

# Lineare Algebra für Informatiker

Abgabe: 26.05.2017

Adrian C. Hinrichs Matr.Nr. 367129  
Georg C. Dorndorf Matr.Nr. 366511

| 17     | 18       | $\Sigma$  |
|--------|----------|-----------|
| 5 / 10 | 6,5 / 10 | 11,5 / 20 |

6.T.

Bitte beide Seiten eurer Blätter beschriften!  
Das ist nämlich Papierverschwendung und schlecht  
für die Umwelt! ☺

# Aufgabe 17

366511  
367179

a) gegeben: Körper  $K$ ;

$K$ -Vektorräume  $V$  &  $W$ ;

$K$ -Vektorraumhomomorphismus  $\varphi: V \rightarrow W$ ;

$n \in \mathbb{N}_0$ ;

$n$ -Tupel  $(s_1, \dots, s_n)$  in  $V$

Zu zeigen: Wenn  $(\varphi(s_1), \dots, \varphi(s_n))$  linear unabhängig <sup>in  $W$</sup>  ist, ist auch  $(s_1, \dots, s_n)$  linear unabhängig in  $V$ .

Beweis: Die Behauptung ist äquivalent zu ~~Wohl!~~

folgender Aussage: Wenn  $(s_1, \dots, s_n)$  linear abhängig <sup>in  $V$</sup>  ist, ist auch  $(\varphi(s_1), \dots, \varphi(s_n))$  linear abhängig in  $W$ .  $\Delta$

Es existiert also  $a = (a_1, \dots, a_n) \in K^n$ ;  $j \in \mathbb{N}_+$ ,

$$j \leq n, \text{ so, dass } a_j = 0 \text{ und } s_j = \sum_{i \in [1, n]} a_i s_i$$
$$= \sum_{i \in [1, n] \setminus \{j\}} a_i s_i$$

Da  $\varphi$  ein VR-Homomorphismus ist, folgt daraus

$$\varphi(s_j) = \varphi\left(\sum_{i \in [1, n] \setminus \{j\}} a_i s_i\right)$$

$$s_j = \sum_{i \in I} a_i s_i$$

$$= \sum_{i \in I} a_i \varphi(s_i)$$

Somit ist  $\varphi(s_j)$  eine Linearkombination von

$(\varphi(s_1), \dots, \varphi(s_{j-1}), \varphi(s_{j+1}), \dots, \varphi(s_n))$ , also ist

$(\varphi(s_1), \dots, \varphi(s_n))$  linear abhängig in  $W$ .  $\checkmark$

Q.E.D. ~~!~~

~~Die Besten werden gezeigt!~~

Sorry, das ist natürlich richtig!  $\odot$

b) gegeben: Körper  $K$ ;

③

Menge  $X$ ;

$m, n \in \mathbb{N}_0$

$n$ -Tupel  $(f_1, \dots, f_n)$  in  $\text{Map}(X, K)$ ;

$m$ -Tupel  $(x_1, \dots, x_m)$  in  $X$ .

Zu zeigen: Wenn  $((f_1(x_1), \dots, f_1(x_m)), \dots, (f_n(x_1), \dots, f_n(x_m)))$  linear unabhängig in  $K^m$  ist, ist  $(f_1, \dots, f_n)$  linear unabhängig in  $\text{Map}(X, K)$ .

Beweis: Gemäß der Aussage logik genügt der Nachweis, dass aus  $(f_1, \dots, f_n)$  linear abhängig in  $\text{Map}(X, K)$  folgt  $(f_1(x_1), \dots, f_1(x_m), \dots, f_n(x_1), \dots, f_n(x_m))$  linear abhängig in  $K^m$ .

Zeige dies: Sei Beachte die Abbildung  $\psi: \text{Map}(X, K) \rightarrow K^m$  mit  $f \mapsto (f(x_1), \dots, f(x_m))$  gegeben.

