

Aufgabe 1 (5 × 2P). Entscheiden Sie, ob die folgenden Aussagen **wahr** oder **falsch** sind. Begründen Sie kurz Ihre Entscheidung.

- (a). Es gibt Abbildungen $f: \mathbb{R}^{2 \times 1} \rightarrow \mathbb{R}^{2 \times 1}$, die nicht surjektiv sind.

Die Aussage ist wahr.

Begründung:

z.B. ist $f: \mathbb{R}^{2 \times 1} \rightarrow \mathbb{R}^{2 \times 1}$, $f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ nicht surjektiv, denn $\text{Im}(f) = \left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right\} \neq \mathbb{R}^{2 \times 1}$.

- (b). Wir versehen \mathbb{R} mit der Addition \oplus und der Skalarmultiplikation \odot , welche gegeben sind durch

$$x \oplus y := x + y + 1 \quad \text{und} \quad \lambda \odot x := \lambda \cdot x \quad \text{für } x, y \in \mathbb{R}, \lambda \in \mathbb{R}.$$

Dann ist $(\mathbb{R}, \oplus, \odot)$ ein \mathbb{R} -Vektorraum.

Die Aussage ist falsch.

Begründung: Distributivgesetz gilt nicht, z.B.:

$$2 \odot (1 \oplus 1) = 2 \odot 3 = 6, \text{ aber } (2 \odot 1) \oplus (2 \odot 1) = 2 \oplus 2 = 5 \neq 6.$$

- (c). Seien K ein Körper und V ein K -Vektorraum der Dimension n . Sei (v_1, \dots, v_s) linear unabhängig in V mit $s < n$. Dann gibt es $w_1, \dots, w_t \in V$ mit der Eigenschaft, dass $(v_1, \dots, v_s, w_1, \dots, w_t)$ eine Basis von V ist.

Die Aussage ist wahr.

Begründung: Dies gilt nach dem Basisergänzungssatz.

- (d). Seien K ein Körper und V, W zwei K -Vektorräume. Eine Abbildung $f: V \rightarrow W$ ist linear, wenn $f(0) = 0$ gilt.

Die Aussage ist falsch.

Begründung: z.B. für $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $x \mapsto x^2$ gilt $f(0) = 0$, aber f ist nicht linear, denn $f(2x) = 4x^2 = 4 \cdot f(x) \neq 2 \cdot f(x)$.

- (e). Es gibt keine Matrix in $\mathbb{C}^{3 \times 3}$, welche nur reelle Eigenwerte hat und deren charakteristisches Polynom keine mehrfachen Nullstellen besitzt.

Die Aussage ist falsch.

Begründung:

Für $A := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ gilt $A \in \mathbb{C}^{3 \times 3}$ und $\chi_A(t) = (1-t)(-1-t)(-t)$.

Aufgabe 2 (8P + 8P). Sei $a \in \mathbb{Q}$. Betrachten Sie das folgende lineare Gleichungssystem über \mathbb{Q} :

$$\begin{array}{ccccccc} ax_1 & + & x_2 & + & ax_3 & = & 1 \\ x_1 & + & 2x_2 & + & x_3 & = & 1 \\ & & x_2 & - & x_4 & = & 0 \end{array}$$

- (a). Für welche Werte $a \in \mathbb{Q}$ ist das lineare Gleichungssystem lösbar?
 (b). Betrachten Sie den Fall $a = 1$. Bestimmen Sie die Lösungsmenge des entsprechenden Gleichungssystems.

(a) Betrachte erweiterte Matrix und bestimme ZSF:

$$\begin{pmatrix} a & 1 & a & 0 & | & 1 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{z_1 \leftrightarrow z_1 - az_2} \begin{pmatrix} 0 & 1-2a & 0 & 0 & | & 1-a \\ 1 & 2 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & | & 0 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \text{Tausche} \\ z_2 \text{ in 1. Zeile} \\ z_3 \text{ in 2. Zeile} \\ z_1 \text{ in 3. Zeile} \end{array}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & | & 0 \\ 0 & (1-2a) & 0 & 0 & | & 1-a \end{pmatrix} \xrightarrow{z_3 \leftrightarrow z_3 - (1-2a)z_2} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 1-2a \end{pmatrix}$$

Das LGS ist lösbar $\Leftrightarrow (1-2a)x_3 = 1-a \quad (*)$
 hat Lösung

$$\Leftrightarrow a \neq \frac{1}{2}.$$

Beachte: für $a = \frac{1}{2}$ ist $(*)$: $0 = \frac{1}{2} \quad \nexists$.

\Rightarrow Für $a \in \mathbb{Q} \setminus \{\frac{1}{2}\}$ ist das LGS lösbar, für $a = \frac{1}{2}$ nicht.

