

Übungsaufgaben zur Vorlesung
Lineare Algebra und Analytische Geometrie II

Übungsserie 6

Abgabe am 11.06.2018

Hinweise zur Abgabe der Übungsaufgaben:

- Lösen Sie jede Aufgabe auf einem separaten Blatt.
- Versehen Sie jedes Blatt mit Ihrem Namen, der Matrikelnummer und der Nummer Ihrer Übungsgruppe (Mo./Di./Mi.).
- Sie sollten die Lösungen in **Gruppen, bestehend aus (in der Regel) drei, maximal vier Studierenden**, abgeben.
- Die Aufgaben werden Montags **vor** der Vorlesung abgegeben. Verspätete oder elektronische Abgaben werden **nicht** akzeptiert.
- Achten Sie auf **gut nachvollziehbare Darstellungen der Lösungs- bzw. Beweisschritte**.

1. (a) Weisen Sie nach, dass \mathbb{R}^2 mit

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad \left\langle \begin{pmatrix} x_u \\ y_u \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_v \\ y_v \end{pmatrix} \right\rangle = x_u x_v + x_u y_v + y_u x_v + 2 y_u y_v$$

ein euklidischer Vektorraum ist.

4 Pkt.

- (b) Beweisen Sie, dass für beliebige Vektoren \vec{u} und \vec{v} eines euklidischen Vektorraumes und beliebige $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ gilt: $\|\lambda \vec{u} + \mu \vec{v}\| \leq |\lambda| \cdot \|\vec{u}\| + |\mu| \cdot \|\vec{v}\|$.

2 Pkt.

2. (a) Beweisen Sie, dass für beliebige Vektoren \vec{u} und \vec{v} eines euklidischen Vektorraumes gilt: $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \frac{1}{4} \|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \frac{1}{4} \|\vec{u} - \vec{v}\|^2$.

2 Pkt.

- (b) Gegeben sind in \mathbb{R}^3 die Basis $B = \{\vec{b}_1; \vec{b}_2; \vec{b}_3\}$ mit $\vec{b}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{b}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{b}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ und

bezüglich dieser Basis ein Skalarprodukt durch die Gramsche Matrix $A = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 2 \\ 2 & 2 & 5 \end{pmatrix}$.

Bestimmen Sie die Gramsche Matrix des so gegebenen Skalarproduktes bezüglich der Standardbasis B_0^3 und berechnen Sie das dadurch bestimmte Skalarprodukt der Vektoren $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ und $\vec{y} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$.

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{y} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

5 Pkt.

3. Beweisen Sie die folgende Ergänzung der Cauchy-Schwarzschen Ungleichung:

Genau dann, wenn zwei Vektoren \vec{u} und \vec{v} eines euklidischen Vektorraumes linear abhängig sind, gilt $|\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle| = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|$.

5 Pkt.

4. Zeigen Sie, dass die folgenden „Rechenregeln“ für Skalarprodukte falsch sind.

2 Pkt.

(i) $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle \cdot \vec{w} = \vec{u} \cdot \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$

(ii) $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle^2 = \vec{u}^2 \cdot \vec{v}^2$

Lösungen bzw. Lösungsskizzen

Hinweis: Die folgenden Lösungen bzw. Lösungsskizzen sind teilweise nur als Hinweise für die Korrektoren geschrieben und daher teilweise keine vollständigen Lösungen.

1a. Es gilt für beliebige $\vec{u} = \begin{pmatrix} x_u \\ y_u \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} x_v \\ y_v \end{pmatrix}$, $\vec{w} = \begin{pmatrix} x_w \\ y_w \end{pmatrix}$:

$$\begin{aligned} \text{B1. } \langle \vec{u} + \vec{v}, \vec{w} \rangle &= (x_u + x_v) x_w + (x_u + x_v) y_w + (y_u + y_v) x_w + 2(y_u + y_v) y_w \\ &= x_u x_w + x_u y_w + y_u x_w + 2 y_u y_w \\ &\quad + x_v x_w + x_v y_w + y_v x_w + 2 y_v y_w \\ &= \langle \vec{u}, \vec{w} \rangle + \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \langle \lambda \vec{u}, \vec{v} \rangle &= \lambda x_u x_v + \lambda x_u y_v + \lambda y_u x_v + 2 \lambda y_u y_v \\ &= \lambda (x_u x_v + x_u y_v + y_u x_v + 2 y_u y_v) = \lambda \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{B2. } \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle &= x_u x_v + x_u y_v + y_u x_v + 2 y_u y_v \\ &= x_v x_u + y_v x_u + x_v y_u + 2 y_v y_u = \langle \vec{v}, \vec{u} \rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{B3. } \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle &= x_u x_u + x_u y_u + y_u x_u + 2 y_u y_u = x_u^2 + 2 x_u y_u + 2 y_u^2 \\ &= (x_u + y_u)^2 + y_u^2 \end{aligned}$$

Da $\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle$ die Summe zweier Quadrate reeller Zahlen ist, gilt $\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle \geq 0$ für beliebige \vec{u} . Damit $\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle = 0$ ist, müssen $(x_u + y_u)$ sowie y_u und damit auch x_u Null sein. Somit gilt $\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle = 0$ nur, wenn \vec{u} der Nullvektor ist.

Durch \langle, \rangle ist somit eine positiv definite symmetrische Bilinearform gegeben, mit der \mathbb{R}^2 zu einem euklidischen Vektorraum wird.

