

**Ferienkurs Mathematik für Physiker I**  
**Blatt 2**  
(28.03.2017)

**Aufgabe 1: Lineare (Un-)Abhängigkeit und Linearkombinationen**

(a) Prüfen Sie die folgenden Vektoren in den jeweiligen Vektorräumen auf lineare Abhängigkeit.

(a<sub>1</sub>)  $1, \sqrt{2}, \sqrt{3}$  im  $\mathbb{Q}$ -Vektorraum  $\mathbb{R}$ .

(a<sub>2</sub>)  $(1, 2, 3), (4, 5, 6), (7, 8, 9)$  im  $\mathbb{R}^3$

(b) Für welche  $t \in \mathbb{R}$  sind die Vektoren

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ t \\ 11 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

linear Abhängig?

**Lösung**

(a) (a<sub>1</sub>) Wir machen den Ansatz

$$\lambda_1 \cdot 1 + \lambda_2 \cdot \sqrt{2} + \lambda_3 \cdot \sqrt{3} = 0$$

wobei  $\lambda_i \in \mathbb{Q}$ . Es gilt folglich

$$\lambda_2 \cdot \sqrt{2} + \lambda_3 \cdot \sqrt{3} = -\lambda_1 \in \mathbb{Q}$$

und daher ist auch

$$(-\lambda_1)^2 = 2\lambda_2^2 + 2\lambda_2\lambda_3\sqrt{6} + 3\lambda_3^2 \in \mathbb{Q}$$

Nun folgt aber für  $\lambda_2, \lambda_3 \neq 0$  dass  $\sqrt{6} \in \mathbb{Q}$ . Für  $\lambda_2 \neq 0, \lambda_3 = 0$  folgt  $\sqrt{2} \in \mathbb{Q}$  sowie für  $\lambda_2 = 0, \lambda_3 \neq 0$  dass  $\sqrt{3} \in \mathbb{Q}$  - allesamt widersprüchliche Aussagen. Es muss also  $\lambda_i = 0 \forall i \in \{1, 2, 3\}$  gelten, woraus die lineare Unabhängigkeit der (eindimensionalen) Vektoren über  $\mathbb{Q}$  folgt.

(a<sub>2</sub>) Da  $2 \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{pmatrix}$  gilt, sind die Vektoren linear abhängig.

(b) Als Matrix geschrieben ergibt das Gleichungssystem

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 3 & t & 11 \\ -1 & -4 & 0 \end{pmatrix}$$

Welches nach Zeilenumformungen auf

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 0 & 4t - 37 & 0 \\ 0 & -1 & 4 \end{pmatrix}$$

führt. Lineare Abhängigkeit ist Gleichbedeutend mit dem Verschwinden der zweiten Zeile (rang < 3) und damit der Bedingung  $4t = 37$  oder  $t = \frac{37}{4}$ .

## Aufgabe 2: Vektorräume

Bestimmen Sie ob die folgenden Teilmengen  $T_i$  Untervektorräume (UVR) der angegebenen Vektorräume sind.

- (a)  $T_1 = \{(x_1, x_2, x_3, x_4)^T \in \mathbb{R}^4 \mid x_2 + x_3 - 2x_4 = 0\} \subset \mathbb{R}^4$
- (b)  $T_2 = \{(x_1, x_2, x_3)^T \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 + x_2 = 1\} \subset \mathbb{R}^3$
- (c)  $T_3 = \{(x_1, \dots, x_n)^T \in \mathbb{R}^n \mid x_1 \in \mathbb{Q}\} \subset \mathbb{R}^n$
- (d)  $T_4 = \{(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 \mid x_1^2 + x_2^4 = 0\} \subset \mathbb{R}^2$
- (e)  $T_5 = \{f \in \text{Abb}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \mid f(x) = f(-x) \forall x \in \mathbb{R}\} \subset \text{Abb}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$

