

# Zweite Klausur zur Linearen Algebra I

Wintersemester 2009

Universität Heidelberg  
Mathematisches Institut  
Dr. D. Vogel  
Michael Maier

**Lösung**

## Aufgabe 1.

- a) Falsch:  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, x \mapsto x \cdot e_1$  ist injektiv, da  $\text{Kern}(f) = \{0\}$ . Aber  $f$  ist nicht surjektiv, da  $e_2 \notin \text{Bild}(f)$ .
- b) Falsch: Für  $n = 2$  und  $K = \mathbb{Q}$  gilt
- $$\det(E_{11} + E_{22}) = \det(E_2) = 1 \neq 0 = 0 + 0 = \det(E_{11}) + \det(E_{22})$$
- c) Wahr: Hat  $\phi$  den Eigenwert  $c$ , so gibt es ein  $v \in V \setminus \{0\}$ , so dass  $\phi(v) = c \cdot v$ . Wäre  $c = 0$ , so wäre  $v \in \text{Kern}(\phi) \neq \{0\}$  und damit  $\phi$  nicht bijektiv. Dann gilt  $\phi^{-1}(c \cdot v) = \phi^{-1}(\phi(v)) = \text{id}(v) = v = c^{-1} \cdot (c \cdot v)$  und damit ist  $c \cdot v \in V \setminus \{0\}$  ein Eigenvektor zum Eigenwert  $c^{-1}$  von  $\phi^{-1}$ .
- d) Wahr: Sind die Zeilen einer  $m \times n$  Matrix  $A$  linear unabhängig, dann ist die Dimension des von den Zeilen aufgespannten Untervektorraumes gerade  $m$ . Da dies gerade der Rang ist, hat das Bild also Dimension  $m$  und die Abbildung ist also surjektiv.

## Aufgabe 2.

- a) Wir wissen, dass  $(\text{GL}(2, K), \cdot)$  eine Gruppe ist. Weiter gilt  $U \subset \text{GL}(2, K) = \{A \in M(2 \times 2, K) \mid \det(A) \neq 0\}$  und wir können also das Untergruppenkriterium nutzen:

$E_2 \in U \neq \emptyset$ , da  $\det(E_2) = 1$ .

Sei  $A = \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & c \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} d & 0 \\ e & f \end{pmatrix} \in U$ , dann gilt

$$AB^{-1} = \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d & 0 \\ e & f \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & c \end{pmatrix} \underbrace{\frac{1}{df}}_{=\det(B)^{-1}=1} \begin{pmatrix} f & 0 \\ -e & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} af & 0 \\ bf - ce & cd \end{pmatrix}$$

wieder eine untere Dreiecksmatrix!

Außerdem gilt  $\det(AB^{-1}) = \det(A) \det(B)^{-1} = 1$  und damit dann  $AB^{-1} \in U$ . Damit ist  $U$  eine Untergruppe von  $(\text{GL}(2, K), \cdot)$  und damit  $(U, \cdot)$  eine Gruppe.

Statt das Untergruppenkriterium zu verwenden ist es natürlich auch möglich die Assoziativität zu begründen und zu zeigen, dass die Einheitsmatrix in  $U$  liegt und das neutrale Element ist. Ähnlich wie oben ergibt sich dann die Abgeschlossenheit (d.h. die Wohldefiniertheit der Verknüpfung) und dass die Inversen wieder in  $U$  liegen.

- b) In diesem Fall gilt  $\mathbb{F}_2^\times = \{1\}$  und damit ist  $U = \left\{ E_2, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \right\}$ . Mit der Einheitsmatrix kommutiert jede Matrix, ebenso, wie jede Matrix mit sich selbst. Da dies bereits alle Fälle abdeckt, handelt es sich also in diesem Fall um eine kommutative Gruppe.

### Aufgabe 3.

- a) Da  $\phi \neq 0$  gibt es ein  $v \in V$  mit  $\phi(v) \neq 0(v) = 0$ . Da das Bild ein Untervektorraum von  $K$  ist, folgt daraus:  $1 \geq \dim(\text{Bild}(\phi)) \geq \dim(K) = 1$ . Also ist  $\text{Bild}(\phi) = K$  und es handelt sich um eine surjektive Abbildung. Aus der Dimensionsformel ergibt sich dann

$$\dim(\text{Kern}(\phi)) = \dim(V) - \dim(\text{Bild}(\phi)) = n - 1$$

(für  $\psi$  analog).

