

Serie 8

1. Man betrachte die lineare Selbstabbildung $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, die bezüglich der kanonischen Basis durch die Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -10 \\ 1 & 2 & -7 \\ 0 & 2 & -4 \end{pmatrix}$$

beschrieben wird. Man zeige, dass $f^2 = f \circ f \neq 0$ und $f^3 = f \circ f \circ f = 0$. Man finde eine Basis $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ von \mathbb{R}^3 derart, dass $A\vec{u} = \vec{0}$, $A\vec{v} = \vec{u}$, $A\vec{w} = \vec{v}$. Man bestimme die Matrix von f bezüglich der Basis $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$.

2. Man bestimme die allgemeine Lösung des reellen Gleichungssystems

$$\begin{aligned} x_1 + 3x_2 - 4x_3 + 3x_4 &= 9 \\ 3x_1 + 9x_2 - 2x_3 - 11x_4 &= -3 \\ 4x_1 + 12x_2 - 6x_3 - 8x_4 &= 6 \\ 2x_1 + 6x_2 + 2x_3 - 14x_4 &= -12. \end{aligned}$$

3. Für welche $\lambda \in \mathbb{R}$ ist die reelle Matrix

$$A_\lambda = \begin{pmatrix} 1 & \lambda & 0 & 0 \\ \lambda & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda & 1 \end{pmatrix}$$

invertierbar? Für diese λ berechne man die inverse Matrix A_λ^{-1} .

4. Sei die lineare Abbildung $f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^5 : (x_1, x_2, x_3, x_4) \mapsto (x_1 + x_2 + 5x_4, x_2, 3x_1 + x_4, 2x_2 - x_3, x_1)$, und seien

$$\begin{aligned} a &= ((2, 2, 0, 1), (0, 1, 1, 1), (4, 2, 1, 1), (3, 2, 3, 2)), \\ b &= ((1, 0, 0, 3, 0), (2, 2, 0, 0, 1), (1, 1, 0, 0, 0), (2, 1, 1, 1, 1), (1, 1, 1, 1, 1)), \\ c &= ((1, 0, 0, 1, 0), (1, 1, 0, 0, 1), (0, 2, 0, 4, 0), (0, 0, 3, 2, 1), (2, 0, 2, 0, 2)). \end{aligned}$$

Bitte wenden!

- a) Man stelle den Vektor $(1, 0, 0, 3, 0)$ bezüglich (1) der Standardbasis (2) der Basis b , und (3) der Basis c dar.
- b) Man bestimme die Matrixtransformation (1) von b nach c und (2) von c nach b .
- c) Man bestimme die Matrixdarstellungen von f bezüglich (1) der Standardbasen (2) der Basen a und b , und (3) der Basen a und c .
5. Sei W der Untervektorraum in \mathbb{R}^5 , der von $v_1 = (1, 0, 0, 3, 0)$, $v_2 = (2, 2, 0, 0, 1)$, und $v_3 = (1, 1, 0, 0, 0)$ erzeugt wird.
- a) Man überprüfe die lineare Unabhängigkeit der Vektoren v_1 , v_2 , und v_3 .
- b) Man überprüfe, dass $w_1 = (3, 2, 0, 3, 1)$, $w_2 = (2, 1, 0, 3, 0)$, und $w_3 = (3, 3, 0, 0, 1)$ eine Basis von W ist.
- c) Man bestimme die Basistransformation von (v_1, v_2, v_3) nach (w_1, w_2, w_3) .
- d) wie in c) aber von (w_1, w_2, w_3) nach (v_1, v_2, v_3) .