### Lösung

- (a)  $T_1$  ist ein UVR.
- (b)  $T_2$  ist keiner, da z.B.:  $(1, 0, 0)^T \in T_2$  aber  $2 \cdot (1, 0, 0)^T = (2, 0, 0)^T \notin T_2$ .
- (c)  $T_3$  ist ebenfalls kein UVR, da  $\sqrt{2} \cdot (1, 0, \dots, 0)^T \notin T_3$ . Es gibt also ein lineares Vielfaches mit einem Element aus dem zugrundeliegenden Körper ( $\mathbb{R}$ ) eines Vektors der in  $T_3$  liegt welches selbst nicht mehr in  $T_3$  liegt ( $\sqrt{2} \notin \mathbb{Q}$ ).
- (d) Da  $x_1^2 + x_2^4 > 0 \forall (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$  gilt, folgt dass  $(0, 0)$  das einzige Element in  $T_4$  ist. Die Bedingungen an einen Untervektorraum sind also trivial erfüllt. Der Nullvektor ist Teil jedes Vektorraums.
- (e)  $T_5$  ist ein UVR. Die Nullabbildung ist trivial enthalten. Weiter gilt:  $(f+g)(x) = f(x) + g(x) = f(-x) + g(-x) = (f+g)(-x)$  sowie  $(\lambda f)(x) = \lambda \cdot f(x) = \lambda \cdot f(-x) = (\lambda f)(-x)$  da sowohl  $f$  als auch  $g$  in  $T_5$  liegen.

### Aufgabe 3: Erzeugendensysteme und Basis

(a) Sei

$$\mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \mathbf{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \mathbf{v}_4 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Prüfen Sie nun ob  $B := \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  eine Basis des  $\mathbb{R}^{2 \times 2}$  bildet.

(b) Bestimmen Sie eine Basis des von der Menge

$$X := \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

erzeugten UVR  $T = \langle X \rangle$  des  $\mathbb{R}^4$

#### Lösung

(a) Der Vektorraum  $\mathbb{R}^{2 \times 2}$  hat die Dimension 4 (da vier Freiheitsgrade). Es ist daher ausreichend die lineare Unabhängigkeit von  $B$  zu zeigen, da vier linear unabhängige Vektoren eines vierdimensionalen Raumes eine Basis bilden. Machen wir also den Ansatz:

$$\lambda_1 \mathbf{v}_1 + \dots + \lambda_4 \mathbf{v}_4 = \mathbf{0}$$

ausgeschrieben lautet diese Gleichung

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 + \lambda_2 & \lambda_2 + \lambda_3 \\ -\lambda_3 + \lambda_4 & \lambda_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Wir können ablesen, dass  $\lambda_1 = 0$  gelten muss. Damit folgt  $\lambda_2 = 0$  und so müssen auch die restlichen skalare null sein, damit die Gleichung erfüllt ist. Da also die einzige Möglichkeit unseren Ansatz zu erfüllen die Wahl aller  $\lambda_i = 0$  ist, folgt nach der Definition der linearen Unabhängigkeit auch selbige für die Menge  $B$ .  $B$  ist also eine Basis des  $\mathbb{R}^{2 \times 2}$

(b) Um zur Lösung zu gelangen schreibt man die in der Aufgabenstellung gegebenen erzeugenden Vektoren von  $U$  als Zeilen in eine Matrix

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

welche sich auf Zeilenstufenform gebracht folgendermaßen aussieht:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Wir erkennen also, dass die ersten vier Zeilen linear unabhängig sind. Damit sind aber auch die korrespondierenden ersten vier Vektoren von  $X$  linear unabhängig. Also bildet

$$B := \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

eine Basis von  $\langle X \rangle = \mathbb{R}^4$ .

Man kann dieses Verfahren etwas abkürzen: Sobald man erkennt dass die Matrix den Rang 4 hat, weiß man dass der aufgespannte Untervektorraum vierdimensional ist. Deshalb ist eine beliebige Basis des  $\mathbb{R}^4$  als Basis von  $T$  wählbar; etwa die Standardbasis  $E_4 = \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$ .

