

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

Name:

Bewertung: Alle Aufgaben haben dasselbe Gewicht.

Aufgabe 1

Das gleichseitige Dreieck ABC ist die Grundfläche einer Pyramide mit der Spitze S . Gegeben sind die beiden Eckpunkte $A(9, 9, 1)$ und $B(-3, 6, 4)$, sowie der Punkt $Q(8, 5, 2)$, der auf der Kante AC ist. Die Spitze S ist auf der Geraden h . h steht senkrecht auf die Grundfläche und geht durch den Schwerpunkt F des Dreiecks ABC .

- Bestimmen Sie die Längen der Vektoren \overrightarrow{AB} und \overrightarrow{AQ} .
- Geben Sie die Koordinaten der Ecke C sowie diejenigen von F an.
- $z_s = 13$ ist die z -Koordinate von S . Bestimmen Sie die restlichen Koordinaten von S .
- Bestimmen Sie den Winkel $\varphi = \sphericalangle(ASB)$. Was stellen Sie fest?

Aufgabe 2

Gegeben ist das lineare Gleichungssystem

$$\begin{cases} x_1 + ax_2 + bx_3 = 2 \\ x_1 + 2ax_2 + bx_3 = 2 + a \\ -x_1 + ax_2 - x_3 = 2a - 1 - b \end{cases}$$

- Für welche Werte von $a \in \mathbb{R}$ und $b \in \mathbb{R}$ hat die Lösungsmenge zwei freie Parameter?
- Für welche Werte von $a \in \mathbb{R}$ und $b \in \mathbb{R}$ beschreibt die Lösungsmenge eine Gerade im \mathbb{R}^3 ?
- Wann hat das gegebene Gleichungssystem genau eine Lösung?

Geben Sie in den Fällen a) und b) die Lösungen an.

Aufgabe 3

- Bestimmen Sie die Determinante der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} y^2 & -1 & -1 & -4y \\ x^2 & 0 & 1 & 2x \\ -1 & 0 & 0 & 2 \\ z^2 & 1 & 0 & -2z \end{pmatrix}.$$

- Gegeben ist ein Gleichungssystem $Ax = b$ mit der System-Matrix $A = \begin{pmatrix} 1 & \alpha & 1 \\ 1 & 1 & \beta \\ 1 & \beta & 1 \end{pmatrix}$.

Für welche Werte von $\alpha \in \mathbb{R}$ und $\beta \in \mathbb{R}$ ist die Lösung von $Ax = b$ eindeutig?

Bitte wenden!

Aufgabe 4

a) Die reellen Parameter a und b sollen so bestimmt werden, dass für die Gleichung

$$|z - a - jb| = |z - 1 - 3j|$$

in der Unbekannten $z = x + jy \in \mathbb{C}$ die Lösungsmenge

$$\mathbb{L} = \{z = x + jy \mid y = x + 1\}$$

resultiert. Wie viele Lösungen für (a, b) gibt es?

b) Es seien R , L und C positive reelle Zahlen. Bestimmen Sie $\omega \in \mathbb{R}$ so, dass der Imaginärteil von

$$Z = R + j\omega L + \frac{1}{j\omega C}$$

verschwindet.

Aufgabe 5

Gegeben ist die Gleichung

$$(1) \quad x^2 + x - 2 = 0.$$

Die Nullstellen von (1) sollen mit der Iteration

$$(2) \quad x_{k+1} = 2 - x_k^2$$

und dem Startwert $x_0 = 0$ bestimmt werden.

a) Erhalten Sie mit (2) eine der beiden Nullstellen von (1)? (*mit Begründung*)

Falls Sie a) mit einem Nein beantworten, werden folgende Auswege betrachtet:

bi) Beschleunigung mit Steffensen: bestimmen Sie mit dem Startwert $x_0 = 0$ den Wert $x_0^{(1)}$.

bii) Methode von Newton: bestimmen Sie mit dem Startwert $x_0 = 0$ die Werte x_1 und x_2 .

Ist die Konvergenzbedingung für x_0 erfüllt? Überprüfen Sie zudem die Konvergenzbedingung für x_1 .

Welcher der beiden Werte $x_0^{(1)}$ und x_2 ist qualitativ besser?