Zeig:  $\psi$  ist ein Vektorraum Isomorphismus  
Nach Bemerkung (2.2) genügt dazu der Nachweis der folgenden zwei Eigenschaften:

1. Verträglichkeit der Addition:

Seien  $g, g' \in \text{Map}(X, K)$

$$\begin{aligned} \psi(g+g') &= ((g+g')(x_1), \dots, (g+g')(x_m)) \\ &= (g(x_1)+g'(x_1), \dots, g(x_m)+g'(x_m)) \\ &= (g(x_1), \dots, g(x_m)) + (g'(x_1), \dots, g'(x_m)) \\ &= \psi(g) + \psi(g') \quad \blacksquare \quad \checkmark \quad // \textcircled{1} \end{aligned}$$

2. Verträglichkeit der Skalar multiplikation:

Seien  $g \in \text{Map}(X, K)$  und  $a \in K$

$$\begin{aligned} \psi(ag) &= (ag(x_1), \dots, ag(x_m)) \\ &= (a(g(x_1)), \dots, a(g(x_m))) \\ &= a(g(x_1), \dots, g(x_m)) = a \psi(g) \quad \blacksquare \quad \checkmark \quad // \textcircled{1} \quad \textcircled{2} \end{aligned}$$

$\psi$  wird zum Vektorraumhomomorphismus  $\square$

Mit dem  $K$ -Vektorraum Homomorphismus  $\psi$ ,  
der die  $K$ -Vektorräume  $\text{Map}(X, K)$  und  
 $K^n$  miteinander verbindet folgt nun die  
Behauptung direkt aus dem Beweis  
für Aufg. 10.1 a.  $\square$   $\checkmark$   $K \circledast$   
QED

Wieso schreibst du diese Blätter nicht voll???

e) Gegeben:  $f_k: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto \sin(kx);$   
 $g_k: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto \cos(kx)$

o

Behauptung:  $(f_1, f_2, g_1, g_2)$  ist linear unabhängig in  $\text{Map}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ .

Vorbereitung:

- $\mathbb{R}$  ist ein  $\mathbb{Z}$ -Vektorraum, d.h.:
  - ▷ Assoziativität der Addition
  - ▷ Existenz d. Nullvektors
  - ▷ Existenz d. negativen Vektoren
  - ▷ Kommutativität d. Addition
 daraus folgen, dass  $\mathbb{R}$  ein Körper ist und
  - ▷ Assoziativität der Skalarmultiplikation
  - ▷ Neutralität der 1
  - ▷ Distributivität

Seit wann ist  $\mathbb{Z}$  ein Körper? (-1)

Laut meinem Informationsstudium ist  $\mathbb{Z}$  ein Ring. Oder was ist z.B. das Inverse zu 2 bzgl. "0"? (-1)

daraus folgen, dass der Körper  $\mathbb{Z} \subseteq \mathbb{R}$

Beweis: Sei das 2-Tupel  $(\frac{\pi}{2}, 1)$  gegeben.

Wieso wählt man als Stützstellen  $0, \frac{\pi}{2}, \pi, \frac{3\pi}{2}, 2\pi$ ?  
 Das bekommt man schönere Zahlen raus. (-1)

Man ist  $(f_1(\frac{\pi}{2}), f_1(1), f_2(\frac{\pi}{2}), f_2(1), g_1(\frac{\pi}{2}), g_1(1), g_2(\frac{\pi}{2}), g_2(1))$   
 $= (\sin(\frac{\pi}{2}), \sin(1), \sin(2 \cdot \frac{\pi}{2}), \sin(2), \cos(\frac{\pi}{2}), \cos(1), \cos(2 \cdot \frac{\pi}{2}), \cos(2))$   
 $= (1, \sin(1), (0, \sin(2)), (0, \cos(1)), (-1, \cos(2)))$   
 $\approx ((1, 0; 8919); (0; 0.9093); (0; 0.5405); (-1; -0.4161))$

Offensichtlich ~~nicht~~ linear unabhängig in  $\mathbb{R}$ .

Mit Aufgabenteil b folgt die lineare Unabhängigkeit von  $(f_1, f_2, g_1, g_2)$  in  $\text{Map}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  Q.E.D.

