

Lineare Algebra 1 Hausaufgabenblatt Nr. 1

Jun Wei Tan*

Julius-Maximilians-Universität Würzburg

(Dated: October 19, 2023)

- Problem 1.** (a) Wenn ich an das vergangene Jahr denke, sehe ich ein produktives Jahr
- (b) In der letzten Woche hat die Freiheit im Studium mich überrascht.
- (c) Ich freue mich darauf, so viel wie möglich kernen zu können.
- (d) Ich habe mich für mein Studienfach entschieden, weil Physik mir sehr gut gefallen hat, und Mathematik auch cool ist.
- (e) Folgendes finde ich verwirrend:...
- (f) Von meinem Studium erhoffe ich mir, dass ich gute Grundlagen im Mathematik lernen kann.
- (g) Am Ende meines Studiums möchte ich Folgendes erlebt haben: Mathematik!
- (h) Mir wird es vermutlich schwer fallen,...
- (i) Mir wird es leicht fallen,...
- (j) Als Unterstützung habe ich...

Problem 2. Organisatorisches...

Proof. Gemacht, glaube ich...

□

Definition 1. Sind $a_1, a_2, b \in \mathbb{R}$ mit $(a_1, a_2) \neq (0, 0)$, so bezeichnet man die Menge $g := \{(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 \mid a_1 x_1 + a_2 x_2 = b\}$ als Gerade.

Theorem 2. Zu jeder Geraden gibt es $c_1, c_2, d_1, d_2 \in \mathbb{R}$, sodass die Gerade in der Form

$$\{(c_1, c_2) + t(d_1, d_2) : t \in \mathbb{R}\}$$

* jun-wei.tan@stud-mail.uni-wuerzburg.de

geschrieben werden kann. Weiterhin ist obige Menge im Fall $(d_1, d_2) \neq (0, 0)$ immer eine Gerade

Remark 3. Der Parameterform für Geraden und Ebenen ist in der Vorlesung bewiesen.

Problem 3. Beweisen Sie folgende Aussage: Gegeben seien zwei Punkte $p, q \in \mathbb{R}^2$ mit $p \neq q$. Dann gibt es genau eine Gerade $g \subseteq \mathbb{R}^2$ mit $p \in g$ und $q \in g$. Diese ist gegeben durch $g_{p,q} = \{x \in \mathbb{R}^2 | x_1(q_2 - p_2) - x_2(q_1 - p_1) = p_1q_2 - p_2q_1\}$.

Proof. Wir nutzen Def. 1. Weil p und q in der Gerade sind, können wir zwei Gleichungen schreiben...

$$a_1p_1 + a_2p_2 = b$$

$$a_1q_1 + a_2q_2 = b$$

Dann gilt

$$a_1p_1 + a_2p_2 = a_1q_1 + a_2q_2$$

$$a_1(p_1 - q_1) = a_2(q_2 - p_2)$$

Daraus folgt die Lösungsmenge

$$a_1 = t$$

$$a_2 = t \frac{p_1 - q_1}{q_2 - p_2}$$

$$b = p_1t + p_2 \frac{p_1 - q_1}{q_2 - p_2} t$$

Es ist klar, dass die gegebene Gerade eine Lösung zu die Gleichung ist, mit $t = q_2 - p_2$. Was passiert mit andere t ? Sei $t = q_2 - p_2$ und $t' \in \mathbb{R}$. Vergleich dann die Gleichungen

$$x_1t + x_2t \frac{p_1 - q_1}{q_2 - p_2} = p_1t + p_2 \frac{p_1 - q_1}{q_2 - p_2} t$$

$$x_1t' + x_2t' \frac{p_1 - q_1}{q_2 - p_2} = p_1t' + p_2 \frac{p_1 - q_1}{q_2 - p_2} t'$$

Es ist klar, dass die zweite Gleichung nur die erste Gleichung durch t'/t multipliziert ist. Deshalb habe die zwei Gleichungen die gleiche Lösungsmengen, dann sind die Gerade, die durch die Gleichungen definiert werden, auch gleich.