(b) $a = 1$ in ZSF aus a) und reduz. Gauß NF. bestimmen

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{z_2 \leftrightarrow z_2 - z_3} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{z_1 \leftrightarrow z_1 - 2z_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & | & 0 \end{pmatrix}$$

\Rightarrow Pivotelemente sind in 1., 2., 4. Spalte und x_3 ist eine freie Variable.

$$\Rightarrow \text{Die Lösungsmenge ist } \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \mid \lambda_3 \in \mathbb{Q} \right\}$$

Aufgabe 3 (12P + 4P). Sei

$$M := \begin{pmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}.$$

(a). Bestimmen Sie eine invertierbare Matrix Q und eine Diagonalmatrix D mit der Eigenschaft, dass $M = QDQ^{-1}$ gilt.

(b). Berechnen Sie M^{200} . ✓ M^{200}

(a) Bestimme EW von M : $\chi_M(t) = \det(M - tE_3) =$

$$= \det \begin{pmatrix} -t & 2 & 3 \\ 0 & -1-t & 0 \\ 0 & 0 & 1-t \end{pmatrix} = (-t) \cdot (-1-t) \cdot (1-t)$$

$\Rightarrow \lambda_1 = 0, \lambda_2 = -1, \lambda_3 = 1$ sind die EW von M .

Bestimme Basis für $\mathbb{R}^{3 \times 1}$ aus EV von M .

$$\text{Eig}(M, \lambda_1) = \ker(M) = \ker \begin{pmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{z_1 \rightarrow z_1 + 2z_2 - 3z_3} =$$

$$= \ker \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \text{Span}_{\mathbb{R}} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right). \quad \xrightarrow{z_1 \rightarrow z_1 - 3z_3}$$

$$\text{Eig}(M, \lambda_2) = \ker(M + E_3) = \ker \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\checkmark} \ker \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} =$$

$$= \text{Span}_{\mathbb{R}} \left(\begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right).$$

$$\text{Eig}(M, \lambda_3) = \ker(M - E_3) = \ker \begin{pmatrix} -1 & 2 & 3 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{z_1 \rightarrow z_1 + 2z_2} \ker \begin{pmatrix} -1 & 0 & 3 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} =$$

$$= \text{Span}_{\mathbb{R}} \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$\Rightarrow B := (v_1, v_2, v_3) := \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \text{ ist Basis aus EV von } M \text{ für } \mathbb{R}^{3 \times 1}$$

$$\text{und für } Q := \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ und } D := \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{gilt: } M = QDQ^{-1}.$$

Matrikelnr.: 12345678

Name: Max Musterfrau

Blatt 4

(Fortsetzung von Aufgabe 3)

b) Es gilt: $M^{200} = (Q D Q^{-1})^{200} = Q D^{200} Q^{-1}$.

Wobei ist:

$$D^{200} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{200} = \begin{pmatrix} 0^{200} & 0 & 0 \\ 0 & (-1)^{200} & 0 \\ 0 & 0 & 1^{200} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

und Q^{-1} ist:

$$(Q | E_3) = \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & -2 & 3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{z_1 \rightarrow z_1 + 2z_2 - 3z_3} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 2 & -3 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow Q^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow M^{200} &= \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 0 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \underline{\underline{\begin{pmatrix} 0 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}}, \end{aligned}$$

Aufgabe 4 (4 × 3P). Es seien $A, B \in \mathbb{Q}^{2 \times 2}$ und $\mathcal{E} = (e_1, e_2)$, $\mathcal{S} = (v_1, v_2)$ in $\mathbb{Q}^{2 \times 1}$ gegeben durch

$$A := \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}, \quad B := \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathcal{E} := \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right), \quad \mathcal{S} := \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

Seien $F_A: \mathbb{Q}^{2 \times 1} \rightarrow \mathbb{Q}^{2 \times 1}, x \mapsto Ax$ und $F_B: \mathbb{Q}^{2 \times 1} \rightarrow \mathbb{Q}^{2 \times 1}, x \mapsto Bx$ die linearen Abbildungen definiert durch A bzw. B .

(a). Rechnen Sie nach, dass \mathcal{S} eine Basis von $\mathbb{Q}^{2 \times 1}$ ist.

(b). Bestimmen Sie $M_{\mathcal{E}}^{\mathcal{S}}(F_A)$.

(c). Berechnen Sie $M_{\mathcal{S}}^{\mathcal{E}}(F_B)$.

(d). Berechnen Sie $M_{\mathcal{S}}^{\mathcal{S}}(F_B \circ F_A)$.

(a) Da $\det \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = -1 - 2 = -3 \neq 0$ ist und $\dim_{\mathbb{Q}} \mathbb{Q}^{2 \times 1} = 2$,
ist $\mathcal{S} = \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ eine max. lin. unabh. Teilmenge und
somit eine Basis von $\mathbb{Q}^{2 \times 1}$.

