

Diplomvorprüfung in Mathematik I (Lineare Algebra) – Fahrzeugtechnik

Arbeitszeit: 90 Minuten,
 Hilfsmittel: Formelsammlung, Skripten, Bücher, Taschenrechner ohne Matrizenalgebra
 Aufgabensteller: Kloster, Pöschl, Plöching, v. Tapavicza
!! WICHTIG: Alle Rechnungen und Ergebnisse auf diesem Arbeitsblatt eintragen!!
Das Ergebnis allein zählt nicht. Der Rechenweg muss erkennbar sein!!

Name: _____ Geb.- Datum _____ Punkte: (/ 40)
 Vorname: _____ Stud.- Gruppe _____ Korr: _____
 Raum/Platz-Nr: _____ Aufsicht: _____ Note: _____

Aufgabe 1: (Matrizenprodukte max = 8 Punkte) (/ 8)

Gegeben sind die Matrizen::

$$A_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \end{bmatrix} \quad A_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix} \quad A_3 = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 0 & 1 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \quad A_4 = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -3 & 5 \end{bmatrix} \quad A_5 = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 5 \\ 2 & -4 & 3 \end{bmatrix}$$

$\frac{1}{2}$
 $8 \times$

$A_1 \cdot A_3; A_4 \cdot A_2; A_4 \cdot A_5; A_3 \cdot A_2; A_3 \cdot A_5; A_3 \cdot A_4; A_5 \cdot A_3; A_2 \cdot A_1$
 Geben Sie an, welche Matrixprodukte $A_i \cdot A_j$ möglich sind und berechnen Sie diese!

$\frac{1}{2}$ $A_1 \cdot A_3$	$\begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 0 & 1 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{2}$ $A_4 \cdot A_2$	$\begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{2}$ $A_4 \cdot A_5$	$\begin{bmatrix} 3 & 1 & 5 \\ 2 & -4 & 3 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{2}$ $A_3 \cdot A_2$	$\begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix}$
$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -4 \\ -3 & 5 & -21 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -4 \\ -3 & 5 & -21 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 7 & -7 & 11 \\ -3 & 5 & 1 & -23 & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 & 5 & -9 \\ 0 & 1 & -3 \\ 2 & 4 & -8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 & 5 & -9 \\ 0 & 1 & -3 \\ 2 & 4 & -8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix}$
$\frac{1}{2}$ $A_3 \cdot A_5$	$\begin{bmatrix} 3 & 1 & 5 \\ 2 & -4 & 3 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{2}$ $A_3 \cdot A_4$	$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -3 & 5 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{2}$ $A_5 \cdot A_3$	$\begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 0 & 1 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -2 \\ 1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -2 \\ 1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$
$\begin{bmatrix} 3 & 5 & 19 & -17 & 30 \\ 0 & 1 & 2 & -4 & 3 \\ 2 & 4 & 14 & -14 & 22 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 & 5 & -12 & 31 \\ 0 & 1 & -3 & 5 \\ 2 & 4 & -10 & 24 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 & 5 & -12 & 31 \\ 0 & 1 & -3 & 5 \\ 2 & 4 & -10 & 24 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 3 & 5 & 19 & 36 \\ 2 & -4 & 3 & 12 & 18 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -2 \\ 1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -2 \\ 1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -2 \\ 1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2 & -3 \end{bmatrix}$

$\frac{1}{2}$

Aufgabe 2 : (Lineares Gleichungssystem, max = 6 Punkte)

Ermitteln Sie alle Lösungen des linearen Gleichungssystems:

(/6)

$$\begin{array}{rclcl} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 & = & 5 \\ x_1 + x_2 - x_3 + x_4 & = & 3 \\ x_1 - x_2 + x_3 - x_4 & = & 1 \end{array}$$

x_1	x_2	x_3	x_4	R.S
1	1	1	1	5
1	1	-1	1	3
1	-1	1	-1	1
1	1	1	1	5
0	0	-2	0	-2
0	-2	0	-2	-4
1	1	1	1	5
0	1	0	1	2
0	0	1	0	1

$$\begin{array}{l} 1 \cdot (-1) \leftarrow \\ 1 \cdot (-1) \leftarrow \\ 1 \cdot (-1) \leftarrow \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \textcircled{1} \\ 1 \cdot (-2) \leftarrow \\ 1 \cdot (-2) \leftarrow \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{Tausch der} \\ \text{Zeilen} \end{array}$$

