

## Diplomvorprüfung in Mathematik I (Lineare Algebra) – Fahrzeugtechnik

Arbeitszeit: 90 Minuten  
 Hilfsmittel: Formelsammlung, Skripten, Bücher, Taschenrechner ohne Matrizenalgebra  
 Aufgabensteller: Pöschl, Warendorf, Kloster

**!! WICHTIG: Alle Rechnungen und Ergebnisse auf diesem Arbeitsblatt eintragen!!  
 Das Ergebnis allein zählt nicht. Der Rechenweg muss erkennbar sein!!  
 (Ausnahme: Aufgabe 1, wo die richtige Angabe genügt.)**

---

Name: Geb. – Datum Punkte: ( / 40)

Vorname: Stud.- Gruppe Korr:

---

Raum/Platz-Nr: Aufsicht: Note:

---

**Aufgabe 1: (Matrizen- und Vektorrechnung, Eigenwerte und Eigenvektoren von Matrizen, lineare Gleichungssysteme ( /4)  
 (Jedes richtige Kreuz ergibt 1/2 Punkt, jedes falsche 1/2 Punkt Abzug, bei negativen Werten werden 0 Punkte eintragen)**

Gegeben ist die Matrix  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$

Welche der nachstehenden Aussagen sind richtig (bitte ankreuzen):

- |   |  |
|---|--|
| <input type="checkbox"/> Die Determinante von A ist 1                   | <input type="checkbox"/> Die Determinante von A ist 8  |
| <input type="checkbox"/> Die Determinante von A ist 2                   | <input type="checkbox"/> A hat den Eigenwert 1   |
| <input type="checkbox"/> A hat den Eigenwert 2                          | <input type="checkbox"/> A hat den Eigenwert 3   |
| <input type="checkbox"/> Die Eigenvektoren von A sind linear abhängig   |  |
| <input type="checkbox"/> Die Eigenvektoren von A sind linear unabhängig |  |
| <input type="checkbox"/> $A^{-1}$ hat den Eigenwert $\frac{1}{8}$       |  |
| <input type="checkbox"/> $A^{-1}$ hat den Eigenwert $\frac{1}{2}$       |  |
| <input type="checkbox"/> A ist invertierbar                             | <input type="checkbox"/> A ist singulär  |
| <input type="checkbox"/> $\text{Spur}(A) = 3$                           | <input type="checkbox"/> $\text{Spur}(A) = 7$ <input type="checkbox"/> $\text{Spur}(A) = 10$ |

$A^* \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$  hat  genau eine Lösung  keine Lösung  unendlich viele Lösungen

**Aufgabe 2 : (Lineare Abhängigkeit und Orthogonalität von Vektoren)** ( /7)

Gegeben sind die 3 Vektoren:

$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}, y = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}, z = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ c \end{bmatrix}$$

a) Für welchen Wert von  $c$  sind  $x$ ,  $y$  und  $z$  linear abhängig ? ( /2)

b) Berechnen Sie einen Vektor  $w$ , der orthogonal zu  $x$  und zu  $y$  ist. ( /2)

c) Man setze  $c = 0$  und bilde eine Matrix  $A$  mit den 3 Vektoren als Spalten und löse das lineare Gleichungssystem ( /3)

$$A \cdot x = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

**Aufgabe 3: (Berechnung von Eigenwerten und Eigenvektoren einer Matrix)** ( /10)

Gegeben ist die Matrix  $A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 0 \\ -2 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \end{pmatrix}$

- a) Berechnen Sie das charakteristische Polynom und die Eigenwerte  $\lambda_1, \lambda_2$  und  $\lambda_3$  von  $A$ .  
Der Rechenweg muss erkennbar sein! ( /4)

- b) Berechnen Sie alle Eigenvektoren der Matrix  $A$  zu den jeweiligen Eigenwerten.  
in normierter Darstellung (Wenn Sie die Eigenwerte nicht ermitteln konnten,  
rechnen Sie mit  $\lambda_1 = -1$ ,  $\lambda_2 = 3$ ,  $\lambda_3 = 5$  weiter): ( /6)

**Aufgabe 4 : (Matrizenrechnung, inverse Matrix)**

( /10)

Gegeben ist die Matrix  $A = \begin{pmatrix} 2 & 2\beta & 2\beta - 2 \\ 1 & 2 & \beta + 1 \\ 0 & 2 - \beta & \beta + 5 \end{pmatrix}$

a) Für welche Werte von  $\beta$  ist A invertierbar ?

( /4)

b) Berechnen Sie  $B^{-1}$  für  $\beta = 0$ .

