

## Basisprüfung Lineare Algebra

Datum	Samstag, 24. August 2019	Note

1	2	3	4	5	6	Total	Bonus	
6 P	6 P	6 P	6 P	6 P	6 P	36 P	Übungen	Anz. Blätter

*Auf die Aufgaben dürfen Sie erst auf Anweisung des Assistenten umblättern! Sie können die Hinweise jedoch jetzt durchlesen.*

### Allgemeine Hinweise:

- Kleben Sie das Etikett mit Ihrem Namen oben auf dem grossen leeren Feld auf.
- Prüfungsdauer: **120 Minuten**.
- Erlaubte Hilfsmittel: **Keine**.
- Alle Aufgaben werden gleich gewichtet (jeweils 6 Punkte).
- Begründen Sie Ihre Aussagen. Nicht motivierte Lösungen werden nicht akzeptiert! Davon ausgenommen ist nur Aufgabe 6 (Multiple-Choice-Aufgabe).
- Tragen Sie die Lösung von Aufgabe 6 (Multiple-Choice-Aufgabe) auf dem Extrablatt (letzte Seite dieser Prüfung) ein.

- Beginnen Sie jede der sechs Aufgaben auf einer neuen Seite und schreiben Sie Ihren Namen auf **alle** Blätter.
- Bitte nicht mit Bleistift / Rot / Grün schreiben!
- Versuchen Sie, Ihren Lösungsweg möglichst klar darzustellen, und arbeiten Sie sorgfältig.

### **Vor dem Start der Prüfung:**

- Ein Etikett mit Ihrem Namen sollte auf dem Couvert sein und das zweite Etikett auf der vordersten Seite der Prüfungsaufgaben.
- Schalten Sie Ihr Handy aus und verstauen Sie es in Ihrer Tasche.
- Legen Sie Ihre **Legi** auf den Tisch.
- Legen Sie genug leere Blätter auf dem Tisch bereit, sodass Sie nicht mehr zur Tasche greifen müssen.

### **Am Ende der Prüfung:**

- Geben Sie die Prüfungsaufgaben und auch Ihre Antworten gemeinsam in das Couvert.
- Kleben Sie das leere Etikett auf die Lasche des Couverts, sodass das Couvert versiegelt ist, und unterschreiben Sie auf das Etikett. (Benutzen Sie *nicht* die Kleblasche des Couverts.)
- Warten Sie bis alle Prüfungen gezählt sind.

Bei Fragen und Unklarheiten fragen Sie die anwesenden Assistenten.

Viel Erfolg!

**Notenskala:** Die maximal erreichbare Punktzahl ist 36. Für die Note 6.00 benötigen Sie mindestens 34 und für die Note 4.00 mindestens 17 Punkte.

## Extrablatt: Aufgabe 6

Name: \_\_\_\_\_

Tragen Sie auf dieses Extrablatt die Lösungen zu den “Richtig oder Falsch”-Fragen aus Aufgabe 6 ein, indem Sie das Kästchen **ankreuzen**, welches der korrekten Antwort entspricht. Tragen Sie oben Ihren Namen ein.

**Bewertungsschema:** Jede *korrekte* Antwort gibt einen Punkt, jedes *nicht korrekt gesetzte* Kreuz gibt einen Punkt Abzug. Für jede Teilaufgabe, für die *kein Kreuz* gemacht wurde, gibt es 0 Punkte. Die Summe der Punktzahlen für die ganze Aufgabe 6 wird, falls negativ, auf 0 aufgerundet.

Teilaufgabe	Richtig	Falsch
a)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
b)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
c)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
d)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
e)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
f)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

**Siehe nächstes Blatt!**

1. [6 Punkte] Gegeben sei die Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 8 & 4 \\ 4 & -4 & 7 \\ 8 & 1 & -4 \end{bmatrix}.$$

- Zeigen Sie, dass die Spaltenvektoren von  $A$  orthogonal sind.
- Zeigen Sie, dass die Spaltenvektoren von  $A$  linear unabhängig sind.
- Geben Sie eine QR-Zerlegung von  $A$  an.

2. [6 Punkte] Gegeben sei das Differentialgleichungssystem erster Ordnung  $\dot{y} = Ay$ , wobei

$$A = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -2 & 0 & -2 \\ 1 & -2 & 1 \end{bmatrix}.$$

- Bestimmen Sie eine Transformationsmatrix  $T$  und eine Diagonalmatrix  $D$ , so dass  $A = TDT^{-1}$ .
- Bestimmen Sie die allgemeine Lösung des Differentialgleichungssystems  $\dot{y} = Ay$ , indem Sie die neuen Variablen  $x(t) = T^{-1}y(t)$  einführen.
- Bestimmen Sie die spezielle Lösung des Differentialgleichungssystems  $\dot{y} = Ay$  zu den Anfangsbedingungen

$$y(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

3. [6 Punkte] Gegeben sei die Matrix  $A$  und der Vektor  $b$  wie folgt:

$$A = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 5 \\ 10 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Wir wollen die Singulärwertzerlegung von  $A$  finden, also  $A = U\Sigma V^T$ .

