

Übungsaufgaben zur Vorlesung Lineare Algebra und Analytische Geometrie II

Prof. Dr. J. Kramer

Abgabetermin: 07.06.2010 vor der Vorlesung

Bitte beachten:

JEDE Aufgabe auf einem neuen Blatt abgeben.

JEDES Blatt mit Namen, Matrikelnummer und Übungsgruppe versehen.

Serie 8 (40 Punkte)

Aufgabe 1 (10 Punkte)

Die Abbildung $\times : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, welche $x = \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \xi_2 \\ \xi_3 \end{pmatrix}$, $y = \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \\ \eta_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ den Vektor

$$x \times y := \begin{pmatrix} \xi_2 \eta_3 - \xi_3 \eta_2 \\ \xi_3 \eta_1 - \xi_1 \eta_3 \\ \xi_1 \eta_2 - \xi_2 \eta_1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$$

zuordnet, heißt *Vektorprodukt*. Weiter sei $\langle \cdot, \cdot \rangle$ das Standardskalarprodukt des \mathbb{R}^3 .

(a) Zeigen Sie, dass \times eine bilineare Abbildung ist, welche den folgenden Rechenregeln genügt (hierbei seien $x, y \in \mathbb{R}^3$):

(i) $y \times x = -x \times y$, insbesondere $x \times x = 0$,

(ii) $x \times y = 0 \iff x, y$ sind linear abhängig.

(b) Zeigen Sie, dass für $x = \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \xi_2 \\ \xi_3 \end{pmatrix}$, $y = \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \\ \eta_3 \end{pmatrix}$, $z = \begin{pmatrix} \zeta_1 \\ \zeta_2 \\ \zeta_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ die Beziehungen

(i) $\langle x \times y, z \rangle = \det \begin{pmatrix} \xi_1 & \xi_2 & \xi_3 \\ \eta_1 & \eta_2 & \eta_3 \\ \zeta_1 & \zeta_2 & \zeta_3 \end{pmatrix}$,

(ii) $\langle x \times y, x \rangle = \langle x \times y, y \rangle = 0$

gelten.

(c) Beweisen Sie für $x, y \in \mathbb{R}^3$ die Identität

$$\|x \times y\|^2 = \|x\|^2 \cdot \|y\|^2 - \langle x, y \rangle^2.$$

Zeigen Sie damit, dass für $x, y \neq 0$ mit dem Zwischenwinkel γ die Gleichheit

$$\|x \times y\| = \|x\| \cdot \|y\| \cdot \sin(\gamma)$$

gilt. Interpretieren Sie dieses Ergebnis geometrisch.

Aufgabe 2 (10 Punkte)

Es seien $f_j : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ($j = 1, 2$) Drehungen um die ξ_1 -Achse bzw. die ξ_3 -Achse des \mathbb{R}^3 mit der Eigenschaft

$$f_1 : \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \mapsto \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{bzw.} \quad f_2 : \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \mapsto \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

- Zeigen Sie, dass die Hintereinanderausführung $f_1 \circ f_2$ wieder eine Drehung ist.
- Bestimmen Sie die Matrix von $f_1 \circ f_2$ bezüglich der Standardbasis des \mathbb{R}^3 .
- Bestimmen Sie die Drehachse von $f_1 \circ f_2$ sowie den Drehwinkel (im Bogenmaß).

Aufgabe 3 (10 Punkte)

Im Euklidischen Raum \mathbb{R}^3 mit dem Ursprung O seien die Ortsvektoren

$$\overrightarrow{OA} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \overrightarrow{OB} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \overrightarrow{OC} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

gegeben. Die Punkte O, A, B, C bilden die Eckpunkte eines Tetraeders.

- Zeigen Sie, dass es genau zwei lineare Abbildungen $g_j : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ($j = 1, 2$) mit

$$g_j(x) = A_j \cdot x \quad (x \in \mathbb{R}^3)$$

für eine Matrix $A_j \in M_3(\mathbb{R})$ gibt, welche das Tetraeder so auf sich selbst abbilden, dass $g_j(B) = C$ gilt. Geben Sie A_j ($j = 1, 2$) an.

- Zeigen Sie, dass die Abbildungen g_1 und g_2 orthogonal sind. Ermitteln Sie alle Fixpunkte von g_1 und g_2 .
- Sind die Abbildungen g_1, g_2 Drehungen? Bestimmen Sie ggf. die Drehachse sowie den Drehwinkel (im Bogenmaß).

Aufgabe 4 (10 Punkte)

- Es seien $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ ein Euklidischer Vektorraum und $n \in V$ ein normierter Vektor. Zeigen Sie, dass die Spiegelung $s : V \rightarrow V$ an dem zu n senkrechten Unterraum $U \subset V$ durch die Vorschrift

$$s(x) = x - 2\langle x, n \rangle \cdot n \quad (x \in V)$$

gegeben ist.

- Es seien $(\mathbb{R}^3, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ der \mathbb{R}^3 mit dem Standardskalarprodukt und

$$n = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}.$$

Bestimmen Sie die Matrix der Spiegelung s an der zu n senkrechten Ebene E bezüglich der Standardbasis des \mathbb{R}^3 .