( /6)

**Aufgabe 5: (Hauptachsentransformation):**

( /9)

Gegeben ist die folgende Kurve 2. Ordnung :

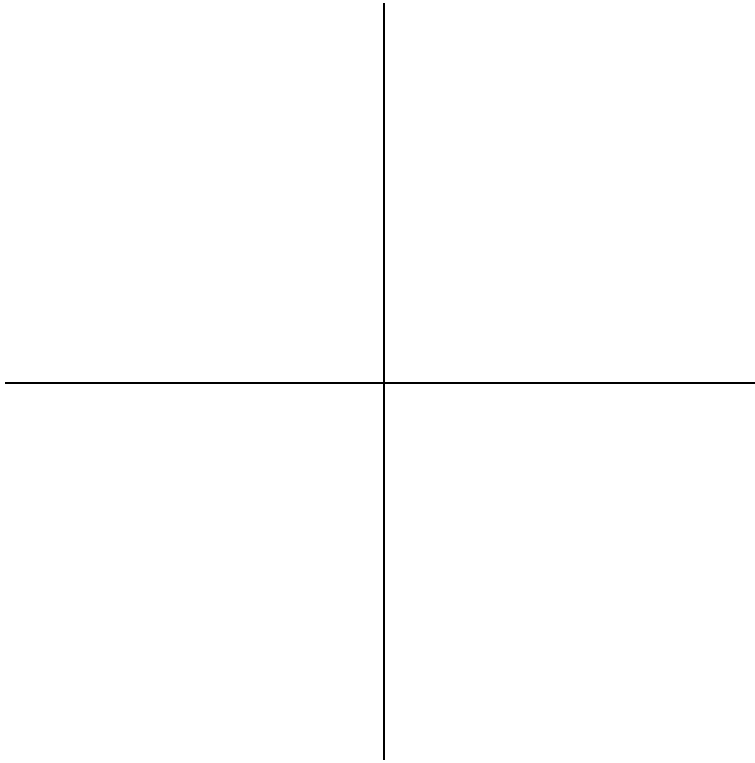
$$2x_1^2 - 2\sqrt{2}x_1x_2 + 3x_2^2 - 9 = 0 .$$

- 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.)  
Wie groß ist der Drehwinkel?

( /6)

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

( /3)



```
> restart;# Lösung Aufgabe 4
> with (LinearAlgebra):
>
> A := Matrix([[2,2*beta,2*beta-2],[1,2,beta+1],[0,2-
beta,beta+5]]);
```

$$A := \begin{bmatrix} 2 & 2\beta & 2\beta - 2 \\ 1 & 2 & \beta + 1 \\ 0 & 2 - \beta & \beta + 5 \end{bmatrix}$$

```
> R1 := LinearAlgebra:-Determinant(Matrix(%id = 18941564));
```

$$R1 := 12 - 2\beta^2 - 2\beta$$

```
> solve(R1=0,beta);
```

$$-3, 2$$

```
> R0 := LinearAlgebra:-MatrixInverse(Matrix(%id = 18941564));
```

$$R0 := \begin{bmatrix} -\frac{\beta + 8 + \beta^2}{2(-6 + \beta^2 + \beta)} & \frac{2(\beta^2 + \beta + 1)}{-6 + \beta^2 + \beta} & -\frac{\beta^2 - \beta + 2}{-6 + \beta^2 + \beta} \\ \frac{\beta + 5}{2(-6 + \beta^2 + \beta)} & -\frac{\beta + 5}{-6 + \beta^2 + \beta} & \frac{2}{-6 + \beta^2 + \beta} \\ \frac{1}{2(\beta + 3)} & -\frac{1}{\beta + 3} & \frac{1}{\beta + 3} \end{bmatrix}$$

```
> subs(beta=0,R0);
```

$$\begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ -\frac{5}{12} & \frac{5}{6} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

Zu Aufgabe 3 :

```
> A := Matrix([[3,-2,0],[-2,1,2],[0,2,3]]);
```

$$A := \begin{bmatrix} 3 & -2 & 0 \\ -2 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \end{bmatrix}$$

```
> R3 := LinearAlgebra:-Eigenvectors(Matrix(%id = 19647428));
```

$$R3 := \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

```
> R2 := LinearAlgebra:-Eigenvalues(Matrix(%id = 19647428));
```

$$R2 := \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \\ 5 \end{bmatrix}$$

ZU Aufgabe 2:

```
> restart;with (LinearAlgebra):
```

```
> G := Matrix([[1,0,1],[2,-1,2],[3,2,c]]);
```

$$G := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 3 & 2 & c \end{bmatrix}$$

```
> R0 := LinearAlgebra:-Determinant(Matrix(%id = 18546852));
```

$$R0 := -c + 3$$

```
>
```

```
> v := Vector(3,[4,2,3]);
```

$$v := \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

```
> L:=GenerateEquations( G,[x1,x2,x3],<v[1],v[2],v[3]>);
```

$$L := [x1 + x3 = 4, 2 x1 - x2 + 2 x3 = 2, 3 x1 + 2 x2 + c x3 = 3]$$

```
> eqns := {L[1],L[2],L[3]};
```

$$\text{eqns} := \{2 x1 - x2 + 2 x3 = 2, 3 x1 + 2 x2 + c x3 = 3, x1 + x3 = 4\}$$

```
> sols := solve( eqns ,{x1,x2,x3});
```



$$\text{sols} := \left\{ x_2 = 6, x_3 = -\frac{21}{-3+c}, x_1 = \frac{9+4c}{-3+c} \right\}$$

> subs(c=0,%);

$$\{x_2 = 6, x_3 = 7, x_1 = -3\}$$

> v := Vector(3,[1,2,3]);

$$v := \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

> w := Vector(3,[0,-1,2]);

$$w := \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

> CrossProduct(v,w); # Kreuzprodukt = Vektorprodukt

$$\begin{bmatrix} 7 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix}$$

>