- b)  $(\phi, \psi)$  l.a.  $\Leftrightarrow \exists a, b \in K : 0 = a\phi + b\psi$  und  $(a, b) \neq (0, 0)$   
 $\stackrel{\phi, \psi \neq 0}{\Leftrightarrow} \exists a, b \in K^\times : -a\phi = b\psi \Leftrightarrow \exists c \in K^\times : c\phi = \psi$

Aus  $(\phi, \psi)$  l.a. ergibt sich damit:

$$\forall v \in \text{Kern}(\phi) : \psi(v) = c\phi(v) = c \cdot 0 = 0 \Rightarrow v \in \text{Kern}(\psi)$$

und

$$\begin{aligned} \forall w \in \text{Kern}(\psi) : \phi(w) = c^{-1}\psi(w) = c^{-1} \cdot 0 = 0 \Rightarrow w \in \text{Kern}(\phi) \\ \Rightarrow \text{Kern}(\phi) = \text{Kern}(\psi) \end{aligned}$$

Gilt  $\text{Kern}(\phi) = \text{Kern}(\psi)$ , so können wir von diesem Untervektorraum eine Basis  $(v_1, \dots, v_{n-1})$  wählen. Diese lässt sich durch einen beliebigen Vektor  $v_n \in V \setminus \text{Kern}(\phi)$  zu einer Basis von  $V$  ergänzen.

Dann gilt  $\phi(v_n), \psi(v_n) \in K^\times$  und wir definieren  $c := \frac{\psi(v_n)}{\phi(v_n)} \in K^\times$ .

Für  $v = \sum_{i=1}^n a_i v_i \in V$  beliebig gilt:

$$\psi(v) = \sum_{i=1}^n a_i \psi(v_i) = a_n \psi(v_n) = a_n c \phi(v_n) = c \sum_{i=1}^n a_i \phi(v_i) = c \phi(v)$$

Daraus folgt  $\psi = c\phi$  und damit an obiger Überlegung  $(\phi, \psi)$  l.a..

### Aufgabe 4.

Benutzen wir z.B. den Algorithmus aus der Lösung zur Aufgabe 46:

1. Bilde aus  $u_1, u_2, u_3, w_1, w_2, w_3, w_4$  eine Matrix  $A \in M(4 \times 7, \mathbb{R})$ , indem die Vektoren in die Spalten geschrieben werden.

$$A := \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 2 & 1 & 1 & -4 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & -1 & -2 & -6 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & -1 & -4 \end{pmatrix}$$

2. Bestimme durch den Gauß-Algorithmus eine Basis  $(v'_1, \dots, v'_o)$  von  $\text{Lös}(A, 0)$ .

$$\begin{aligned}
 & \begin{pmatrix} -1 & 1 & 3 & 2 & 1 & 1 & -4 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & -1 & -2 & -6 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & -1 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{\uparrow \downarrow \\ \uparrow \downarrow}} 1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & -1 & -2 & -6 \\ 0 & 2 & 3 & 3 & 0 & -1 & -10 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & -1 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{\uparrow -1 \\ \downarrow -2 \\ \downarrow -1}} -1} \\
 & \xrightarrow{\substack{\uparrow \downarrow \\ \uparrow \downarrow}} -3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & -2 & -3 & -5 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & -2 & -3 & -8 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & -2 & -3 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{\uparrow \downarrow \\ \uparrow \downarrow}} -1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & -2 & -3 & -5 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & -2 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 3 & 1 \end{pmatrix} \\
 & \xrightarrow{\substack{\uparrow \downarrow \\ \uparrow \downarrow}} -3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & -2 & -3 & -5 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & -2 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 3 & 1 \end{pmatrix} \text{SZSF}
 \end{aligned}$$

Daraus ergibt sich eine Basis von  $\text{Lös}(A, 0)$  wie folgt:  $\left( \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -3 \\ -2 \\ -2 \\ 3 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -5 \\ -2 \\ -3 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$

3. Von jedem dieser Vektoren  $v'_i$  nimm die ersten 3 Komponenten  $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$  und bilde so  $v_i := \sum_{j=1}^n \alpha_j u_j$ .

$$\begin{aligned}
 & \left( -2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 0 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - 1 \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, -3 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - 2 \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, -5 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - 3 \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \\
 & \left( \underbrace{\begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}}_{=:v_1}, \underbrace{\begin{pmatrix} -5 \\ -5 \\ -2 \\ -4 \end{pmatrix}}_{=:v_2}, \underbrace{\begin{pmatrix} -6 \\ -7 \\ -2 \\ -5 \end{pmatrix}}_{=:v_3} \right)
 \end{aligned}$$

4. Aus dem Erzeugendensystem  $(v_1, \dots, v_o)$  von  $U \cap W$  erzeugt man eine Basis von  $U \cap W$ .

Man sieht direkt, dass  $v_1 + v_2 = v_3$  und dass  $(v_1, v_2)$  l.u. sind. Also ist  $(v_1, v_2)$  eine Basis und  $U \cap W$ .

