Mathematik für Anwender II — Blatt 2

Rasmus Diederichsen Laura Goerke Tim Brockmeyer Katharina Filodda

11. April 2016

Aufgabe 2.1

(1)

f:

$$f(A+D) = f\left(\begin{pmatrix} a_1 + a_2 & b_1 + b_2 \\ 0 & c_1 + c_2 \end{pmatrix}\right)$$

$$= \begin{pmatrix} (a_1 + a_2) - (c_1 + c_2) \\ 3(b_1 + b_2) \\ -2(a_1 + a_2) + 2(c_1 + c_2) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} (a_1 - c_1) + (a_2 - c_2) \\ 3b_1 + 3b_2 \\ -2a_1 + 2c_1 - 2a_2 + 2c_2 \end{pmatrix} = f(A) + f(D)$$

f ist also linear.

g: Es seien $p_1(x) = a_1x^2 + b_1x + c_1$ und $p_2(x) = a_2x^2 + b_2x + c_2$.

$$\begin{split} g(p_1+p_2) &= \begin{pmatrix} 0 & a_1+a_2-2 \\ 0 & -b_1-b_2+c_1+c_2 \end{pmatrix} \\ g(p_1) + g(p_2) &= \begin{pmatrix} 0 & a_1-2 \\ 0 & -b_2+c_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & a_2-2 \\ 0 & -b_2+c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & a_1+a_2-4 \\ 0 & -b_1-b_2+c_1+c_2 \end{pmatrix} \neq g(p_1+p_2) \end{split}$$

g ist also nicht linear.

(2)

Um Ker(f) zu berechnen, muss folgendes Gleichungssystem gelöst werden.

$$a-c=0$$

$$3b=0$$

$$-2a+2c=0$$

$$\Rightarrow b=0$$

$$a=c$$

Also
$$Ker(f) = \left\{ k \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \mid k \in \mathbb{R} \right\}$$

(3)

$$F\ddot{u}r\begin{pmatrix} x_1\\ x_2\\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \text{ gilt}$$

$$a-c = x_1$$
$$3b = x_2$$
$$-2a+2c = x_3,$$

was sich umformen lässt zu

$$a = x_1 + c$$

$$3b = x_2$$

$$-2(x_1 + c) + 2c = x_3$$

$$\Rightarrow -2x_1 = x_3$$

Es ist daher nicht möglich, x_1 und x_3 frei zu wählen. Der Vektor $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}^T$ wird z. B. nicht getroffen. Somit ist f nicht surjektiv und auch nicht bijektiv. Der Kern von f ist $\neq \{0\}$. Nach Satz 1.11 ist f also nicht injektiv.

Aufgabe 2.2

(1)

Beweis. Angenommen, $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ sind linear abhängig. Somit existieren $\alpha_1, \dots \alpha_n \in \mathbb{K}$, sodass

$$\sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{v}_i = \mathbf{0},$$

mit $\exists i : \alpha_i \neq 0$. Anwendung von f ergibt

$$\sum_{i=1}^{n} \alpha_i f(\mathbf{v}_i) = f(\mathbf{0}) = \mathbf{0}$$

Da nicht $\alpha_i = 0 \ \forall i$, sind $\{f(\mathbf{v}_1), \dots, f(\mathbf{v}_n)\}$ linear abhängig.

(2)

Beweis. Angenommen, $\{f(\mathbf{v}_1), \dots, f(\mathbf{v}_n)\}$ sind linear abhängig. Somit existieren $\beta_1, \dots, \beta_n \in \mathbb{K}$ mit $\exists i : \beta_i \neq 0$, sodass

$$\beta_1 f(\mathbf{v}_1) + \ldots + \beta_n f(\mathbf{v}_n) = 0 \qquad |-\beta_n f(\mathbf{v}_n)|$$

$$\beta_1 f(\mathbf{v}_1) + \ldots + \beta_{n-1} f(\mathbf{v}_{n-1}) = -\beta_n f(\mathbf{v}_n)$$

$$f\left(\sum_{i=1}^{n-1} \beta_i \mathbf{v}_i\right) = f(-\beta_n \mathbf{v}_n)$$

Es gilt nun, zwei Fälle zu unterscheinden.

f ist injektiv: Es gilt wegen der Injektivität $\sum_{i=1}^{n-1} \beta_i \mathbf{v}_i = -\beta_n \mathbf{v}_n$. Daher $\sum_{i=1}^n \beta_i \mathbf{v}_i = \mathbf{0}$, wobei nicht alle $\beta_i = 0$ sind. Die \mathbf{v}_i sind also linear abhängig.

 \mathbf{v}_i sind linear unabhängig: Es gilt wie oben

$$\beta_1 f(\mathbf{v}_1) + \ldots + \beta_n f(\mathbf{v}_n) = \mathbf{0}$$
$$f(\beta_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + \beta_n \mathbf{v}_n) = \mathbf{0}$$

mit $\beta_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + \beta_n \mathbf{v}_n \neq \mathbf{0}$, da nicht alle $\beta_i = 0$ sind. Allerdings ist auch

$$f(\mathbf{0}) = \mathbf{0},$$

denn f ist linear. f kann also nicht injektiv sein, da zwei ungleiche $\mathbf{v}_i \in V$ auf das selbe Element in W abgebildet werden.

Falls also $f(\mathbf{v}_1), \dots, f(\mathbf{v}_n)$ linear abhängig sind, sind entweder $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ linear abhängig, oder f ist nicht injektiv, ein Widerspruch.