Aufgabe 6

Gegeben sind die beiden harmonischen Schwingungen

$$f_1(t) = 3 \sin\left(t + \frac{\pi}{3}\right),$$

$$f_2(t) = 5 \cos\left(t + \frac{\pi}{6}\right).$$

a) Bestimmen Sie mit Hilfe von Drehzeigern die Überlagerung

$$f(t) = f_1(t) + f_2(t) = A \cdot \sin(t + \varphi),$$

und skizzieren Sie das Zeigerdiagramm für $t = 0$ (Einheiten für beide Achsen: 4 Häuschen).

b) Bestimmen Sie mit Hilfe von a) alle Lösungen der Gleichung

$$f_1(t) + f_2(t) = \frac{7}{2}.$$

Lösung 1

$$\text{a) } \vec{AB} = 3 \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow |\vec{AB}| = 9\sqrt{2} \text{ und } \vec{AQ} = \begin{pmatrix} -1 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow |\vec{AQ}| = 3\sqrt{2}$$

$$\text{b) } \vec{AQ} = \frac{1}{3}\vec{AC} \Rightarrow \vec{OC} = \vec{OA} + \vec{AC} = \begin{pmatrix} 6 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix}, \text{ also } C(6, -3, 4).$$

$$\vec{OF} = \frac{1}{3} \cdot (\vec{OA} + \vec{OB} + \vec{OC}) = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}, \text{ also } F(4, 4, 3)$$

$$\text{c) } h: \vec{r} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix} + \mu \vec{n}, \text{ wobei } \vec{n} = \text{Normalvektor der Ebene } E = E(A, B, C).$$

$$\vec{n} = \vec{AB} \times \vec{AC} = \nu \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix} \Rightarrow S(6, 6, 13)$$

d)

$$\cos(\varphi) = \frac{\vec{SA} \cdot \vec{SB}}{|\vec{SA}| |\vec{SB}|} = \frac{1}{2} \Rightarrow \varphi = \frac{\pi}{3}$$

d.h. es handelt sich um ein reguläres Tetraeder.

Lösung 2

Gauss-Algorithmus

a) Vorzeitiger Abbruch ohne Widerspruch nach einem Schritt.

$$\text{Tableau nach einem Schritt: } \begin{array}{ccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & 1 \\ \hline \textcircled{1} & a & b & 2 \\ \cdot & a & 0 & a \\ \cdot & 2a & b-1 & 2a+1-b \end{array}$$

 $a = 0$ und $b = 1$: $x_2 = \mu$, $x_3 = \nu$ und $x_1 = 2 - \nu$, also

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \nu \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \mu, \nu \in \mathbb{R}.$$

b) Vorzeitiger Abbruch ohne Widerspruch nach zwei Schritten.

$$\text{Tableau nach zwei Schritten: } \begin{array}{ccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & 1 \\ \hline \textcircled{1} & a & b & 2 \\ \cdot & \textcircled{1} & 0 & 1 \\ \cdot & \cdot & b-1 & 1-b \end{array}$$

 $a \neq 0$ und $b = 1$: $x_3 = \mu$, $x_2 = 1$ und $x_1 = 2 - a - \mu$, also

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2-a \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \mu \in \mathbb{R}, \text{ Parameterdarstellung einer Geraden im } \mathbb{R}^3.$$

oder

Tableau nach zwei Schritten:

x_1	x_2	x_3	1
①	0	b	2
.	.	$b-1$	$1-b$
.	.	.	.

$a = 0$ und $b \neq 1$: $x_3 = -1$, $x_2 = \mu$ und $x_1 = 2 + b$, also

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+b \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \mu \in \mathbb{R}, \text{ Parameterdarstellung einer Geraden im } \mathbb{R}^3.$$

c) $a \neq 0$ und $b \neq 1$

Lösung 3

a) Durch Entwicklung nach der zweiten Spalte erhält man

$$\det(A) = \begin{vmatrix} x^2 & 1 & 2x \\ -1 & 0 & 2 \\ z^2 & 0 & -2z \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} y^2 & -1 & -4y \\ x^2 & 1 & 2x \\ -1 & 0 & 2 \end{vmatrix}.$$

Berechnen der beiden 3×3 - Determinanten liefert sodann

$$\det(A) = 2x^2 + 2y^2 + 2z^2 + 2x - 4y - 2z.$$

b) Die Lösung ist eindeutig, falls $\det(A) = -(\beta - \alpha) \cdot (\beta - 1) \neq 0 \iff \alpha \neq \beta$ und $\beta \neq 1$.