Wenn $q_1 = q_2$ dürfen wir die Lösungsmenge nicht so schreiben. Aber wir können den Beweis wiederholen, aber mit a_2 als das freie Parameter. Es darf nicht, dass $(q_1 - p_1, q_2 - p_2) = (0, 0)$, weil $\vec{q} \neq \vec{0}$ □

Problem 4. In Beispiel 1.2.8 wurde der Schnitt von zwei Ebenen bestimmt. Er hatte eine ganz bestimmte Form, die wir für den Kontext dieser Aufgabe als Gerade bezeichnen wollen, formal:

Ist $(v_1, v_2, v_3) \in \mathbb{R}^3 \setminus \{(0, 0, 0)\}$ und $(p_1, p_2, p_3) \in \mathbb{R}^3$ beliebig, dann ist die Menge

$$\{(p_1 + t \cdot v_1, p_2 + t \cdot v_2, p_3 + t \cdot v_3) | t \in \mathbb{R}\}$$

eine Gerade.

- (a) Finden Sie zwei Ebenen, deren Schnitt die Gerade $g = \{(1 + 3t, 2 + t, 3 + 2t) | t \in \mathbb{R}\}$ ist. Erläutern Sie, wie Sie die Ebenen bestimmt haben und beweisen Sie anschließend, dass Ihr Ergebnis korrekt ist.
- (b) Ist der Schnitt von zwei Ebenen immer eine Gerade? Wenn ja, begründen Sie das, wenn nein, geben Sie ein Gegenbeispiel an.
- (c) Zeigen Sie: Für den Schnitt einer Geraden g mit einer Ebene E gilt genau einer der folgenden drei Fälle:

- $g \cap E = \emptyset$
- $|g \cap E| = 1$
- $g \cap E = g$

Geben Sie für jeden der Fälle auch ein Geraden-Ebenen-Paar an, dessen Schnitt genau die angegebene Form hat.

Proof. (a) Wir suchen zwei Ebenen, also 6 Vektoren $\vec{p}_1, \vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{p}_2, \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in \mathbb{R}^3$, die zwei Ebenen durch

$$E_1 = \{\vec{p}_1 + t_1 \vec{u}_1 + t_2 \vec{u}_2 | t_1, t_2 \in \mathbb{R}\}$$

$$E_2 = \{\vec{p}_2 + t'_1 \vec{v}_1 + t'_2 \vec{v}_2 | t'_1, t'_2 \in \mathbb{R}\}$$

definieren. Einfachste wäre, wenn $p_1 = p_2 \in g$. Sei dann $p_1 = p_2 = (1, 2, 3)^T$. Wenn $\vec{u}_1 = \vec{v}_1 = (3, 1, 2)^T$, ist es auch klar, dass der Schnitt g einschließt ($t_2 = t'_2 = 0$). Dann müssen wir \vec{u}_2, \vec{v}_2 finden, für die gelten,

$$(t, t'_2) \neq (0, 0) \implies t_1 \vec{u}_1 + t_2 \vec{u}_2 \neq t'_1 \underbrace{\vec{u}_1}_{\vec{u}_1 = \vec{v}_1} + t'_2 \vec{v}_2 \forall t_1, t'_1 \in \mathbb{R},$$

also

$$\xi_1 \vec{\mathbf{u}}_1 \neq t'_2 \vec{\mathbf{v}}_2 - t_2 \vec{\mathbf{u}}_2 \quad (t_2, t'_2) \neq (0, 0), \forall \xi_1 \in \mathbb{R}.$$

Das bedeutet

$$\xi_1 = 0 : \vec{\mathbf{v}}_2 \neq k \vec{\mathbf{u}}_2 \quad \forall k \in \mathbb{R}$$

$$\xi_1 \neq 0 : \vec{\mathbf{u}}_1 \notin \text{span}(\vec{\mathbf{v}}_2, \vec{\mathbf{u}}_2)$$

Remark 4. Wir können uns einfach für solchen $\vec{\mathbf{v}}_2, \vec{\mathbf{u}}_2$ entscheiden. Wir brauchen nur

$$\langle \vec{\mathbf{u}}_2, \vec{\mathbf{v}}_2 \rangle = \langle \vec{\mathbf{u}}_1, \vec{\mathbf{u}}_2 \rangle = \langle \vec{\mathbf{u}}_1, \vec{\mathbf{v}}_2 \rangle = 0.$$

Aber weil das innere Produkt nicht in der Vorlesung nicht diskutiert worden ist, müssen wir es nicht systematisch finden.