## Aufgabe 4: Lineare Abbildungen 1

Untersuchen Sie die folgenden Abbildungen auf Linearität

- (a)  $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, (x, y) \mapsto (3x + 2y, x)$
- (b)  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto ax + b$  für  $b \neq 0$  und  $b = 0$ .
- (c)  $\mathbb{Q}^2 \rightarrow \mathbb{R}, (x, y) \mapsto x + \sqrt{2}y$  (über  $\mathbb{Q}$ )
- (d)  $\mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}, z \mapsto \bar{z}$
- (e)  $\text{Abb}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}, f \mapsto f(1)$
- (f)  $\mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}, z \mapsto \bar{z}$  (über  $\mathbb{R}$ )

**Lösung** Es werden mit Ausnahme von Teilaufgabe (e) alle gegebenen Abbildungen mit  $f$  bezeichnet.

- (a) Es gilt  $\forall \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$  und  $\forall (x_1, y_1), (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2$ :

$$\begin{aligned} f(\lambda_1(x_1, y_1) + \lambda_2(x_2, y_2)) &= f(\lambda_1x_1 + \lambda_2x_2, \lambda_1y_1 + \lambda_2y_2) \\ &= (3(\lambda_1x_1 + \lambda_2x_2) + 2(\lambda_1y_1 + \lambda_2y_2), \lambda_1x_1 + \lambda_2x_2) \\ &= \lambda_1(3x_1 + 2y_1, x_1) + \lambda_2(3x_2 + 2y_2, x_2) \\ &= \lambda_1f(x_1, y_1) + \lambda_2f(x_2, y_2) \end{aligned}$$

und somit ist  $F$  linear

- (b) Für  $b \neq 0$  gilt  $f(0) \neq 0$  und somit  $\lambda f(0) = \lambda b \neq b = F(\lambda \cdot 0) = f(0)$  für  $\lambda \neq 1$  also  $\lambda f(0) \neq F(\lambda \cdot 0)$ . Damit ist  $f$  nicht linear. Für  $b = 0$  hingegen ist  $f$  linear, was einfach und nachgerechnet werden kann.
- (c) (c) ist linear, was Analog zu (a) nachgerechnet werden kann
- (d)  $\forall z = x + iy \in \mathbb{C}$  gilt  $f(x + iy) = x - iy$ . Mit  $\lambda = i$  und  $z = i$  gilt

$$F(\lambda \cdot z) = f(i^2) = f(-1) = -1$$

aber

$$\lambda \cdot f(z) = i \cdot f(i) = i \cdot (-i) = 1$$

womit  $F$  nicht linear ist.

- (e) Es bezeichnet  $\varphi$  die gegebene Abbildung und  $f$  ein Element aus  $\text{Abb}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  dem Vektorraum der Funktionen von  $\mathbb{R}$  nach  $\mathbb{R}$ . Die  $\mathbb{R}$ -Linearität folgt unmittelbar aus den Eigenschaften des Vektorraumes und des Körpers der reellen Zahlen. Es gilt

$$\begin{aligned} \varphi(\lambda_1f_1 + \lambda_2f_2) &= (\lambda_1f_1 + \lambda_2f_2)(1) \\ &= (\lambda_1f_1)(1) + (\lambda_2f_2)(1) \\ &= \lambda_1 \cdot f_1(1) + \lambda_2f_2(1) \\ &= \lambda_1 \cdot \varphi(f_1) + \lambda_2 \cdot \varphi(f_2) \end{aligned}$$

womit die Linearität gezeigt ist.

(f) Im Gegensatz zu (d) ist  $f$  über  $\mathbb{R}$  linear. Es gilt für  $z_r = x_r + iy_r$ :

$$\begin{aligned} f(\lambda_1 z_1 + \lambda_2 z_2) &= f(\lambda_1(x_1 + iy_1) + \lambda_2(x_2 + iy_2)) \\ &= f(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 + i(\lambda_1 y_1 + \lambda_2 y_2)) \\ &\stackrel{(*)}{=} \lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 - i(\lambda_1 y_1 + \lambda_2 y_2) \\ &= \lambda_1(x_1 - iy_1) + \lambda_2(x_2 + iy_2) \\ &= \lambda_1 f(z_1) + \lambda_2 f(z_2) \end{aligned}$$

wobei an der stelle (\*) verwendet wurde, dass  $\lambda \in \mathbb{R}$  sein muss. Somit ist  $f$   $\mathbb{R}$ -linear, aber nicht  $\mathbb{C}$ -linear.