Aus dem Gaußalgorithmus sieht man zusätzlich, dass das Erzeugendensystem von  $U$  sogar schon eine Basis ist, also gilt  $\dim U = 3$ . Außerdem sind die ersten vier Spalten von  $A$  l.u., die Summe  $U + W$  ist also vierdimensional.

Die Dimensionsformel liefert dann  $\dim U + \dim W = \dim(U + W) + \dim(U \cap W)$ , woraus sich  $\dim W = 3$  ergibt.

### Aufgabe 5.

- a) Wählen wir eine Basis  $(u_1, \dots, u_i)$  von  $U$  und  $(w_1, \dots, w_j)$  von  $W$ . Wegen  $U \cap W = \{0\}$  ist dann  $(u_1, \dots, u_i, w_1, \dots, w_j)$  l.u. und wegen  $U + W = V$  ein Erzeugendensystem von  $V$  (d.h. also eine Basis von  $V$  und  $i + j = n$ ). Definieren wir  $\pi(u_1) = u_1, \dots, \pi(u_i) = u_i, \pi(w_1) = \dots = \pi(w_j) = 0$ , so ergibt sich eine eindeutig bestimmte lineare Abbildung  $\pi$  daraus. Diese hat  $\text{Bild}(\pi) = \text{Lin}(\pi(u_1), \dots, \pi(u_i), \pi(w_1), \dots, \pi(w_j)) = \text{Lin}(u_1, \dots, u_i, 0, \dots, 0) = U$  und  $\text{Kern}(\pi) = W$ , da  $(u_1, \dots, u_i)$  l.u. ist. Da  $\pi$  und  $\pi^2$  die Basis  $(u_1, \dots, u_i, w_1, \dots, w_j)$  gleich abbilden und beide Abbildungen linear sind folgt  $\pi = \pi^2$ . Das zeigt die Existenz.

Ist andersrum  $\tau$  ein weiterer Projektor mit der gegebenen Eigenschaft und  $u_1, \dots, u_i, w_1, \dots, w_j$  wie eben. Dann gilt  $u_1, \dots, u_i \in \text{Bild}(\tau)$  und damit gibt es  $v_1, \dots, v_i \in V$  mit  $\tau(v_1) = u_1, \dots, \tau(v_i) = u_i$ . Daraus folgt  $\tau(u_1) = \tau^2(v_1) \stackrel{\text{Proj.}}{=} \tau(v_1) = u_1$  ( $u_2, \dots$  analog). Also stimmt  $\tau$  auf der Basis  $(u_1, \dots, u_i, w_1, \dots, w_j)$  mit dem oben konstruierten  $\pi$  überein und ist somit eindeutig.

- b) Es gilt  $\dim U = 2, \dim W = 1$  und es bleibt also aus Dimensionsgründen zu zeigen, dass  $U \cap W = \{0\}$ . Dies bestimmen wir über den Gaußalgorithmus (mitsamt der Inversen, die wir später in der c) brauchen werden).

$$\left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightsquigarrow \dots \rightsquigarrow \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -4 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 7 & -3 & 1 \end{array} \right)$$

Der Lösungsraum ist trivial, also die drei Vektoren l.u. und damit die Summe von  $U$  und  $V$  direkt.

- c) Aus b) wissen wir, dass  $\left( \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right) =: \mathcal{B}$  eine Basis von  $\mathbb{Q}^3$  ist.

Das gesuchte  $\pi$  hat bezüglich dieser die folgende einfache Gestalt:

$$M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(\pi) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Dann erhalten wir dessen Darstellung bzgl.  $(e_1, e_2, e_3) =: \mathcal{S}$  durch Basiswechsel:

$$M_{\mathcal{S}}^{\mathcal{S}}(\pi) = T_{\mathcal{S}}^{\mathcal{B}} M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(\pi) \underbrace{T_{\mathcal{B}}^{\mathcal{S}}}_{=(T_{\mathcal{S}}^{\mathcal{B}})^{-1}} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \\ -1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -4 & 2 & -1 \\ -2 & 1 & 0 \\ 7 & -3 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6 & 3 & -1 \\ -14 & 7 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$