Remark 5. Eigentlich braucht man keine spezielle Gründe, um $\vec{\mathbf{u}}_2$ und $\vec{\mathbf{v}}_2$ zu finden. Wenn man irgendeine normalisierte Vektoren aus einer Gleichverteilung auf \mathbb{R}^3 nimmt, ist die Wahrscheinlichkeit, dass die eine Lösung sind, 1.

Daher entscheide ich mich ganz zufällig für zwei Vektoren...

$$\vec{\mathbf{v}}_2 = (1, 0, 0)^T$$

$$\vec{\mathbf{u}}_2 = (0, 1, 0)^T$$

Der Schnitt von der Ebenen kann berechnet werden...

$$\vec{\mathbf{p}} + t_1 \vec{\mathbf{u}}_1 + t_2 \vec{\mathbf{u}}_2 = \vec{\mathbf{p}} + t'_1 \vec{\mathbf{v}}_1 + t'_2 \vec{\mathbf{v}}_2,$$

$$\xi_1 \vec{\mathbf{u}}_1 + t_2 \vec{\mathbf{u}}_2 = t'_2 \vec{\mathbf{v}}_2.$$

Also

$$\xi_1 \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + t_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = t'_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$

oder

$$\begin{pmatrix} 3 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi_1 \\ t_2 \\ t'_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Remark 6. Hier ist es noch einmal klar, dass die einzige Lösung $\xi_1 = t_2 = t'_2 = 0$ ist, weil $\det(\dots) \neq 0$. Aber wir müssen noch eine längere Beweis schreiben...

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 3 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 6 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right)$$

also die einzige Lösung ist $\xi_1 = t_2 = t'_2 = 0 \implies t_2 = t'_2 = 0, t_1 = t_2 \implies E_1 \cap E_2 = g$

(b) Nein.

$$E_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + u_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + u_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad u_1, u_2 \in \mathbb{R},$$

$$E_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + u_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + u_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad u_1, u_2 \in \mathbb{R}.$$

Dann ist $E_1 \cap E_2 = \emptyset$

(c)

Theorem 7. Sei $\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^n, n \in \mathbb{N}$. Dann gibt es genau eine Gerade g , wofür gilt $\vec{a} \in g, \vec{b} \in g$. Es kann als

$$\vec{a} + t(\vec{b} - \vec{a}), t \in \mathbb{R}$$

geschrieben werden.

Proof. Es ist klar, dass

$$\vec{a} \in g \quad (t = 0)$$

$$\vec{b} \in g \quad (t = 1)$$

Sei dann eine andere Gerade g' , wofür gilt $\vec{a} \in g'$ und $\vec{b} \in g'$. g' kann als

$$\vec{u} + t\vec{v}, t \in \mathbb{R}$$

geschrieben werden, wobei $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^n$. Es existiert $t_1, t_2 \in \mathbb{R}$, sodass

$$\vec{u} + t_1 \vec{v} = \vec{a}$$

$$\vec{u} + t_2 \vec{v} = \vec{b}$$

Es gilt dann

$$\vec{u} = \vec{a} - t_1 \vec{v}$$

$$\vec{a} - t_1 \vec{v} + t_2 \vec{v} = \vec{b}$$

$$\vec{v} = \frac{1}{t_2 - t_1} (\vec{b} - \vec{a}) \quad t_1 \neq t_2 \text{ weil } \vec{a} \neq \vec{b}$$

Es gilt dann für g' :

$$\begin{aligned} g' &= \{ \vec{u} + t \vec{v} \mid t \in \mathbb{R} \} \\ &= \left\{ \vec{a} - \frac{t_1}{t_2 - t_1} (\vec{b} - \vec{a}) + \frac{t}{t_2 - t_1} (\vec{b} - \vec{a}) \mid t \in \mathbb{R} \right\} \\ &= \left\{ \vec{a} + \left(\frac{t}{t_2 - t_1} - \frac{t_1}{t_2 - t_1} \right) (\vec{b} - \vec{a}) \mid t \in \mathbb{R} \right\} \end{aligned}$$

Wenn man $t' = \frac{t}{t_2 - t_1} - \frac{t_1}{t_2 - t_1}$ definiert, ist es dann klar, dass $g' = g$ □

Es ist klar, dass maximal eines der Fälle gelten kann. Wir nehmen an, dass die erste zwei Fälle nicht gelten. Dann gilt

$$|g \cap E| \geq 2.$$

Es gibt dann mindestens zwei Punkte in $g \cap E$. Es ist auch klar, dass die Verbindungsgerade zwischen die beide Punkte g ist (Pr. 3)

Theorem 8. Sei $\vec{v}_1, \vec{v}_2 \in E$. Dann ist die Verbindungsgerade zwischen \vec{v}_1 und \vec{v}_2 auch in E .

