

--	--	--	--	--	--	--	--

Name:

**Aufgabe 1** *adaptive Integration*

Wie klein muss das erste, bzw. wie gross darf das letzte Teilintervall bei der Berechnung von

$$I = \int_1^2 \frac{1}{x^4} dx$$

sein, falls eine Genauigkeit von  $\varepsilon > 0$  eingehalten werden muss. Dabei wird die Trapezmethode verwendet.

**Aufgabe 2** *Unterraum*

a) Wir betrachten die folgenden Teilmengen  $T_i$   $i = 1, 2$  des Vektorraums  $\mathbb{R}^4$

i)  $T_1 = \left\{ (a_1, a_2, a_3, a_4)^T \in \mathbb{R}^4 \mid a_1 \neq 0 \right\}$

ii)  $T_2 = \left\{ (a_1, a_2, a_3, a_4)^T \in \mathbb{R}^4 \mid a_1 + a_3 = 0 \quad \text{und} \quad a_2 + a_4 = 0 \right\}$

Welche dieser Teilmengen ist ein Unterraum in  $\mathbb{R}^4$ ?

b) Sei  $C[-1, 1]$  der Vektorraum der stetigen, reellwertigen Funktionen, die auf dem Intervall  $[-1, 1]$  definiert sind. Untersuchen Sie, welche der folgenden Teilmengen  $X_k$ ,  $k = 1, 2$  ein Unterraum von  $C[-1, 1]$  ist.

i)  $X_1 = \left\{ f \in C[-1, 1] \mid f(x) = -f(-x) \right\}$

ii)  $X_2 = \left\{ f \in C[-1, 1] \mid f(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 \quad \text{für} \quad a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R} \right\}$

**Aufgabe 3** *linear abhängig bzw. linear unabhängig, erzeugend*

a) Bestimmen Sie in den beiden folgenden Fällen, ob die Vektoren linear abhängig oder linear unabhängig sind und ob sie erzeugend sind:

i)  $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$       ii)  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

b) Untersuchen Sie, ob die folgenden Polynome jeweils eine Basis in  $\mathbb{P}_3$  (dem Vektorraum aller Polynome vom Grad  $\leq 3$ ) bilden:

i)  $x - 7, x^2, 9$  und  $2x^3 - x^2$

ii)  $x^2 - 5, 5, 2x^2$  und  $x^3 - 2x^2$

bitte wenden

#### Aufgabe 4 Kern und Bild

Gegeben ist die Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \\ -2 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

Bestimmen Sie den Kern und das Bild von  $A - I_3$ .

#### Aufgabe 5 lineare Abbildung

Sei  $\mathbb{P}_2 =$  Vektorraum aller Polynome vom Grad  $\leq 2$  definiert auf dem Intervall  $[0, 2]$ .

Eine lineare Abbildung  $\mathcal{F} : \mathbb{P}_2 \rightarrow \mathbb{P}_2$  ist definiert durch

$$(\mathcal{F}(p))(x) := x \cdot p'(x) - p(2 - x)$$

- Betrachten Sie die Monome als Erzeugendensystem und bestimmen Sie die Abbildungsmatrix  $F$  von  $\mathcal{F}$  bzgl. dieser Basis.
- Bestimmen Sie das Bild und den Kern von  $F$ .

#### Aufgabe 6 Zusammensetzung

Betrachten Sie die Spiegelung  $\mathcal{S}_1$  an der Ebene  $E_1 : x_2 = x_3$  sowie die Spiegelung  $\mathcal{S}_2$  an der Ebene  $E_2 : x_2 = -x_3$ .