1b. Nach der Dreiecksungleichung ist $\|\lambda \vec{u} + \mu \vec{v}\| \leq \|\lambda \vec{u}\| + \|\mu \vec{v}\|$.

Außerdem ist $\|\lambda \vec{u}\| = \sqrt{\langle \lambda \vec{u}, \lambda \vec{u} \rangle} = \sqrt{\lambda^2 \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle} = |\lambda| \cdot \|\vec{u}\|$ und analog $\|\lambda \vec{v}\| = |\lambda| \cdot \|\vec{v}\|$. Also gilt $\|\lambda \vec{u} + \mu \vec{v}\| \leq |\lambda| \cdot \|\vec{u}\| + |\mu| \cdot \|\vec{v}\|$.

$$\begin{aligned} \text{2a. } \frac{1}{4} \|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \frac{1}{4} \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 &= \frac{1}{4} \langle (\vec{u} + \vec{v}), (\vec{u} + \vec{v}) \rangle - \frac{1}{4} \langle (\vec{u} - \vec{v}), (\vec{u} - \vec{v}) \rangle \\ &= \frac{1}{4} (\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle + \langle \vec{v}, \vec{v} \rangle + 2\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle) - \frac{1}{4} (\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle + \langle \vec{v}, \vec{v} \rangle - 2\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle) = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle. \end{aligned}$$

2b. Man schreibt zunächst die Transformationsmatrix $T_{E_3}^B = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ auf und erhält daraus

durch Invertieren $T_B^{B_0^3} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -1 & 4 & -2 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$. Die Gramsche Matrix des durch A gegebenen Skalarproduktes bezüglich der Standardbasis erhält man durch

$A_{(E_3)} = \left(T_B^{B_0^3}\right)^T \circ A \circ T_B^{B_0^3}$, also

$$A_{(B_0^3)} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -1 & 4 & -2 \\ 1 & -2 & 0 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 4 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 2 \\ 2 & 2 & 5 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -1 & 4 & -2 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & -8 & 3 \\ -8 & 37 & -20 \\ 3 & -20 & 12 \end{pmatrix}.$$

Damit lässt sich nun das Skalarprodukt der beiden gegebenen Vektoren berechnen:

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = (\vec{x})^T \circ A_{(B_0^3)} \circ \vec{y} = (1; 2; 3) \circ \begin{pmatrix} 4 & -8 & 3 \\ -8 & 37 & -20 \\ 3 & -20 & 12 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = 12.$$

3. (\Rightarrow) Ist \vec{u} der Nullvektor, so gilt die Behauptung wegen $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = 0$ und $\|\vec{v}\| = 0$ trivialerweise. Anderenfalls existiert wegen der linearen Abhängigkeit von \vec{u} und \vec{v} eine reelle Zahl λ mit $\vec{v} = \lambda \vec{u}$. Damit ist

$$\begin{aligned} |\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle|^2 &= \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle^2 = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle \cdot \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \langle \vec{u}, \lambda \vec{u} \rangle \cdot \langle \vec{u}, \lambda \vec{u} \rangle = \lambda \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle \cdot \lambda \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle = \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle \cdot \lambda^2 \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle \\ &= \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle \cdot \langle \lambda \vec{u}, \lambda \vec{u} \rangle = \|\vec{u}\|^2 \cdot \|\lambda \vec{u}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \cdot \|\vec{v}\|^2, \end{aligned}$$

also $|\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle| = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|$.

(\Leftarrow) Wir können $\vec{u} \neq \vec{v}$ und $\vec{v} \neq \vec{0}$ voraussetzen, anderenfalls ist die lineare Abhängigkeit von \vec{u} und \vec{v} bereits klar.

Wir setzen $\lambda := \langle \vec{v}, \vec{v} \rangle$ und $\mu := -\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$. Es ist $\lambda > 0$ wegen $\vec{v} \neq \vec{0}$.

Falls $|\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle| = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|$, so gilt

$$\begin{aligned} 0 &= \lambda (\|\vec{u}\|^2 \cdot \|\vec{v}\|^2 - \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle^2) = \lambda (\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle \cdot \langle \vec{v}, \vec{v} \rangle - \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle^2) = \lambda (\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle \cdot \langle \vec{v}, \vec{v} \rangle - 2\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle^2 + \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle^2) \\ &= \lambda^2 \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle + 2\lambda\mu \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + \mu^2 \langle \vec{v}, \vec{v} \rangle = \langle \lambda\vec{u} + \mu\vec{v}, \lambda\vec{u} + \mu\vec{v} \rangle. \end{aligned}$$

Aus $\langle \lambda\vec{u} + \mu\vec{v}, \lambda\vec{u} + \mu\vec{v} \rangle = 0$ folgt wegen B3 (Definition pos. def. symm. BLF) $\lambda\vec{u} + \mu\vec{v} = \vec{0}$; wegen $\lambda > 0$ sind \vec{u} und \vec{v} also linear abhängig.

Bewertung: (\Rightarrow): 2 Pkt.; (\Leftarrow): 3 Pkt.

4. Geeignete Gegenbeispiele sind u.a.:

(i) $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, also $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle \cdot \vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ und $\vec{u} \cdot \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$;

(ii) $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, damit gilt $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle^2 = 0$ und $\vec{u}^2 \cdot \vec{v}^2 = 1$.