Der Beweis ist leider unvollst. und fehlerhaft. (-1)

Tutorium: 6

~~5.5~~~~6.5~~

6.5

Aufgabe 18 366511 Georg Domdorf

Es sei  $B \in \mathbb{Q}^{2 \times 2}$  gegeben durch  $B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$ Ferner sei  $\varphi: \mathbb{Q}^{2 \times 2} \rightarrow \mathbb{Q}^{2 \times 2}$ ,  $A \mapsto AB - B^{\text{tr}}A$ .Zu zeigen:  $\varphi$  ist ein  $\mathbb{Q}$ -Vektorraumhomomorphismus.Zu bestimmen: Die Basis von  $\text{Ker } \varphi$  sowie  $\text{Im } \varphi$ .Außerdem Defekt und Rang von  $\varphi$ .

7 } Voraussetzung:  $\mathbb{Q}^{2 \times 2}$  wird auf geeignete Weise  
 • } ein  $\mathbb{Q}$ -Vektorraum. (Zum Beispiel wie in Beispiel 1.4).

Beweis, dass  $\varphi$  VR-Homo:

Nach Bemerkung 2.2 ist  $\varphi$  genau dann ein VR-Homomorphismus wenn gilt:

- Verträglichkeit mit der Addition (Additivität):  
Für  $v, v' \in \mathbb{Q}^{2 \times 2}$  ist  $\varphi(v+v') = \varphi(v) + \varphi(v')$ .
- Verträglichkeit mit der Skalarmultiplikation (Homogenität):  
Für  $v \in \mathbb{Q}^{2 \times 2}$ ,  $k \in \mathbb{Q}$  ist  $\varphi(kv) = k \varphi(v)$ .

1. Wir weisen die Additivität nach:

~~\*verträglichkeit mit der~~Seien  $v, v' \in \mathbb{Q}^{2 \times 2}$ .

$$\varphi(v+v') = (v+v')B - B^{\text{tr}}(v+v')$$

Def. 1.1 Distributivität

$$= (vB + v'B) - (B^{\text{tr}}v + B^{\text{tr}}v')$$

Def. 1.1

$$= vB - B^{\text{tr}}v + v'B - B^{\text{tr}}v'$$

$$\varphi(v) + \varphi(v') = vB - B^{\text{tr}}v + v'B - B^{\text{tr}}v'$$

$$\Rightarrow \varphi(v+v') = \varphi(v) + \varphi(v')$$

✓

11 (1)

■

2. Wir weisen die Homogenität nach:

Seien  $v \in \mathbb{Q}^{2 \times 2}$ ,  $k \in \mathbb{Q}$ .

Sei  $k \in \mathbb{Q}, v \in \mathbb{Q}^{2 \times 2}$

~~-0,5~~

$$\varphi(kv) = kvB - B^tr kv$$

$$k\varphi(v) = k(vB - B^tr v)$$

Definition 1.1  
=  $k v B - k B^tr v$   
Distributivität

Definition 1.1  
=  $k v B - B^tr k v$   
Kommutativität

$$\Rightarrow \varphi(kv) = k\varphi(v) \quad \checkmark \quad // \quad \textcircled{0,5} \quad \square$$

$\Rightarrow$  Insgesamt ist  $\varphi$  nach Bemerkung 2.2 ein Vektorraumhomomorphismus.  $\checkmark \quad \square$

Wir bestimmen nun eine Basis von  $\text{Ker } \varphi$ . Hierzu

bestimmen wir zunächst  $\text{Ker } \varphi$  nach Definition 2.12.

(Wir folgen dabei der Vorgehensweise von Beispiel 2.13b.)

$$\text{Ker } \varphi = \{v \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \varphi(v) = 0\} \quad *1$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \varphi \left( \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \right) = 0 \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} B - B^tr \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = 0 \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \begin{pmatrix} c-b & b+d \\ -c-d & 0 \end{pmatrix} = 0 \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \begin{pmatrix} c-b \\ b+d \\ -c-d \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} = 0 \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} \in \text{Sol} \left( \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, 0 \right) \right\}$$

