

Musterlösung zu Übung 10 in LinA I (LA)

-Dominik Puhst-

Aufgabe 1:

Gesucht sind die reellen Linearfaktoren a, b und c , die die folgende Gleichung erfüllen:

$$\frac{5x^2 - 4x + 30}{x^3 + 3x^2 - 10x} = a \cdot \frac{1}{x} + b \cdot \frac{1}{x+5} + c \cdot \frac{1}{x-2}$$

Dazu erweitern wir zunächst und multiplizieren aus:

$$= \frac{a(x+5)(x-2) + b(x(x-2)) + c(x(x+5))}{x^3 + 3x^2 - 10x} = \frac{ax^2 + 3ax - 10a + bx^2 - 2bx + cx^2 + 5cx}{x^3 + 3x^2 - 10x}$$

Nun sortieren wir ein wenig um und vergleichen die Zähler, um ein LGS erzeugen zu können:

$$= \frac{(a+b+c)x^2 + (3a-2b+5c)x - 10a}{x^3 + 3x^2 - 10x} \Leftrightarrow a+b+c=5 \wedge 3a-2b+5c=-4 \wedge -10a=30$$

Letzteres ist unser zu lösendes LGS und so erhalten wir:

$$a = -3 \wedge b = 5 \wedge c = 3$$

Demnach gilt tatsächlich $\frac{5x^2 - 4x + 30}{x^3 + 3x^2 - 10x} \in \text{span}\left(\frac{1}{x}, \frac{1}{x+5}, \frac{1}{x-2}\right)$, und die Funktion lässt sich

demnach auch schreiben als $\begin{pmatrix} -3 \\ 5 \\ 3 \end{pmatrix}$ bezüglich der Basis $B := \left\{ \frac{1}{x}, \frac{1}{x+5}, \frac{1}{x-2} \right\}$.

Aufgabe 2:

Um zu zeigen, dass die Raumdiagonalen e und f nicht rechtwinklig zueinander stehen, versuchen wir zu zeigen, dass das Skalarprodukt von e und f nicht 0 ist,

$$\begin{aligned} e^T f &= (-w + u + v)^T (-u + v + w) \stackrel{\text{Linearität}}{=} w^T u - w^T v - w^T w - u^T u + u^T v + u^T w - v^T u + v^T v + v^T w \\ &\stackrel{\text{Symmetrie}}{=} 2 * (w^T u) - u^T u + v^T v - w^T w \stackrel{\text{„Würfel“}}{=} -|u|^2 \neq 0 \end{aligned}$$

Hier wurde jetzt insbesondere verwendet, dass stets gilt: $a^T a = |a|^2$ und, dass die „Kantenvektoren“ im Würfel gleichlang sind und senkrecht aufeinander stehen.

Aufgabe 3:

a) Schauen wir uns zuerst an, wie die Addition und skalare Multiplikation aussehen müssen:

$$\begin{aligned} (f_{v_1} + f_{v_2})(x) &:= f_{v_1}(x) + f_{v_2}(x) = v_1^T x + v_2^T x = (v_1 + v_2)^T x = f_{v_1 + v_2}(x) \\ (\lambda \cdot f_v)(x) &:= \lambda \cdot f_v(x) = \lambda \cdot (v^T x) = (\lambda \cdot v)^T x = f_{\lambda \cdot v}(x) \end{aligned}$$

Im Folgenden verwenden wir insbesondere einige Eigenschaften des \mathbb{R}^n . Dieser ist ein Vektorraum, erfüllt also selbst (V1), (V2) und (V3). Dabei sei das neutrale Element des \mathbb{R}^n , also der n -dimensionale Nullvektor einfach mit 0 bezeichnet, das additiv inverse Element zu einem beliebigen $v \in \mathbb{R}^n$ mit $-v$. Der zugrunde liegende Körper ist $(\mathbb{R}, +, \cdot)$ mit dem multiplikativ neutralen Element 1. Die auftretenden $v_i, i \in \mathbb{N}$ seien alle aus dem \mathbb{R}^n , die $\lambda_i, i \in \mathbb{N}$ aus \mathbb{R} .

