

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

Name:

Diese Klausur kann ich evtl. später brauchen, ich mache trotzdem in beiden Klassen *dieselbe* Klausur (nachdem mich Fritz und Thomas entsprechend "instruiert" haben).

Die "neue" Klausur ist wi06a_MLAN2_kl_1_wirkl.tex im selben Ordner.

Aufgabe 1

Lösen Sie folgende goniometrische Gleichungen:

a) $1 - \frac{1}{\sin(z)} = 6 \sin(z)$

b) $1 - \tan(x) = \cos(2x)$

Aufgabe 2

a) Schreiben Sie die Summe als Produkt und vereinfachen Sie soweit wie möglich:

$$\sin\left(\frac{\pi}{3} + \varphi\right) - \sin\left(\frac{\pi}{3} - \varphi\right) + \sin\left(-\frac{\pi}{3} + \varphi\right) - \sin\left(-\frac{\pi}{3} - \varphi\right)$$

b) Welche der folgenden Abbildungen $n_* : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ist eine Norm?

i) $n_1(x) = |x_1| + 2|x_2| + x_3^2$, wobei $x \in \mathbb{R}^3$

ii) $n_2(x) = \sum_{j=1}^4 \gamma_j \cdot |x_j|$, wobei $\gamma_j = \frac{1}{j^2}$, $j = 1, 2, 3, 4$ und $x \in \mathbb{R}^4$

Aufgabe 3

Bestimmen Sie den Abstand folgender windschiefer Geraden g und h

$$g : \vec{r} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix} \quad h : \vec{r} = \nu \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$$

(Abstand *inklusive* der Fusspunkte).

bitte wenden

Aufgabe 4

- a) $\cos\left(\frac{2x}{3} + 1\right) = \frac{\sqrt{2}}{2}$, alle Lösungen, exakt.
- b) Sei S eine 3×3 -Matrix für die gilt: $S^T = -S$. Bestimmen Sie die Determinante von S .

Aufgabe 5

Gegeben ist die Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 0 & \lambda - 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & \lambda + 1 \\ \lambda + 7 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda^2 + 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda - 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- a) Bestimmen Sie die Determinante von A in Abhängigkeit von λ .
- b) Für welche Werte von $\lambda \in \mathbb{R}$ gilt $\det(A) = 0$?
- c) Für welche $\lambda \in \mathbb{R}$ ist ein lineares Gleichungssystem, das A als Koeffizientenmatrix hat, eindeutig lösbar?

Aufgabe 6

Gegeben ist ein lineares Gleichungssystem $Ax = b$ mit der Matrix $A = \begin{pmatrix} 10^{-5} & 10^{-5} \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ und der rechten Seite $b = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$. Die exakte Lösung ist $x_e = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

- a) Bestimmen Sie die Kondition $\kappa(A)$ von A in der $\|\cdot\|_1$ -Norm.
- b) Betrachten Sie nun für kleine positive ε die folgenden rechten Seiten:

$$\text{b1) } \hat{b}_1 = \begin{pmatrix} \varepsilon \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{b2) } \hat{b}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 + \varepsilon \end{pmatrix}$$

und berechnen Sie die entsprechenden Lösungen \hat{x}_1 und \hat{x}_2 .

- c) Bestimmen Sie für die beiden Lösungen aus b) die relativen Fehler $\|\delta\hat{x}_1\|_1$ und $\|\delta\hat{x}_2\|_1$.
Vergleichen Sie diese relativen Fehler mit der theoretisch hergeleiteten Abschätzung. Interpretation?

Lösung 1

$$\text{a) } 6u^2 + u - 1 = 0, u := \sin(z), u_{1,2} = \begin{cases} \frac{1}{3} \\ -\frac{1}{2} \end{cases}$$

$$\sin(z) = \frac{1}{3} : \begin{cases} z_k = \varphi + k 2\pi \\ z_k = (\pi - \varphi) + k 2\pi \end{cases} \quad \varphi = \arcsin\left(\frac{1}{3}\right)$$

$$\sin(z) = -\frac{1}{2} : \begin{cases} z_k = \frac{7\pi}{6} + k 2\pi \\ z_k = \frac{11\pi}{6} + k 2\pi \end{cases}$$

$$\text{b) } \tan(x) = 1 : x_k = \frac{\pi}{4} + k\pi \text{ oder } \sin(x) = 0 : x_k = k\pi$$

Lösung 2

$$\text{a) } \sqrt{3} \sin(\varphi), \text{ die } \sin - \text{ Funktion ist } \textit{ungerade}!$$

- b) i) $n_1(x)$ ist keine Norm, da N2) $\|\alpha x\| \neq |\alpha| \cdot \|x\|$ (Homogenität) verletzt, wegen dem Term x_3^2 .
 ii) alle Eigenschaften N1) - N3) sind erfüllt, d.h. $n_2(x)$ ist eine Norm.