- Bestimmen Sie die Abbildungsmatrizen  $S_1$  und  $S_2$  dieser Spiegelungen bzgl. der Standardbasis  $\Sigma_e$ .
- Betrachten Sie die Zusammensetzung  $\mathcal{S} = \mathcal{S}_2 \circ \mathcal{S}_1$  und bestimmen Sie die zugehörige Abbildungsmatrix  $S$ .
- Sind die beiden Abbildungen in b) vertauschbar? (mit Begründung)
- Können Sie die Abbildung  $\mathcal{S}$  aus b) als Rotation schreiben? (mit Begründung)

**Lösung 1**

- a) erstes Teilintervall  $[1, 1 + h_1]$ : Trapezmethode  $\int_1^{1+h_1} \frac{1}{x^4} dx \leq \frac{h_1}{12} h_1^2 M_1 < \varepsilon$ ,  
 wobei  $M_1 = \max_{1 \leq x \leq 1+h_1} |f''(x)| = 20$  mit  $(f''(x) = 20 \cdot \frac{1}{x^6})$ , also  $h_1 < \sqrt[3]{\frac{3}{5}} \varepsilon$
- b) letztes Teilintervall  $[2 - h_n, 2]$ : Trapezmethode  $\int_{2-h_n}^2 \frac{1}{x^4} dx \leq \frac{h_n}{12} h_n^2 M_n < \varepsilon$ , wobei  $M_n = 20 \cdot \frac{1}{(2-h_n)^6}$   
 und somit  $\frac{h_n}{(2-h_n)^2} < \sqrt[3]{\frac{3}{5}} \varepsilon$   
 Setze  $a := \sqrt[3]{\frac{3}{5}} \varepsilon$  woraus wir  $\frac{h_n}{a} < (2 - h_n)^2$  erhalten und schliesslich  $h_n \leq (2 + \frac{1}{a}) - \frac{\sqrt{8a+1}}{2a}$

**Lösung 2**

- a) Seien  $x, y \in \mathbb{R}^4$ , d.h.  $x^T = (x_1, x_2, x_3, x_4)$  und  $y^T = (y_1, y_2, y_3, y_4)$
- i)  $x_1 \neq 0$  und  $y_1 \neq 0$ :  $(x+y)^T = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, x_3 + y_3, x_4 + y_4) \Rightarrow x+y \notin T_1$ , da  $x_1 + y_1 = 0$ , falls  $x_1 = -y_1$ , d.h.  $T_1$  ist kein Unterraum.
  - ii)  $x_1 + x_3 = 0$  und  $x_2 + x_4 = 0$  sowie  $y_1 + y_3 = 0$  und  $y_2 + y_4 = 0$   
 $x + y$ :  $(x_1 + x_3) + (y_1 + y_3) = 0$  und  $(x_2 + x_4) + (y_2 + y_4) = 0$  ist somit in Ordnung  
 $\alpha x$ :  $\alpha(x_1 + x_3) = 0$  und  $\alpha(x_2 + x_4) = 0$  gilt ebenso, d.h.  $T_2$  ist ein Unterraum.
- b) Seien  $f$  und  $g$  aus  $C[-1, 1]$
- i)  $f(x) = -f(-x)$  und  $g(x) = -g(-x)$   
 $f + g$ :  $(f + g)(x) = f(x) + g(x) = -f(-x) - g(-x) = -(f + g)(-x)$  ist also in Ordnung  
 $\alpha f$ :  $(\alpha f)(x) = \alpha f(x) = \alpha(-f(-x)) = -\alpha f(-x) = -(\alpha f)(-x)$  ist ebenso in Ordnung,  
 d.h.  $X_1$  ist ein Unterraum,  $X_1$  ist der Unterraum der ungeraden Funktionen.
  - ii)  $f(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2$  und  $g(x) = b_0 + b_1x + b_2x^2$   
 $f + g$ :  $f(x) + g(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + b_0 + b_1x + b_2x^2$   
 $= (a_0 + b_0) + (a_1 + b_1)x + (a_2 + b_2)x^2 = (f + g)(x)$  ist somit in Ordnung  
 $\mu f$ :  $\mu f(x) = \mu(a_0 + a_1x + a_2x^2) = \mu a_0 + \mu a_1x + \mu a_2x^2 = (\mu f)(x)$  ist ebenso in Ordnung,  
 d.h.  $X_2$  ist ein Unterraum.  
 $(X_2 = \text{Projektion von } C[-1, 1] \text{ auf den VR der Polynome 2-ten Grades.})$