Nun also zu den Vektorraumaxiomen:

$$(V1): \quad (f_0 + f_v)(x) = f_{0+v}(x) = f_v(x), \text{ also ist } f_0 \text{ (links-)neutral.}$$

$$(f_{-v} + f_v)(x) = f_{-v+v}(x) = f_0(x), \text{ also ist } f_{-v} \text{ (links-)invers zu } f_v.$$

$$((f_{v_1} + f_{v_2}) + f_{v_3})(x) = (f_{v_1+v_2} + f_{v_3})(x) = f_{v_1+v_2+v_3}(x) = (f_{v_1} + (f_{v_2+v_3}))(x) = (f_{v_1} + (f_{v_2} + f_{v_3}))(x)$$

$$(f_{v_1} + f_{v_2})(x) = f_{v_1+v_2}(x) = f_{v_2+v_1}(x) = (f_{v_1} + f_{v_2})(x)$$

$$(V2): \quad (1 \cdot f_v)(x) = f_{1 \cdot v}(x) = f_v(x)$$

$$(\lambda_1(\lambda_2 f_v))(x) = (\lambda_1 f_{\lambda_2 v})(x) = f_{\lambda_1 \lambda_2 v}(x) = ((\lambda_1 \lambda_2) f_v)(x)$$

$$(V3): \quad (\lambda(f_{v_1} + f_{v_2}))(x) = (\lambda f_{v_1+v_2})(x) = f_{\lambda(v_1+v_2)}(x) = f_{\lambda v_1 + \lambda v_2}(x) = (f_{\lambda v_1} + f_{\lambda v_2})(x) = (\lambda f_{v_1} + \lambda f_{v_2})(x)$$

$$((\lambda_1 + \lambda_2) f_v)(x) = f_{(\lambda_1 + \lambda_2)v}(x) = f_{\lambda_1 v + \lambda_2 v}(x) = (f_{\lambda_1 v} + f_{\lambda_2 v})(x) = (\lambda_1 f_v + \lambda_2 f_v)(x)$$

Wir sehen also, dass die VR-Axiome allesamt erfüllt werden. Wem diese Darstellung nicht klar genug ist, der kann auch jeden Schritt auf das Skalarprodukt zurückführen.

b) Sei $B := \{v_1, \dots, v_n\}$ Basis des \mathbb{R}^n . Wir wollen nun zwei Dinge zeigen, nämlich dass dann

- (i) $\{f_{v_1}, \dots, f_{v_n}\}$ ist linear unabhängiges System
- (ii) $\{f_{v_1}, \dots, f_{v_n}\}$ ist Erzeugendensystem von $(\mathbb{R}^n)^*$

$$(i) \text{ zz.: } f_0 = \sum_{i=1}^n \lambda_i f_{v_i} \Rightarrow \lambda_i = 0, \quad i=1, \dots, n$$

$$f_0 = \sum_{i=1}^n \lambda_i f_{v_i} \Rightarrow f_0 = f_{\sum_{i=1}^n \lambda_i v_i} \stackrel{(1)}{\Rightarrow} 0 = \sum_{i=1}^n \lambda_i v_i \stackrel{(2)}{\Rightarrow} \lambda_i = 0, \quad i=1, \dots, n$$

An der Stelle (1) haben wir verwendet, dass das Skalarprodukt eines festen Vektors $v \in \mathbb{R}^n$ mit einem $x \in \mathbb{R}^n$ nur dann für alle $x=0$ wird, wenn v der Nullvektor ist. Dies lässt sich leicht beweisen. An Stelle (2) wurde verwendet, dass B eine Basis ist.

$$(ii) \text{ zz.: } \forall f_v \in (\mathbb{R}^n)^* \exists \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R} : f_v = \sum_{i=1}^n \lambda_i f_{v_i}$$

$$f_v = f_{\sum_{i=1}^n \lambda_i v_i} = \sum_{i=1}^n \lambda_i f_{v_i}$$

Dieser Schritt ging nach den vorherigen sehr schnell und leicht, konnten wir doch einfach die Definitionen aus a) sowie die Tatsache, dass B Basis ist verwenden.