- $\Rightarrow \text{für } a \neq \{0, -5\}: \operatorname{Rang}(C) = 3$

Aufgabe 3:

$$\det A = (1 \cdot (-2) \cdot (-1)) + (1 \cdot 2 \cdot 3) + (2 \cdot 0 \cdot (-1)) - (3 \cdot (-2) \cdot (-1)) - (0 \cdot 2 \cdot 1) - ((-1) \cdot 2 \cdot 1)$$
$$= 2 + 6 - 6 + 2 = 4$$

 $-(2) + 2 \cdot (3)$ (1) + (3)

 $3 \cdot (3) - (4)$

 $(2) - 6 \cdot (3)$

 $10 \cdot (3) - (4)$

 $\Rightarrow \operatorname{Rang}(A) = 2$

Per Definition hat eine $n \times n$ – Matrix mit einer Determinanten $\neq 0$ den Rang $n. \Rightarrow \text{Rang}(A) = 3$

$$\det B = (1 \cdot 1 \cdot 1) + (0 \cdot (-1) \cdot 2) + (1 \cdot 0 \cdot 1) - (2 \cdot 1 \cdot 1) - (1 \cdot (-1) \cdot 1) - (1 \cdot 0 \cdot 0)$$
$$= 1 - 2 + 1 = 0$$

Hier ist die Determinante = 0. Daher muss der Rang < n sein.

Matrix in Stufenform umrechnen ergibt:

 $\mathsf{Rang}(B)=2$

$$\det(A\cdot B) = \det(A)\cdot \det(B) = 4\cdot 0 = 0 \to \operatorname{Rang}(A\cdot B) < 3$$

Aufgabe 4:

$$\det A = (2-a)^3 + 0 + 0 - (2-a) - 0 - 0 = \left(8 - 12a + 6a^2 - a^3\right) - 2 + a = -a^3 + 6a^2 - 11a + 6$$
 Charakteristisches Polynom $\det(A) = p(a) = -a^3 + 6a^2 - 11a + 6$

Nullstellen von p(a) bestimmen:

Erste Lösung Raten $a_1 = 2$, weiter mit Polynomdivision:

$$\begin{pmatrix} -a^{3} + 6a^{2} - 11a + 6 \end{pmatrix} \div \begin{pmatrix} a - 2 \end{pmatrix} = -a^{2} + 4a - 3$$

$$\frac{a^{3} - 2a^{2}}{4a^{2} - 11a}$$

$$\frac{-4a^{2} + 8a}{-3a + 6}$$

$$\frac{3a - 6}{a}$$

Mit PQ-Formel:

$$a_{2,3} = +\frac{4}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{4}{2}\right)^2 - 3} = 2 \pm 1$$

 $\Rightarrow a_2 = 3, a_3 = 1.$

Damit charakteristisches Polynom p(a)=(a-2)(a-3)(a-1) und det(A)=0, für a=1,2,3.

b)
$$\det B = (2-a)^2(-1-a) - 4 - 4 - 4(2-a) - 4(2-a) - (-1-a) = -a^3 + 3a^2 + 9a - 27$$

Charakteristisches Polynom $det(B) = p(a) = -a^3 + 3a^2 + 9a - 27$

Erste Nullstelle raten: $a_1 = 3$

Aus Polynomdivision:
$$\left(-a^3+3a^2+9a-27\right) \div \left(a-3\right) = -a^2+9$$

$$\underline{a^3-3a^2}$$

$$\underline{9a-27}$$

$$\underline{-9a+27}$$

Weiter:
$$-a^2 + 9 = 0 \Rightarrow a_{2,3} = \pm 3$$

Damit
$$det(B) = p(a) = (a-3)(a-3)(a+3)$$
 und $det(B) = 0$ für $a = 3, 3, -3$.

Aufgabe 5:

Wie der Aufgabenstellung zu entnehmen ist, ist die Kamera vom Schwerpunkt des Fahrzeugs um 2 m in Längsrichtung und 0,3 m in Querrichtung entfernt installiert. Dadurch lautet die Abbildungsmatrix der Translation folgendermaßen aus:

$$\left(\begin{array}{ccccc}
1 & 0 & 0 & 2 \\
0 & 1 & 0 & 0, 3 \\
0 & 0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 1
\end{array}\right)$$

Zusätzlich ist die Kamera entlang der Horizontalen um 2° von der Fahrzeuglängsachse gedreht. Daher lautet die Rotationsmatrix:

$$\begin{pmatrix} \cos(2^{\circ}) & -\sin(2^{\circ}) & 0 & 0\\ \sin(2^{\circ}) & \cos(2^{\circ}) & 0 & 0\\ 0 & 0 & 1 & 0\\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} 0,99 & -0,03 & 0 & 0\\ 0,03 & 0,99 & 0 & 0\\ 0 & 0 & 1 & 0\\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Abbildungsmatrix lautet somit insgesamt:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0, 3 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0,99 & -0,03 & 0 & 0 \\ 0,03 & 0,99 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} 0,99 & -0,03 & 0 & 2 \\ 0,03 & 0,99 & 0 & 0, 3 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Verkettung der Operationen werden durch Matrizenmultiplikationen realisiert!