(3)

Für Aussagen A, B, C gilt

$$\begin{split} A \wedge B &\to C \\ \Leftrightarrow \neg (A \wedge B) &\to C \\ \Leftrightarrow \neg A \vee \neg B \vee C \\ \Leftrightarrow \neg B \vee \neg (A \wedge \neg C) \\ \Leftrightarrow A \wedge \neg C &\to \neg B \end{split}$$

Die Aussage ist also logisch äquivalent zu folgender:

$$span(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n) = V \land \neg f \text{ injektiv} \Rightarrow \neg f(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n) \text{ linear unabhängig.}$$

Beweis. Seien $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2 \in V$ gegeben mit $\mathbf{u}_1 \neq \mathbf{u}_2$ und $f(\mathbf{u}_1) = f(\mathbf{u}_2)$. Nach Vorraussetzung existieren Koeffizienten $\alpha_i, \beta_i \in \mathbb{K}$ mit

$$\alpha_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + \alpha_n \mathbf{v}_n = \mathbf{u}_1$$

 $\beta_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + \beta_n \mathbf{v}_n = \mathbf{u}_2$

Also:

$$f(\alpha_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + \alpha_n \mathbf{v}_n) = f(\mathbf{u}_1) = f(\mathbf{u}_2) = f(\beta_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + \beta_n \mathbf{v}_n)$$

$$f(\sum \alpha_i \mathbf{v}_i) - f(\sum \beta_i \mathbf{v}_i) = \mathbf{0}$$

$$\sum (\alpha_i - \beta_i) f(\mathbf{v}_i) = \mathbf{0}$$

Also sind die $f(\mathbf{v}_i)$ linear abhängig.

Aufgabe 2.3

(1)

 $Ker(\phi)$ ist der Lösungsraum des Gleichungssystems

$$2x_1 + x_3 = 0 (1)$$

$$2x_1 + x_2 = 0 (2)$$

$$4x_1 + x_2 + x_3 = 0 (3)$$

Subtraktion von (3) - (1) - (2) ergibt

$$2x_1 + x_3 = 0$$
$$2x_1 + x_2 = 0$$
$$0 = 0$$

und daher

$$x_1 = -\frac{1}{2}x_3$$

$$x_1 = -\frac{1}{2}x_2$$

$$x_2 = x_3$$

Also ist $\mathit{Ker}(\varphi) = \left\{ \begin{pmatrix} -0.5k & k & k \end{pmatrix}^T \mid k \in \mathbb{R} \right\}$. Offensichtlich ist $\mathit{dim}(\mathit{Ker}(\varphi)) = 1$.

(2)

$$dimV = dim_{\mathbb{R}}(Bild(\varphi)) + dim(Ker(\varphi)) \Rightarrow dim(Bild(\varphi)) = 2$$

(3)

Eine Basis von $Bild(\varphi)$ ist die maximale Zahl linear unabhängiger Spalten von A (siehe Definition 1.9), also beispielsweise

$$\left\{ \begin{pmatrix} 0\\1\\1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1\\0\\1 \end{pmatrix} \right\}$$

Aufgabe 2.4

(1) f ist linear & Bestimmung der Matrix

Da Addition, Subtraktion und Multiplikation in \mathbb{C} kommutativ und distributiv sind, ist die Lienarität eigentlich trivial. Wir rechnen nach: Seien (z_1, z_2, z_3) und $(y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{C}^3$.

$$f(z_1 + y_1, z_2 + y_2, z_3 + y_3) = (z_1 + y_1 + i(z_2 + y_2) - (z_3 + y_3), i(z_1 + y_1) - (z_2 + y_2) + (1 + i)(z_3 + y_3))$$

$$= (z_1 + y_1 + iz_2 + iy_2 - z_3 - y_3, iz_1 + iy_1 - z_2 - y_2 + (1 + i)z_3 + (1 + i)y_3)$$

$$= (y_1 + iy_2 - y_3, iy_1 - y_2 + (1 + i)y_3) + (y_1 + iy_2 - y_3, iy_1 - y_2 + (1 + i)y_3)$$

$$= f(y_1, y_2, y_3) + f(y_1, y_2, y_3)$$

Sei zudem $\alpha \in \mathbb{C}$.

$$f(\alpha z_1, \alpha z_2, \alpha z_3) = (\alpha z_1, \alpha i z_2 - \alpha z_3, \alpha i z_1 - \alpha z_2 + \alpha (1+i)z_3)$$

= $\alpha f(z_1, z_2, z_3)$

Die Matrix A_f muss offensichtlich $\in \mathbb{C}^{2\times 3}$ sein. Aus der Abbildungsvorschrift lässt sich sofort ablesen.

$$A_f = \begin{pmatrix} 1 & i & -1 \\ i & -1 & (1+i) \end{pmatrix} \xrightarrow{II-i \cdot I} \begin{pmatrix} 1 & i & -1 \\ 0 & 0 & 1+2i \end{pmatrix}$$

(2) Kern, Bild & Dimensionen

Der Kern von f ist der Lösungsraum von $A_f \mathbf{x} = 0$:

$$x_1 + ix_2 - x_3 = 0$$
$$(1+2i)x_3 = 0$$
$$\Rightarrow x_3 = 0$$
$$\Rightarrow x_1 = -ix_2$$

$$\operatorname{Ker}(f) = \left\{ k \begin{pmatrix} -i & 1 & 0 \end{pmatrix}^T \mid k \in \mathbb{C} \right\} \text{ und } \dim_{\mathbb{C}}(\operatorname{Ker}(f)) = 1.$$

$$\operatorname{Bild}(f) = \operatorname{span}\left\{ \begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1+i \end{pmatrix} \right\},$$

denn die ersten zwei Spalten von A_f sind linear abhängig. Also $dim_{\mathbb{C}}(Bild(f)) = 2$.