- Bestimmen Sie  $\Sigma$ .
- Bestimmen Sie  $V$  und  $U$ .
- Berechnen Sie  $\min_{v \in \mathbb{R}^1} \|Av - b\|_2$  und geben Sie ein  $x$  an, sodass  $\|Ax - b\|_2 = \min_{v \in \mathbb{R}^1} \|Av - b\|_2$ .

4. [6 Punkte] Seien  $\mathcal{G}_3 = \text{span}\{1, t, t^2\}$  und  $\mathcal{U}_3 = \text{span}\{1, t, t^2\}$  zwei Vektorräume von Polynomen. Betrachten Sie die folgende Abbildung  $\mathcal{A}$  von  $\mathcal{G}_3$  nach  $\mathcal{U}_3$ :

$$\begin{aligned} \mathcal{A}: \mathcal{G}_3 &\longrightarrow \mathcal{U}_3 \\ x(t) &\longmapsto x(0) + t \cdot x'(0) + \frac{1}{2}t^2 \cdot x''(0), \end{aligned}$$

das heisst, für  $x \in \mathcal{G}_3$  ist  $\mathcal{A}x \in \mathcal{U}_3$  gegeben durch  $(\mathcal{A}x)(t) = x(0) + t \cdot x'(0) + \frac{1}{2}t^2 \cdot x''(0)$ .

- a) Zeigen Sie, dass  $\mathcal{A}$  eine lineare Abbildung ist.
- b) Durch welche Matrix  $A$  wird  $\mathcal{A}$  beschrieben bezüglich der Monomialbasis in den beiden Räumen  $\mathcal{G}_3$  und  $\mathcal{U}_3$ ?
- c) Zeigen Sie, dass  $\{p_1, p_2, p_3\}$  und  $\{q_1, q_2, q_3\}$  Basen von  $\mathcal{G}_3$  beziehungsweise  $\mathcal{U}_3$  sind, wobei

$$p_1(t) = 1 + t, \quad p_2(t) = 1 - t, \quad p_3(t) = 1 + t + t^2,$$

und

$$q_1(t) = t, \quad q_2(t) = 1 + t^2, \quad q_3(t) = 1 - t^2.$$

- d) Welches ist die neue Matrix  $B$ , durch die  $\mathcal{A}$  nach dem Basiswechsel in die neuen Basen  $\{p_1, p_2, p_3\}$  und  $\{q_1, q_2, q_3\}$  aus Teilaufgabe c) beschrieben wird?

5. [6 Punkte] Seien  $A, B, C \in \mathbb{C}^{n \times n}$ . Zeigen Sie die folgende Aussage:

Es gilt  $AB = AC$ , genau dann wenn gilt  $A^H AB = A^H AC$ .

6. [6 Punkte] Multiple-Choice: Auf dem Extrablatt "Richtig" oder "Falsch" ankreuzen.

a) Der folgende Code beschreibt einen Algorithmus in Matlab mit Input A:

```
>>[m, n] = size(A);  
>>B = zeros([m, n]);  
>>C = zeros([n, n]);  
>>for j = 1 : m  
>>    vj = A(:, j);  
>>    for i = 1 : j  
>>        C(i, j) = B(:, i).' * A(:, j);  
>>        vj      = vj - C(i, j) * B(:, i);  
>>    end  
>>    C(j, j) = norm(vj);  
>>    B(:, j) = vj / C(j, j);  
>>end
```

Dieser Algorithmus beschreibt ein Verfahren zur Diagonalisierung der Matrix A.

b) Sei  $A$  eine reelle  $n \times n$  Matrix, dessen Kern die Dimension 0 hat.

Somit ist  $\det(A) \neq 0$ .

c) Seien  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$  gegeben. Falls  $m < n$ , dann hat das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$  mindestens eine Lösung  $x \in \mathbb{R}^n$ .

d) Seien  $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$  symmetrische Matrizen, und sei  $A$  zusätzlich invertierbar.

Dann ist  $A^{-1}B$  symmetrisch.

e) Sei  $A$  eine reelle, invertierbare  $n \times n$  Matrix, und sei  $I + A$  invertierbar.

Dann ist  $(I + A)^{-1} = I - A^{-1}$ .

f) Die reelle  $n \times n$  Matrix  $A$  hat  $n$  reelle Eigenwerte  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ .

Somit gilt  $\det(A^{-1}) = 1/(\lambda_1 \cdot \dots \cdot \lambda_n)$ .