①

$$\text{Aus gl. (3)} \Rightarrow \boxed{x_3 = 1} \quad \textcircled{1}$$

$$\text{Aus gl. (2)} \Rightarrow \boxed{x_2 = 2 - x_4} \quad \text{bzw.} \quad \boxed{x_4 = 2 - x_2} \quad \textcircled{1}$$

$$\text{entsprechend} \quad \boxed{x_4 = \text{bel.} = \mathcal{L}} \quad \text{''} \quad \boxed{x_2 = \text{beliebig} = \mathcal{Z}} \quad \textcircled{1}$$

$$\text{Eingesetzt in (1)} : x_1 = 5 - x_2 - x_3 - x_4 \quad \boxed{x_1 = 2} \quad \textcircled{1}$$

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \mathcal{L} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{bzw.} \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + \mathcal{Z} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Aufgabe 3 : (Lineares Gleichungssystem mit Parameter max = 8 Punkte)

Für welche Werte des reellen Parameters α besitzt das lineare Gleichungssystem

(/8)

$$\alpha x_1 + x_2 = 3$$

$$x_1 + \alpha x_2 = -3$$

- a) keine Lösung?
 b) unendlich viele Lösungen?
 c) genau eine Lösung?
 d) Man berechne die Lösungen in den Fällen b) und c)

x_1	x_2	RS
α	1	3
1	α	-3
1	α	-3
0	$1-\alpha^2$	$3+3\alpha$

+
 \uparrow
 $1 \cdot (-\alpha)$

(2)

$$\Rightarrow (1+\alpha)(1-\alpha)x_2 = 3(1+\alpha)$$

- a) $\boxed{\alpha = +1}$ \Rightarrow keine Lsg (1) (2. Zeile: $0 \cdot x_1 + 0 \cdot x_2 = 6!$)
 b) $\boxed{\alpha = -1}$ \Rightarrow ∞ -viele Lsgn (1)
 c) $\boxed{-1 \neq \alpha \neq +1}$ genau eine Lsg (1)

d) zu b) $x_2 = \text{beliebig} = \tau \Rightarrow$ aus (1) $x_1 = -3 + x_2$

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \end{pmatrix} + \tau \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (1)$$

zu c) $x_2 = \frac{3(1+\alpha)}{1-\alpha^2} = \frac{3}{1-\alpha}$; $x_1 = -3 - \alpha \cdot x_2 = -3 - \frac{3\alpha}{1-\alpha}$

$$x_1 = \frac{-3}{1-\alpha}$$

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \frac{3}{1-\alpha} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (2)$$

Aufgabe 4: (Berechnung der inversen Matrix max = 6 Punkte)

Gesucht ist die inverse Matrix D^{-1} der gegebenen Matrix D :
Das Ergebnis allein genügt nicht. Es müssen auch
Zwischenschritte der Rechnung dargestellt werden

$$D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 3 \\ 4 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

(/6)

①	1	1	1	1	0	0
	2	4	3	0	1	0
	4	1	2	0	0	1
	1	1	1	1	0	0
①	0	2	1	-2	1	0
	0	-3	-2	-4	0	1
	1	1	1	1	0	0
①	0	1	$\frac{1}{2}$	-1	$\frac{1}{2}$	0
	0	0	$-\frac{1}{2}$	-7	$\frac{3}{2}$	1
	1	1	0	-13	3	2
①	0	1	0	-8	2	1
	0	0	1	14	-3	-2
	1	0	0	-5	1	1
①	0	1	0	-8	2	1
	0	0	1	14	-3	-2

$$\begin{array}{l} | \cdot (-2) \\ + \\ | \cdot (-4) \end{array}$$

$$\begin{array}{l} | : 2 \\ | \cdot \frac{3}{2} \\ + \end{array}$$

$$\begin{array}{l} | \cdot (-2) \\ \left. \begin{array}{l} + \\ + \end{array} \right\} \cdot 2 \end{array}$$

$$| \cdot (-1)$$

$$D^{-1} = \begin{pmatrix} -5 & 1 & 1 \\ -8 & 2 & 1 \\ 14 & -3 & -2 \end{pmatrix}$$

