

**Lineare Algebra I (Sommersemester 2017)**  
**355.258, 355.259, SeBMA02x02**  
**10. Übungsblatt für den 8. und 9.6.2017**

73. Der Vektor  $v$  hat bezüglich der Basis  $A = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ -4 \end{pmatrix} \right)$  der Ebene  $\epsilon$

die Koordinaten  $(v)_A = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Berechnen Sie seine Koordinaten bezüglich

der Basis  $B = \left( \begin{pmatrix} 5 \\ 16 \\ -11 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 40 \\ -26 \end{pmatrix} \right)$ .

74. Die Ebene  $\epsilon$  hat die Basen  $A = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$  und  $B = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$ . Der

Vektor  $v$  hat bezüglich  $B$  die Koordinaten  $(v)_B = \begin{pmatrix} 7 \\ -3 \end{pmatrix}$ . Berechnen Sie seine Koordinaten bezüglich  $A$ .

75. Die Ebene  $e$  sei durch  $e = L\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix}\right)$  gegeben. Sie hat die Basen

$B = \left( \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix} \right)$  und  $C = \left( \begin{pmatrix} 24 \\ -2 \\ 31 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 18 \\ -2 \\ 24 \end{pmatrix} \right)$ . Der Vektor  $v$  ist gegeben

durch  $(v)_C = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \end{pmatrix}$ . Berechnen Sie  $(v)_B$ .

76. Sei  $a = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$  und  $b = \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}$ , und sei  $B = (a, b)$ . Zeigen Sie, dass der Vektor

$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  bezüglich der Basis  $B$  die Koordinaten  $\begin{pmatrix} \left\langle \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, a \right\rangle \\ \left\langle \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, b \right\rangle \end{pmatrix}$  hat; das heißt,

zeigen Sie  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}_B = \begin{pmatrix} \left\langle \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, a \right\rangle \\ \left\langle \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, b \right\rangle \end{pmatrix}$ .

Stimmt diese Formel für jede Basis  $(a, b)$  des  $\mathbb{R}^2$ ?

77. Sei  $B = \left( \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} \right)$ , und sei  $E$  die lineare Hülle von  $B$ .  $B$  ist dann eine Basis von  $E$ .

(a) Welcher Vektor  $w$  hat bezüglich  $B$  die Koordinaten  $(w)_B = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}$ ?

(b) Wie lauten die Koordinaten von  $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}$  bezüglich  $B$ ?

(c) Geben Sie eine Basis  $C$  von  $E$  an, bezüglich der der Vektor  $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}$  die Koordinaten  $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$  hat?

78. Sei  $A := \begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \\ 3 & 4 & 7 \\ 1 & 3 & 4 \end{pmatrix}$ ,  $b := \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

Bestimmen Sie zunächst den Nullraum  $N(A)$  von  $A$ . Lösen Sie anschließend das Gleichungssystem  $A \cdot x = b$  und geben Sie die Lösungsmenge in der Form  $x_0 + N(A)$  an, wobei  $x_0$  eine spezielle Lösung bezeichnet.

79. Widerlegen Sie durch Angabe eines Gegenbeispiels:

Wenn das Gleichungssystem  $A \cdot x = 0$  eine von 0 verschiedene Lösung hat, so besitzt das Gleichungssystem  $A \cdot x = b$  für jede rechte Seite  $b$  zumindest eine Lösung.

80. Sei  $B = (v_1, v_2, v_3)$  eine Basis des Vektorraums  $\mathbb{R}^3$ . Zeigen Sie, dass dann auch  $B_1 = (v_1 + v_2, v_2 + v_3, v_3 + v_1)$  eine Basis des  $\mathbb{R}^3$  ist.