**Lösung 3**

- a) mit dem Gauss-Algorithmus:
- i)  $A = (a^{(1)}, a^{(2)}, a^{(3)}) = 4 \times 3$ - Matrix,  $\text{Rang}(A) = 2$ , d.h. die drei Vektoren sind linear abhängig  
 z.B.  $-2a^{(1)} - a^{(2)} + 3a^{(3)} = 0$  oder  $Ax = 0$  für  $x^T = \mu(-2, -1, 3)$   
 drei Vektoren im  $\mathbb{R}^4$  können nicht erzeugend sein!
  - ii)  $A = (a^{(1)}, a^{(2)}, a^{(3)}, a^{(4)}) = 3 \times 4$ - Matrix  
 vier Vektoren im  $\mathbb{R}^3$  sind immer linear abhängig, d.h.  $\text{Rang}(A) \leq 3$   
 hier:  $\text{Rang}(A) = 3$ , d.h. die vier Vektoren sind erzeugend, die ersten drei  $a^{(1)}, a^{(2)}, a^{(3)}$  z.B. genügen, sie bilden sogar eine Basis.
- b) Basis von  $\mathbb{P}_3$ : Monome  $e_1 = 1, e_2 = x, e_3 = x^2$  und  $e_4 = x^3$
- i)  $b_1 = x - 7, b_2 = x^2, b_3 = 9$  und  $b_4 = 2x^3 - x^2$   
 Falls durch LK der  $b_k$  die  $e_k$  hergestellt werden können, haben wir eine Basis (diese LK muss eindeutig sein):  
 $e_1 = \frac{1}{9} b_3, e_2 = b_1 + \frac{7}{9} b_3, e_3 = b_2$  und  $b_4 = \frac{1}{2}(b_4 + b_2) \Rightarrow$  wir haben eine Basis in  $\mathbb{P}_3$
  - ii)  $b_1 = x^2 - 5, b_2 = 5, b_3 = 2x^2$  und  $b_4 = x^3 - 2x^2$   
 $e_1 = \frac{1}{5} b_2, e_2 = x = \dots$  kann nicht als LK mit den gegebenen  $b_k$  hergestellt werden!  
 Da das Monom  $x$  fehlt, haben wir hier keine Basis in  $\mathbb{P}_3$

#### Lösung 4

$$B := A - I_3$$

$$\text{Kern}(B) = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\} = \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}, \mu \in \mathbb{R}$$

Das Bild von  $B$  wird von der ersten und zweiten Spalte von  $B$  aufgespannt, also

$$\text{Bild}(B) = \text{span} \{b^{(1)}, b^{(2)}\} = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\} = \mu \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} + \nu \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \mu, \nu \in \mathbb{R}$$

#### Lösung 5

- a)  $(\mathcal{F}(e_1))(x) = -1 = -e_1$ ,  $(\mathcal{F}(e_2))(x) = -2 + 2x = -2e_1 + 2e_2$  und  $(\mathcal{F}(e_3))(x) = -4 + 4x + x^2 = -4e_1 + 4e_2 + e_3$ , somit

$$F = \begin{pmatrix} -1 & -2 & -4 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- b)  $\text{Kern}(F) = 0$ , da  $F$  regulär. Das Bild von  $F$  wird von den drei Spalten von  $F$  aufgespannt:

$$\text{Bild}(F) = \text{span} \{f^{(1)}, f^{(2)}, f^{(3)}\} = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

d.h.  $\text{Bild}(\mathcal{F}) = \mathbb{P}_2$

#### Lösung 6

- a)

$$S_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad S_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

- b)

$$S = S_2 \cdot S_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

- c) durch nachrechnen:  $S = S_2 \cdot S_1 = S_1 \cdot S_2$

- d)  $S = D_x$  mit  $\varphi_x = \pm \pi$ : Drehung um die  $x_1$ -Achse, Drehwinkel  $\pm \pi$