①

Aufgabe 5: (Hauptachsentransformation max = 12 Punkte)

Gegeben ist die folgende Kurve 2. Ordnung:

$$3x_1^2 - 2\sqrt{2}x_1x_2 + 4x_2^2 - 10 = 0.$$

- a) Ermitteln Sie mit Hilfe der Hauptachsentransformation die Kurvengleichung in Normalform (Standardlage) sowie den Typ (Ellipse, Hyperbel oder Parabel).
(Hinweis: Die Kurve ist nur gedreht **nicht** verschoben.)
Gebe Sie den Drehwinkel α und die Gleichung der Transformation vom x_1x_2 ins gedrehte y_1y_2 System an!

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & 4 \end{pmatrix}; \vec{a} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{0}; a_0 = -10 \quad (/ 8)$$

1. Berechnung der Eigenwerte

$$\det(A - \lambda \cdot E) = 0 \Rightarrow \begin{vmatrix} 3-\lambda & -\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & 4-\lambda \end{vmatrix} = 0$$

$$\leadsto \text{charakt. gl.: } (3-\lambda)(4-\lambda) - (-\sqrt{2})^2 = 0$$

$$12 - 7\lambda + \lambda^2 - 2 = 0$$

$$\lambda^2 - 7\lambda + 10 = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{7 \pm \sqrt{49 - 4 \cdot 1 \cdot 10}}{2}$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{7 \pm 3}{2} = \begin{cases} \lambda_1 = 5 \\ \lambda_2 = 2 \end{cases}$$

$\lambda_1 = 5$
$\lambda_2 = 2$

2. Berechnung der Eigenvektoren

Zu $\lambda_1 = 5 \Rightarrow$ Eigenvektor $\vec{x}_1 \Rightarrow$ normiert: \vec{h}_1

$$\begin{pmatrix} 3-5 & -\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & 4-5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{11} \\ x_{12} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2x_{11} - \sqrt{2}x_{12} = 0 \\ -\sqrt{2}x_{11} - x_{12} = 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x_{11} = x = \text{beliebig} \\ x_{12} = -\sqrt{2}x_{11} = -\sqrt{2}x \end{cases}$$

$$\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} x_{11} \\ x_{12} \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix} \Rightarrow \vec{h}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix} \quad (1)$$

Zu $\lambda_2 = 2$

$$\begin{pmatrix} x_{21} \\ x_{22} \end{pmatrix} \quad \left. \begin{array}{l} (3-2) \quad -\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} \quad 4-2 \end{array} \right\} \begin{array}{l} x_{21} - \sqrt{2} x_{22} = 0 \\ -\sqrt{2} x_{21} + 2 x_{22} = 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} x_{22} = \mu = \text{bel.} \\ x_{21} = \sqrt{2} x_{22} = \sqrt{2} \mu \end{array}$$

$$\vec{x}_2 = \begin{pmatrix} x_{21} \\ x_{22} \end{pmatrix} = \mu \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \vec{n}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \quad (1)$$

3) Transformationsmatrix $P = T = (\vec{n}_1, \vec{n}_2)$

$$P = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 & \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \det P = +1 \quad \checkmark \quad (1)$$

4) Drehwinkel $\alpha = \arctan\left(\frac{x_{12}}{x_{11}}\right) = \arctan\left(\frac{-\sqrt{2}}{1}\right)$

$$\leadsto \boxed{\alpha = -54,7^\circ} \quad (1)$$

5) Kurve im gedrehten System

$$\vec{x} = P \cdot \vec{y} \quad ; \quad \vec{y}^T \cdot D \cdot \vec{y} - a_0 = 0$$

└ Diagonalmatrix

$$5y_1^2 + 2y_2^2 - 10 = 0 \quad | :10 \quad D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$$

