## Lineare Algebra II (LA) Übungsblatt 12

Erik Achilles, Alexandra Dittmar, Artur Szeczinowski Juli 2025

## Aufgabe 1

a)

Beweis. Für alle  $v, w, z \in \mathbb{R}^3$  gilt:

$$\begin{aligned} v \times (w \times z) &= v \times \begin{pmatrix} w_2 z_3 - w_3 z_2 \\ w_3 z_1 - w_1 z_3 \\ w_1 z_2 - w_2 z_1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} v_2 (w_1 z_2 - w_2 z_1) - v_3 (w_3 z_1 - w_1 z_3) \\ v_3 (w_2 z_3 - w_3 z_2) - v_1 (w_1 z_2 - w_2 z_1) \\ v_1 (w_3 z_1 - w_1 z_3) - v_2 (w_2 z_3 - w_3 z_2) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} v_2 w_1 z_2 - v_2 w_2 z_1 - v_3 w_3 z_1 + v_3 w_1 z_3 \\ v_3 w_2 z_3 - v_3 w_3 z_2 - v_1 w_1 z_2 + v_1 w_2 z_1 \\ v_1 w_3 z_1 - v_1 w_1 z_3 - v_2 w_2 z_3 + v_2 w_3 z_2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} w_1 (v_2 z_2 + v_3 z_3) - z_1 (v_2 w_2 + v_3 w_3) \\ w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1) - z_2 (v_3 w_3 + v_1 w_1) \\ w_3 (v_1 z_1 + v_2 z_2) - z_3 (v_1 w_1 + v_2 w_2) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} w_1 (v_2 z_2 + v_3 z_3 + v_1 z_1 - v_1 z_1) - z_1 (v_2 w_2 + v_3 w_3 + v_1 w_1 - v_1 w_1) \\ w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1 + v_2 z_2 - v_2 z_2) - z_2 (v_3 w_3 + v_1 w_1 + v_2 w_2 - v_2 w_2) \\ w_3 (v_1 z_1 + v_2 z_2 + v_3 z_3 - v_3 z_3) - z_3 (v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3 + v_1 w_1) - z_1 v_1 w_1) \\ (w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1 + v_2 z_2) - w_2 v_2 z_2) - (z_2 (v_3 w_3 + v_1 w_1 + v_2 w_2) - z_2 v_2 w_2) \\ (w_3 (v_1 z_1 + v_2 z_2 + v_3 z_3) - w_3 v_3 z_3) - (z_3 (v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3) - z_3 v_3 w_3) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} w_1 (v_2 z_2 + v_3 z_3 + v_1 z_1) - z_1 (v_2 w_2 + v_3 w_3 + v_1 w_1) - z_1 v_1 w_1) \\ (w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1 + v_2 z_2) - w_2 v_2 z_2) - (z_2 (v_3 w_3 + v_1 w_1 + v_2 w_2) - z_2 v_2 w_2) \\ (w_3 (v_1 z_1 + v_2 z_2 + v_3 z_3) - w_3 v_3 z_3) - (z_3 (v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3) - z_3 v_3 w_3) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} w_1 (v_2 z_2 + v_3 z_3 + v_1 z_1) - z_1 (v_2 w_2 + v_3 w_3 + v_1 w_1) \\ w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1 + v_2 z_2) - z_2 (v_3 w_3 + v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3) - z_3 v_3 w_3 \end{pmatrix} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} w_1 (v_2 z_2 + v_3 z_3 + v_1 z_1) - z_1 (v_2 w_2 + v_3 w_3 + v_1 w_1) \\ w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1 + v_2 z_2) - z_2 (v_3 w_3 + v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3) - z_3 v_3 w_3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} w_1 (v_2 z_2 + v_3 z_3 + v_1 z_1) - z_1 (v_2 w_2 + v_3 w_3 + v_1 w_1) \\ w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1 + v_2 z_2) - z_2 (v_3 w_3 + v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3) - z_3 v_3 w_3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} w_1 (v_2 z_2 + v_3 z_3 + v_1 z_1) - z_1 (v_2 w_2 + v_3 w_3 + v_1 w_1 \\ w_2 (v_3 z_3 + v_1 z_1 + v_2 z_2) - z_2 (v_3 w_$$

b)

Sei  $\xi := (1,1,1) \in \mathbb{R}^3$ . Die Abbildung  $\beta : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}, \beta(v,w) := \langle v \times (\xi \times w), \xi \rangle$  ist eine symmetrische Bilinearform.

Beweis. Die Abbildung ist eine Verkettung von bil<br/>inearen Abbildung (Kreuzprodukt, Skalarprodukt) und ist daher ebenfalls bil<br/>inear. Wir zeigen nun Symmetrie. Dazu nutzen wir a) und die Symmetrie des Skalarprodukts:

$$\beta(v,w) = \langle v \times (\xi \times w), \xi \rangle \stackrel{a)}{=} \langle \langle v, w \rangle \xi - \langle v, \xi \rangle w, \xi \rangle = \langle v, w \rangle \langle \xi, \xi \rangle - \langle v, \xi \rangle \langle w, \xi \rangle$$
$$= \langle w, v \rangle \langle \xi, \xi \rangle - \langle w, \xi \rangle \langle v, \xi \rangle = \langle \langle w, v \rangle \xi - \langle w, \xi \rangle v, \xi \rangle \stackrel{a)}{=} \langle w \times (\xi \times v), \xi \rangle = \beta(w, v).$$