Lösung 3

Transversale t von g und h , die gleichzeitig auf beiden Geraden senkrecht steht, d.h. für den Richtungsvektor

$$\vec{a} \text{ von } t \text{ muss gelten: } \vec{a} \perp \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{a} \perp \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} \implies \vec{a} = \mu \begin{pmatrix} 8 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Ebene $E_1 = E_1(h, \vec{a}) : 2x - 20y + z = 0$ und damit $P = g \cap E_1 = \left(\frac{7}{9}, \frac{1}{9}, \frac{6}{9}\right)$ ein erster Fusspunkt von t
 $\implies t : \vec{r} = \vec{0P} + \mu \vec{a}$ und damit $Q = t \cap h = \left(-\frac{1}{9}, 0, -\frac{2}{9}\right)$ der zweite Fusspunkt von t .

$$d = |\vec{PQ}| = \left| \frac{1}{9} \begin{pmatrix} -8 \\ -1 \\ -8 \end{pmatrix} \right| = \frac{\sqrt{129}}{9}$$

Lösung 4

$$\text{a) } \frac{2x}{3} + 1 = \frac{\pi}{4} + k 2\pi \implies x_k = \left(\frac{3\pi}{8} - \frac{3}{2}\right) + k 3\pi$$

oder

$$\frac{2x}{3} + 1 = \frac{7\pi}{4} + k 2\pi \implies x_k = \left(\frac{21\pi}{8} - \frac{3}{2}\right) + k 3\pi$$

$$\text{b) } S = \begin{pmatrix} 0 & a & b \\ -a & 0 & c \\ -b & -c & 0 \end{pmatrix}, \det(S) = \det(S^T) = (-1)^3 \cdot \det(S) = -\det(S) = 0.$$

Lösung 5

a)

$$\begin{aligned}
 |A| &= (\lambda + 7) \begin{vmatrix} \lambda - 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & \lambda + 1 \\ 0 & \lambda^2 + 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda - 1 & 1 \end{vmatrix} \\
 &= (\lambda + 7)(\lambda - 2) \begin{vmatrix} 0 & 2 & \lambda + 1 \\ \lambda^2 + 1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda - 1 & 1 \end{vmatrix} \\
 &= -(\lambda + 7)(\lambda - 2)(\lambda^2 + 1) \begin{vmatrix} 2 & \lambda + 1 \\ \lambda - 1 & 1 \end{vmatrix} \\
 (1) \quad &= -(\lambda + 7)(\lambda - 2)(\lambda^2 + 1) \{3 - \lambda^2\}
 \end{aligned}$$

b) (1) ist genau dann Null, falls $\lambda_1 = -7$, $\lambda_2 = 2$ oder $\lambda_{3,4} = \pm\sqrt{3}$.

c) Falls $|A| \neq 0$ (Rang $r = 5$), d.h. falls $\lambda \neq -7$ und $\lambda \neq 2$ und $\lambda \neq \pm\sqrt{3}$.

Lösung 6

$$A^{-1} = 10^5 \begin{pmatrix} 3 & -10^{-5} \\ -2 & 10^{-5} \end{pmatrix}$$

a) Spaltenmaximum: $\|A\|_1 = 3 + 10^{-5}$ und $\|A^{-1}\|_1 = 5 \cdot 10^5$ und damit $\kappa(A) = 9 \cdot 10^5 + 3$

$$\text{b) b1) } \hat{x}_1 = A^{-1}\hat{b}_1 = \begin{pmatrix} -1 + 3\varepsilon 10^5 \\ 1 - 2\varepsilon 10^5 \end{pmatrix} = x_1 + \Delta x_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \varepsilon 10^5 \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\text{b2) } \hat{x}_2 = A^{-1}\hat{b}_2 = (1 + \varepsilon) \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = x_2 + \Delta x_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \varepsilon \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

c) $\|x\|_1 = \sum_{k=1}^2 |x_k|$, Summe der Beträge.

$$\|\delta\hat{x}_1\|_1 = \frac{\|\Delta x_1\|}{\|x_1\|} = \frac{5}{2} \varepsilon 10^5, \text{ und } \|\delta\hat{b}_1\|_1 = \frac{\|\Delta b_1\|}{\|b_1\|} = \varepsilon, \text{ da } \hat{b}_1 = b_1 + \Delta b_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \varepsilon \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\|\delta\hat{x}_2\|_1 = \frac{\|\Delta x_2\|}{\|x_2\|} = \varepsilon, \text{ und } \|\delta\hat{b}_2\|_1 = \frac{\|\Delta b_2\|}{\|b_2\|} = \varepsilon, \text{ da } \hat{b}_2 = b_2 + \Delta b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ \varepsilon \end{pmatrix}$$

theoretische Schranke: $\|\delta\hat{x}_1\|_1 \leq \kappa(A) \cdot \|\delta\hat{b}_1\|_1$ ist realistisch, sie wird angenommen, da der relative Fehler von \hat{x}_1 von $O(10^5)$.