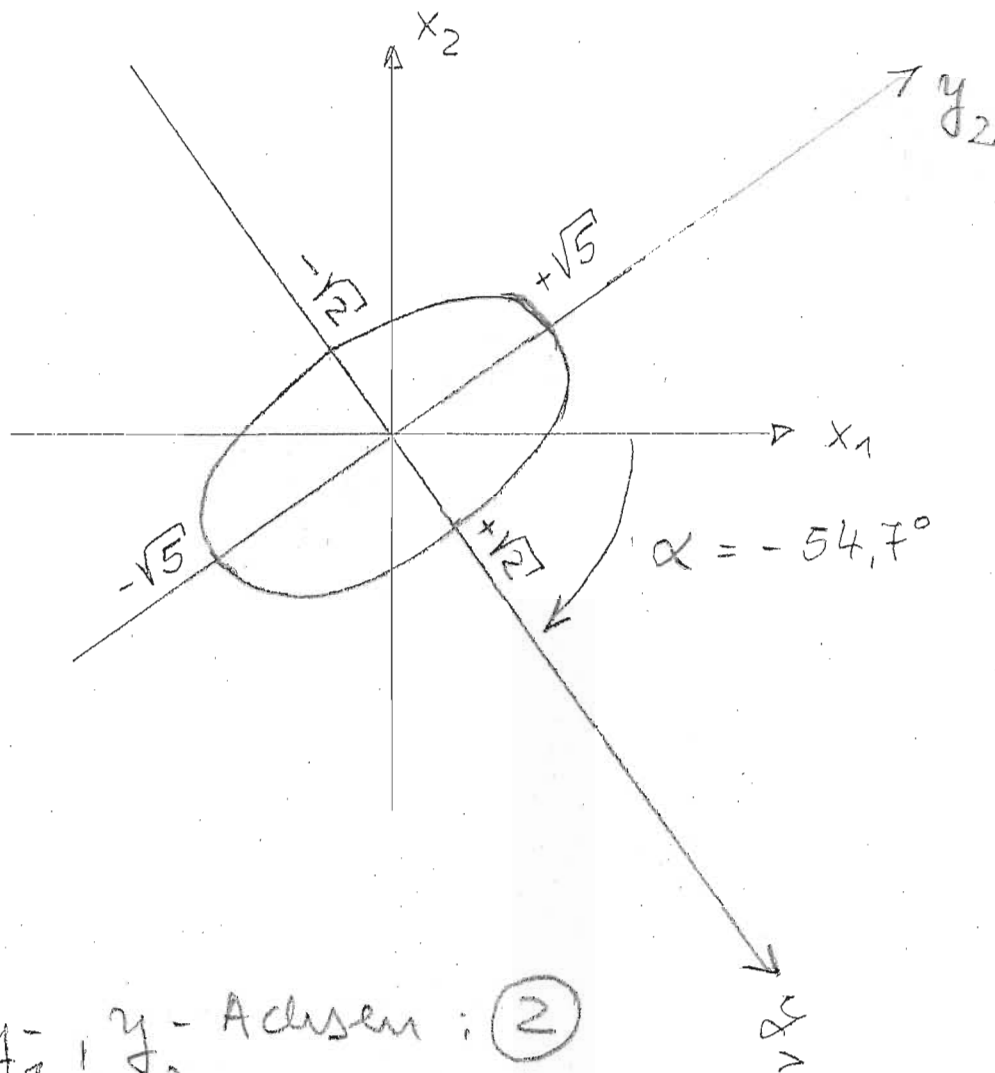
$$\frac{y_1^2}{2} + \frac{y_2^2}{5} = 1 \Rightarrow \text{Ellipse} \quad (1)$$

mit den Halbachsen

$$\begin{array}{l} \text{in } y_1\text{-Ri. : } a = \sqrt{2} \\ \text{" } y_2\text{-Ri. : } b = \sqrt{5} \end{array} \quad (1)$$

- b) Skizzieren Sie die Lage des transformierten Achsensystems im x_1, x_2 System und zeichnen Sie den Graphen der Kurve.

(/4)



α, y_1, y_2 - Achsen : (2)

Halbachsen, Ellipse : (2)