## Tutorium: 6

Wir wenden ~~z~~ elementare Zeilenoperationen an:

$$A := \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{add}_{z,1,1}} \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{I} \\ \text{II} \\ \text{III} \\ \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \underbrace{-b+c=0}_{\text{I}} \quad \underbrace{c+d=0}_{\text{II}}$$

$$\Leftrightarrow c=b \quad \wedge \quad d=-c=-b$$

$$\Leftrightarrow \text{Sol}(A|0) = \left\{ \begin{pmatrix} a \\ b \\ b \\ -b \end{pmatrix}, a, b \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \mathbb{Q} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \mathbb{Q} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Damit ergibt sich:

$$\text{Ker } \varphi = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \mid \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \mathbb{Q} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

Es folgt unmittelbar, dass  $\left\langle \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ Erzeugendensystem von  $\text{Ker } \varphi$  ist. ✓Behauptung:  $\left( \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right)$  ist linear unabhängig.Beweis: Mit Lemma 1.31:

$\left( \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right)$  ist linear unabhängig wenn für alle  $a, b \in \mathbb{Q}$  ~~aus~~  $a \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0$  stets folgt, dass  $a=b=0$  gilt.

$$a \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & a \\ a & -a \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} b & a \\ a & -a \end{pmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow a=b=0 \quad \checkmark$$



Mit Definition 1.36 folgt also, dass

$(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix})$  eine Basis von  $\text{Ker } \varphi$  ist.  
(~~Defekt~~)

Wir bestimmen nun eine Basis von  $\text{Im } \varphi$ . Hierzu bestimmen wir ~~im~~ ~~nach~~ das Bild von  $\varphi$ . (Nach der Vorgehensweise in Beispiel 2.13a.)

Es ist

$$\text{Im } \varphi = \{ \varphi \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mid \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \}$$

$$= \{ \begin{pmatrix} -c-d & b+d \\ c-b & 0 \end{pmatrix} \mid \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{Q}^{2 \times 2} \}$$

$$= \left\{ \begin{aligned} &(-c-d) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + (b+d) \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &+ (c-b) \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \mid b, c, d \in \mathbb{Q} \end{aligned} \right\}$$

$$= \left\langle \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Wir erhalten also  $\left\langle \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right\rangle = \text{Im } \varphi$  als ein Erzeugendensystem unseres VR.

Behauptung:  $(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}) := (s_1, \dots, s_i)$  ist eine Basis von  $\text{Im } \varphi$ .

Beweis: Nach Def. 1.36 ist  $(s_1, \dots, s_i) := S$  Basis von  $\text{Im } \varphi$  g.d. wenn  $S$  ein linear unabhängiges EZS von  $\text{Im } \varphi$  ist.

$S$  ist nach Lemma 1.31 genau dann linear unabhängig wenn für alle  $a, b, c \in \mathbb{Q}$  aus

$$a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = 0 \text{ folgt, dass } a=b=c=0 \text{ gilt.}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & b \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ c & 0 \end{pmatrix} = 0$$

Tutorium: 6

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} a & b \\ c \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow a = b = c = 0$$

$\Rightarrow$  ist linear unabhängiges EZS von  $\text{Im } \varphi$

(Rang\*)

Def. 1.36

$\Rightarrow$  ist also eine Basis von  $\text{Im } \varphi$ .  $\square$

Loach ① für Ansatz.

~~□~~

Wir bestimmen nun den Rang von  $\varphi$  mit Definition (2.21).

$$\text{rk } \varphi = \dim_{\mathbb{R}} (\text{Im } \varphi)$$

mit (Rang\*)

$$\Rightarrow \text{rk } \varphi = 3 \quad \checkmark \quad // \text{ Folgerung}$$

Wir haben ~~als~~ <sup>den</sup> Rang von  $\varphi$  ~~als~~ <sup>als</sup> 3 bestimmt.

Wir bestimmen nun den Defekt von  $\varphi$  mit Definition (2.21).

$$\text{def } \varphi = \dim_{\mathbb{R}} (\text{Ker } \varphi)$$

mit (Defekt\*)

$$\Rightarrow \text{def } \varphi = 2 \quad \checkmark \quad // \text{ ①}$$

Wir haben ~~als~~ <sup>den</sup> Defekt von  $\varphi$  ~~als~~ <sup>als</sup> 2 bestimmt.