## Aufgabe 5: Lineare Abbildungen 2

Gegeben sei die lineare Abbildung  $\varphi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  mit  $\varphi \circ \varphi = \text{id}_{\mathbb{R}^2}$  (d.h.:  $\forall \mathbf{v} \in \mathbb{R}^2$  gilt  $\varphi(\varphi(\mathbf{v})) = \mathbf{v}$ ), aber  $\varphi \neq \pm \text{id}_{\mathbb{R}^2}$  (d.h.  $\varphi \notin \{\mathbf{v} \mapsto \mathbf{v}, \mathbf{v} \mapsto -\mathbf{v}\}$ ). Zeigen Sie Es gibt eine Basis  $B = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2\}$  des  $\mathbb{R}^2$  mit  $\varphi(\mathbf{b}_1) = \mathbf{b}_1$  und  $\varphi(\mathbf{b}_2) = -\mathbf{b}_2$ .

*Hinweis:* Wählen Sie geeignete Vektoren  $\mathbf{v}$  und  $\mathbf{v}'$ . Betrachten Sie dann  $\mathbf{v} + \varphi(\mathbf{v})$  und  $\mathbf{v}' - \varphi(\mathbf{v}')$ .

**Lösung** Wegen  $\varphi \neq \pm \text{id}_{\mathbb{R}^2}$  existiert ein  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^2$  mit  $\varphi(\mathbf{v}) \neq -\mathbf{v}$  also  $\mathbf{v} + \varphi(\mathbf{v}) \neq \mathbf{0}$  und ebenso existiert ein  $\mathbf{v}' \in \mathbb{R}^2$  mit  $\varphi(\mathbf{v}') \neq \mathbf{v}'$  und folglich  $\mathbf{v}' - \varphi(\mathbf{v}') \neq \mathbf{0}$ . Wir setzen  $\mathbf{b}_1 := \mathbf{v} + \varphi(\mathbf{v})$  und  $\mathbf{b}_2 := \mathbf{v}' - \varphi(\mathbf{v}')$ . Es gilt:

$$\begin{aligned}\varphi(\mathbf{b}_1) &= \varphi(\mathbf{v} + \varphi(\mathbf{v})) = \varphi(\mathbf{v}) + \varphi^2(\mathbf{v}) = \varphi(\mathbf{v}) + \mathbf{v} = \mathbf{b}_1 \\ \varphi(\mathbf{b}_2) &= \varphi(\mathbf{v}' - \varphi(\mathbf{v}')) = \varphi(\mathbf{v}') - \varphi^2(\mathbf{v}') = \varphi(\mathbf{v}') - \mathbf{v}' = -\mathbf{b}_2\end{aligned}$$

Nun muss noch gezeigt werden, dass  $\{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2\}$  eine Basis des  $\mathbb{R}^2$  bildet. Wir wählen  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}^2$  so dass  $\alpha\mathbf{b}_1 + \beta\mathbf{b}_2 = \mathbf{0}$  gilt. Dann folgt durch Anwenden dieser Identität

$$\mathbf{0} = \varphi(\mathbf{0}) = \varphi(\alpha\mathbf{b}_1 + \beta\mathbf{b}_2) = \alpha\varphi(\mathbf{b}_1) + \beta\varphi(\mathbf{b}_2) = \alpha\mathbf{b}_1 - \beta\mathbf{b}_2$$

Mit Addition oder Subtraktion der beiden Identitäten kann gefolgert werden kann, dass  $2\alpha\mathbf{b}_1 = \mathbf{0}$  und  $2\beta\mathbf{b}_2 = \mathbf{0}$  womit  $\alpha = \beta = 0$  sein muss. Damit sind  $\mathbf{b}_1$  und  $\mathbf{b}_2$  linear unabhängig und aus Dimensionsgründen eine Basis des  $\mathbb{R}^2$ .