Proof. Sei

$$E = \{ \vec{p}_1 + t_1 \vec{u} + t_2 \vec{v} \mid t_1, t_2 \in \mathbb{R} \}.$$

Es wird angenommen, dass a_1, a_2, b_1, b_2 existiert, sodass

$$\vec{v}_1 = \vec{p} + a_1 \vec{u} + a_2 \vec{v}$$

$$\vec{v}_2 = \vec{p} + b_1 \vec{u} + b_2 \vec{v}$$

Dann ist

$$\vec{\mathbf{v}}_2 - \vec{\mathbf{v}}_1 = (b_1 - a_1)\vec{\mathbf{u}} + (b_2 - a_2)\vec{\mathbf{v}},$$

also

$$\begin{aligned}\vec{\mathbf{v}}_1 + t(\vec{\mathbf{v}}_2 - \vec{\mathbf{v}}_1) &= \vec{\mathbf{p}} + a_1\vec{\mathbf{u}} + a_2\vec{\mathbf{v}} + t[(b_1 - a_1)\vec{\mathbf{u}} + (b_2 - a_2)\vec{\mathbf{v}}] \\ &= \vec{\mathbf{p}} + [a_1 + t(b_1 - a_1)]\vec{\mathbf{u}} + [a_2 + t(b_2 - a_2)]\vec{\mathbf{v}} \in E\end{aligned}$$

□

Deshalb ist $g \subseteq g \cap E$. Weil $g \cap E \subseteq g$, ist $g = g \cap E$

□

Bis zum nächsten Woche...

Problem 5. Es sei $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ mit $(x_1, x_2, x_3) \rightarrow (x_1, x_2)$, s die Spiegelung in \mathbb{R}^2 , $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ die Translation um $(1, 0)$ und $em : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ die Einbettung.

- (a) Bilden Sie die Verkettungen $f \circ em, em \circ f, s \circ f, T \circ s, s \circ T$ und $em \circ s$. Geben Sie dabei jeweils Argumentmenge, Zielmenge und Zuordnungsvorschrift an.
- (b) Untersuchen Sie die Funktionen aus der vorherigen Teilaufgabe auf Surjektivität, Injektivität bzw. Bijektivität.
- (c) Sei $F = em \circ T \circ s \circ f$. Bestimmen und skizzieren Sie das Bild bzw. Urbild von $[0, 1] \times [-1, 1] \times [0, 2]$ unter F .

Proof. (a) Test

(i) $f \circ em$

Argumentmenge: \mathbb{R}^2

Zielmenge: \mathbb{R}^2

Zuordnungsvorschrift: $(x_1, x_2) \rightarrow (x_1, x_2) = \text{Id}_{\mathbb{R}^2}$

(ii) $em \cdot f$

Argumentmenge + Zielmenge: \mathbb{R}^3

Zuordnungsvorschrift: $(x_1, x_2, x_3) \rightarrow (x_1, x_2, 0)$

(iii) $s \cdot f$

Argumentmenge: \mathbb{R}^3

Zielmenge: \mathbb{R}^2

Zuordnungsvorschrift: $(x_1, x_2, x_3) \rightarrow (x_2, x_1)$

(iv) $em \circ s$

Argumentmenge: \mathbb{R}^2

Zielmenge: \mathbb{R}^3

Zuordnungsvorschrift: $(x_1, x_2) \rightarrow (x_2, x_1, 0)$

(b) (i) $f \circ em$

Surjektive, Injektive und auch Bijektive

(ii) $em \circ f$

Injektiv, aber nicht surjektiv (und deswegen nicht Bijektiv)

(iii) $s \circ f$

Surjektive, aber nicht injektiv

(iv) $em \circ s$

Injektiv, aber nicht surjektiv

□