(b) $F_A \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
 $F_A \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix} = (-2) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
 $\Rightarrow M_{\mathcal{E}}^{\mathcal{S}}(F_A) = \underline{\underline{\begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}}}$

(c) $F_B \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$
 $F_B \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$
 $\Rightarrow M_{\mathcal{S}}^{\mathcal{E}}(F_B) = \underline{\underline{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}}}$

(d) $M_{\mathcal{S}}^{\mathcal{S}}(F_B \circ F_A) = M_{\mathcal{S}}^{\mathcal{E}}(F_B) \cdot M_{\mathcal{E}}^{\mathcal{S}}(F_A) =$
 $= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix} = \underline{\underline{\begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}}}$

Aufgabe 5 (12P + 3P). Sei $\mathcal{B} = (v_1, v_2, v_3)$ die Basis von $\mathbb{R}^{3 \times 1}$ gegeben durch

$$\mathcal{B} := \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -5 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} \right).$$

(a). Verwenden Sie das Gram-Schmidt Verfahren, um aus \mathcal{B} eine Orthonormalbasis \mathcal{C} von $\mathbb{R}^{3 \times 1}$ zu bestimmen, wobei wir $\mathbb{R}^{3 \times 1}$ mit dem zugehörigen Standardskalarprodukt versehen.

(b). Geben Sie den Vektor $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$ als Linearkombination der Basisvektoren aus \mathcal{C} an.

a) Setze $v_1 := \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $v_2 := \begin{pmatrix} -5 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$, $v_3 := \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$.

$$\Rightarrow w_1 := \frac{v_1}{\|v_1\|} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

$$\tilde{w}_2 := v_2 - \langle v_2, w_1 \rangle \cdot w_1 = \begin{pmatrix} -5 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} - (-5) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{und } w_2 := \frac{\tilde{w}_2}{\|\tilde{w}_2\|} = \frac{1}{\sqrt{8}} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\tilde{w}_3 := v_3 - \langle v_3, w_1 \rangle w_1 - \langle v_3, w_2 \rangle w_2 =$$

$$= \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} - (-1) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - (-\sqrt{2}) \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} =$$

$$\left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = \frac{-2}{\sqrt{2}} = -\sqrt{2}. \quad = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{und } w_3 := \frac{\tilde{w}_3}{\|\tilde{w}_3\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow \mathcal{C} = (w_1, w_2, w_3)$ ist eine Orthonormalbasis für $\mathbb{R}^{3 \times 1}$.

b) Es gilt:

$$\langle v_1, w_1 \rangle = 0, \quad \langle v_1, w_3 \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle = \sqrt{2}$$

$$\langle v_1, w_2 \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = \frac{2}{\sqrt{2}} = \sqrt{2} \quad \Rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \sqrt{2} \cdot w_2 + \sqrt{2} \cdot w_3.$$

Aufgabe 6 (4P + 2P). (a). Seien K ein Körper und $A \in K^{n \times n}$. Für $c \in K$ definieren wir die Matrix $B_c := A - cE_n$. Beweisen Sie, dass A genau dann invertierbar ist, wenn $-c$ kein Eigenwert von B_c ist.

(b). Es sei $\langle \cdot, \cdot \rangle: \mathbb{R}^{n \times 1} \times \mathbb{R}^{n \times 1} \rightarrow \mathbb{R}$ ein Skalarprodukt auf $\mathbb{R}^{n \times 1}$. Zeigen Sie: sind $v, w \in \mathbb{R}^{n \times 1} \setminus \{0\}$ und gilt $\langle v, w \rangle = 0$, dann sind v und w linear unabhängig.

(a) A ist invertierbar $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$

$$\Leftrightarrow \det(\underbrace{A - cE_n + cE_n}_{= B_c}) \neq 0$$

$$\Leftrightarrow \det(B_c - (-c) \cdot E_n) \neq 0 \Leftrightarrow -c \text{ ist kein EW von } B_c \quad \square$$

(b) Wir zeigen: (v, w) lin. abh. $\Rightarrow \langle v, w \rangle \neq 0$.

Falls (v, w) lin. abh. $\Rightarrow \exists \lambda, \mu \in \mathbb{R}$ nicht beide Null
mit $\lambda v + \mu w = 0$

Da $v, w \neq 0$ folgt $\lambda \neq 0$ und $\mu \neq 0$

Insbesondere: $v = -\frac{\mu}{\lambda} w$.

$$\Rightarrow \langle v, w \rangle = \left\langle -\frac{\mu}{\lambda} w, w \right\rangle = \underbrace{\left(-\frac{\mu}{\lambda}\right)}_{\neq 0} \underbrace{\langle w, w \rangle}_{\neq 0 \text{ da } w \neq 0} \neq 0.$$

\Rightarrow Beh. \square .