Lösung 4

a) Mit $z = x + jy$ erhält man die Gleichung

$$|(x-a) + j(y-b)| = |(x-1) + j(y-3)|,$$

und durch Betragsbildung also

$$(x-a)^2 + (y-b)^2 = (x-1)^2 + (y-3)^2.$$

Daraus ergibt sich durch Umformen die Lösungsmenge

$$L = \left\{ z = x + jy \mid y = \frac{a-1}{3-b} \cdot x + \frac{10-a^2-b^2}{6-2b} \right\}.$$

Ein Koeffizientenvergleich mit der geforderten Lösungsmenge ergibt jetzt das Gleichungssystem

$$\begin{cases} a &= 4-b, \\ 0 &= a^2 + b^2 - 2b - 4 \end{cases}$$

Die Lösungen davon lauten

$$(a, b) = (1, 3) \quad \text{und} \quad (a, b) = (2, 2).$$

Setzt man die erste Lösung in die ursprüngliche Gleichung ein, so erhält man als Lösungsmenge der Gleichung $\mathbb{L} = \mathbb{C}$, was nicht korrekt ist. Daher lautet die *einzig richtige* Lösung $(a, b) = (2, 2)$.

b) Durch Umformen des Ausdrucks Z erhält man

$$Z = R + j \left(\omega L - \frac{1}{\omega C} \right).$$

Nullsetzen des Imaginäranteils liefert nach Umformungen die Lösungen

$$\omega = \pm \frac{1}{\sqrt{LC}}.$$

Lösung 5

a) $F(x) = 2 - x^2$, $F'(x) = -2x$. $|F'(s_k)| > 1$ für beide Nullstellen, da $s_1 = 1$ und $s_2 = -2$

Falls einfach iteriert wird, erhält man: $x_0 = 0$, $x_1 = 2$, $x_k = -2$ für $k \geq 2$,

d.h. $s_2 = -2$ erhält man zufällig!

bi) $x_0 = 0$, $x_1 = 2$ und $x_2 = -2 \implies x_0^{(1)} = x_0 - \frac{(x_1 - x_0)^2}{(x_2 - 2x_1 + x_0)} = \frac{2}{3}$

bii) $f(x) = x^2 + x - 2 \implies x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)} = x_k - \frac{x_k^2 + x_k - 2}{2x_k + 1}$

Mit $x_0 = 0$ erhalten wir $x_1 = 2$ und $x_2 = \frac{6}{5}$

$$L(x_k) = \left| \frac{f(x_k) \cdot f''(x_k)}{(f'(x_k))^2} \right| \text{ und damit: } L(x_0) = 4 > 1 \text{ aber bereits } L(x_1) = \frac{8}{25} < 1.$$

Mit $x_0 = 0$ haben wir Konvergenz gegen $s_1 = 1$.

x_2 ist qualitativ besser als $x_0^{(1)}$, da $|x_2 - s_2| = \frac{1}{6} < |x_0^{(1)} - s_2| = \frac{1}{3}$.

Lösung 6

a) Durch Umschreiben von $f_2(t)$ in eine Sinusschwingung ($\cos(t) = \sin(t + \frac{\pi}{2})$) erhält man

$$f_2(t) = 5 \sin \left(t + \frac{2\pi}{3} \right).$$

Damit lässt sich das Zeigerdiagramm erstellen, und man erhält

$$A = 7 \quad \text{und} \quad \varphi = -\arctan(4\sqrt{3}) + \pi \quad (2. \text{ Quadrant!}).$$

b) Mit den Ergebnissen aus a) erhält man die Gleichung

$$7 \sin \left(t + \pi - \arctan(4\sqrt{3}) \right) = \frac{7}{2}.$$

Deren Lösungen lauten

$$t = \arctan(4\sqrt{3}) - \frac{5\pi}{6} + k 2\pi$$

oder $(k \in \mathbb{Z})$.

$$t = \arctan(4\sqrt{3}) - \frac{\pi}{6} + k 2\pi$$