

Diplomvorprüfung in Mathematik I (Lineare Algebra) – Fahrzeugtechnik

Arbeitszeit: 90 Minuten,

Hilfsmittel: Formelsammlung, Skripten, Bücher, Taschenrechner

Aufgabensteller: Kaltsidou-Kloster, Pöschl, v. Tapavicza, Warendorf

!! WICHTIG: Alle Rechnungen und Ergebnisse auf diesem Arbeitsblatt eintragen!!

Das Ergebnis allein zählt nicht. Der Rechenweg muss erkennbar sein!!

Name: _____ **Geb. – Datum** _____ **Punkte:** (/ 56)

Vorname: _____ **Stud.- Gruppe** _____ **Korr:** _____

Raum/Platz-Nr: _____ **Aufsicht:** _____ **Note:** _____

Deckblatt

Aufgabe 1: (Berechnung der inversen Matrix max = 8 Punkte) (/ 8)

Gesucht ist, sofern sie existiert die inverse Matrix D^{-1} der gegebenen Matrix D . Das Ergebnis allein genügt nicht. Es müssen auch Zwischenschritte der Rechnung dargestellt werden (d.h. z.B. alle Minoren berechnet oder die Inverse mit Hilfe des Gaußschen Algorithmus berechnet werden).

$$D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -1+t \\ 0 & 0 & t \end{pmatrix}$$

Berechnen Sie die Inverse und prüfen Sie für welche t die Inverse nicht existiert.

Rechenseite für Aufgabe 1

Aufgabe 2: Lineares Gleichungssystem mit Parameter (/ 12)

Gegeben ist das lineare Gleichungssystem mit dem Parameter a:

$$\begin{array}{rcccccl} x_1 & - & x_2 & + & ax_3 & = & 1 \\ 2x_1 & + & x_2 & + & 2x_3 & = & -2 \\ -x_1 & - & ax_2 & + & x_3 & = & a \end{array}$$

Für welche Werte des reellen Parameters a besitzt das lineare Gleichungssystem

- a) keine Lösung ?
- b) unendlich viele Lösungen ?
- c) genau eine Lösung ?
- d) Man berechne ggf. die Lösungen für den Fall b) und für den Fall c) in Abhängigkeit vom Parameter a.

Rechenseite für Aufgabe 2

Aufgabe 3: Koordinatentransformation

(/ 12)

Das Koordinatensystem (x_1, x_2, x_3) wird zuerst

a) um die x_2 -Achse um den Winkel $\beta = \arctan(0.75)$ gedreht
($0 \leq \beta \leq 180$ Grad), es entsteht das Koordinatensystem (x_1', x_2', x_3') .
Nutzen Sie für β alle verfügbaren Stellen, die der Taschenrechner liefert.

b) Dieses wird anschließend um die neue Achse x_1' um -90 Grad gedreht.
Es entsteht das Koordinatensystem (x_1'', x_2'', x_3'') .

Gegeben sind die Vektoren

$$a = \begin{bmatrix} 500 \\ -300 \\ 200 \end{bmatrix}, \quad b' = \begin{bmatrix} 100 \\ -200 \\ -100 \end{bmatrix}, \quad c'' = \begin{bmatrix} -400 \\ 200 \\ 300 \end{bmatrix}$$

Gesucht sind a'' und b und b'' und c .

Anleitung: Berechnen Sie dazu zunächst die beteiligten Drehmatrizen und die Matrix der Gesamttransformation.

Rechenseite für Aufgabe 3

Aufgabe 4: (Vektoren, Vektorprodukt, LGS max = 12 Punkte) (/ 12)

a) Die Vektoren

$a = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ und $b = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ spannen eine Ebene im 3-dimensionalen Raum auf.

Gesucht ist ein rechtwinkliges Koordinatensystem mit 3 aufeinander senkrecht stehenden Achsen (Vektoren nicht normiert). Dabei soll a nicht verändert werden, ein Vektor b_{neu} soll in der von a und b aufgespannten Ebene senkrecht zu a sein und der dritte Vektor n ist der Normalenvektor der Ebene, also ein Vektor senkrecht zu a und b .

Die Vektoren (a, b_{neu}, n) bilden dann ein rechtwinkliges Koordinatensystem.

1) Man finde die Vektoren n und b_{neu} . (/ 4)

2) Welche Darstellung hat (/ 8)

der Vektor $c = \begin{bmatrix} 3 \\ 6 \\ 45 \end{bmatrix}$ in diesem System?

Anleitung : Mit einem ersten Vektorprodukt findet man den Normalenvektor n der Ebene, mit einem geeigneten zweiten Vektorprodukt kann man den Vektor b durch einen Vektor b_{neu} ersetzen, der zu a und n senkrecht ist.

Wenn Sie b_{neu} nicht finden konnten rechnen Sie mit $b_{\text{neu}} = \begin{bmatrix} -9 \\ 6 \\ -3 \end{bmatrix}$ weiter.

Rechenseite für Aufgabe 4

Aufgabe 5: (Hauptachsentransformation max = 12 Punkte) (/ 12)

Gegeben ist die folgende Kurve 2. Ordnung :

$$6x_1^2 + 24x_1x_2 - x_2^2 - 3 = 0 .$$

- a) Ermitteln Sie mit Hilfe der Hauptachsentransformation Art und Lage des Kegelschnittes. Zeichnen Sie (Teil b) die Kurve im gegebenen Ausgangskordinatensystem.

(Hinweis: Die Kurve ist nur gedreht **nicht** verschoben.)

(/8)

- b) Zeichnen Sie die Lage des transformierten Achsensystems im x_1, x_2 System und zeichnen Sieden Graphen der Kurve (Maßstab 1 LE = 2 cm). (/4)