$\|\delta\hat{x}_2\|_1 \leq \kappa(A) \cdot \|\delta\hat{b}_2\|_1$ hingegen ist zu pessimistisch, der relative Fehler von \hat{x}_2 ist gleich gross wie derjenige von \hat{b}_2 !

Aufgabe 7

Aufgabe 8

Gegeben: Gerade $g: \vec{r} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$, sowie die Punkte $A(0, 3, 9)$, $B(-2, 5, 6)$ und $C(-4, 7, 3)$.

Gesucht sind:

- Schwerpunkt S des Dreiecks ABC .
- Gerade $g_1 \parallel g$ durch S .
- Länge der zwischen π_1 und π_2 liegenden Strecke auf g_1 .

Mit dem Gauss-Algorithmus: Endschemata:

x	y	z	1
2	3	1	0
.	2	4	0
.	.	3	0

d.h. der Rang $r = 3$, d.h. die drei Vektoren sind linear unabhängig.

$$\vec{b}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \vec{b}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \vec{b}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Lösung 7

Gauss-Algorithmus

Schema nach einem Schritten:

x_1	x_2	x_3	1
2	a	6	4
.	-2	4	3
.	$4 - \frac{a^2}{2}$	$-2a$	$1 - 2a$

Schema nach zwei Schritten:

x_1	x_2	x_3	1
2	a	6	4
.	-2	4	3
.	.	$8 - 2a - a^2$	$7 - 2a - \frac{3}{4}a^2$

- a)
- b)
- c)
- d)

Lösung 8

a) $F \in g$, d.h. $F(-3 + \mu, -3 + 7\mu, 1 + 3\mu)$ und damit $\vec{FA} = \begin{pmatrix} 5 - \mu \\ 6 - 7\mu \\ 4 - 3\mu \end{pmatrix}$ $\vec{a} \cdot \vec{FA} = 0 \implies \mu = 1$

und damit $F(-2, 4, 4)$. Also $g': \vec{r} = \vec{OA} + \mu \vec{FA} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\text{b) } \vec{OA'} = \vec{OA} + 2\vec{AF} \implies A'(-6, 5, 3)$$

Lösung 9

Gauss-Algorithmus, Endschema:

0	0	1	(-1)	-2	1
1	0	0	-1	(-5)	6
0	1	0	0	- $\frac{2}{5}$	($\frac{27}{5}$)

a)

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{2}{5} & 1 \end{pmatrix} \quad R = \begin{pmatrix} (-1) & 0 & 0 \\ 0 & (-5) & 0 \\ 0 & 0 & (\frac{27}{5}) \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

b) erster Schritt: $Lc = Pb$, wobei $Pb = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 27 \end{pmatrix} \implies c = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 27 \end{pmatrix}$

zweiter Schritt: $Rc = x \implies x = \begin{pmatrix} 7 \\ 6 \\ 5 \end{pmatrix}$

Lösung 10

a) $g: \vec{r} = \vec{OP}_0 + \mu \vec{a}$

$$E_1: \vec{r} = \vec{OA} + \alpha \vec{a} + \beta \vec{AB} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ und damit}$$

$$E_1: 4x + 6y + 3z = 15$$

b) $V = \frac{h}{3} G$: Schnittpunkte der Ebene E_1 mit den Koordinatenachsen und $z = -3$ liefert die Punkte $(0, 0, -3)$, $(0, 0, 5)$, $(6, 0, -3)$, $(0, 4, -3)$ und somit $h = 8$ und $G = 12$ woraus $V = 32$ resultiert.

alte Lösungen

Lösung 11

a)

b) Endschema:

x_1	x_2	x_3	x_4	1
①	0	1	-2	2
.	①	-2	3	-1
.	.	⑦	-6	5
.	.	.	.	2

Das Glsyst hat keine Lösung, da $r = 3$ und die letzte Zeile $0 = 2$ ein Widerspruch darstellt!

Lösung 12

Endschema:

b_{11}	b_{12}	b_{21}	b_{22}	1
②	-1	1	0	-3
.	⑤	0	1	12
.	.	①	-1	-5
.	.	.	②	-6

also $b_{22} = -3$, $b_{21} = 8$, $b_{12} = 3$ und $b_{11} = -4$

$B = \begin{pmatrix} -4 & 3 \\ 8 & -3 \end{pmatrix}$, das gegebene Problem hat genau eine Lösung.