

6.1) Eine Matrix V ist orthogonal, wenn

$$V \cdot V^T = I$$

$$6.1/a) A^T = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

$$A \cdot A^T = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix} \neq I \quad \checkmark \quad \text{Antwort}$$

$$6.1/b) B^T = \begin{pmatrix} \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \\ -\cos(\alpha) & \sin(\alpha) \end{pmatrix}$$

$$B \cdot B^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I \quad \checkmark \quad \text{Antwort}$$

$$6.1/c) C^T = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ -\sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

$$C \cdot C^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I \quad \checkmark \quad \text{Antwort} \quad 1.5/3$$

$$6.2/a) \langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = 1 \cdot 1 + 1 \cdot (-1) + 0 \cdot 1 = 0$$

$$\langle \vec{v}_1, \vec{v}_3 \rangle = 1 \cdot 1 + 1 \cdot (-1) + 0 \cdot (-2) = 0$$

$$\langle \vec{v}_2, \vec{v}_3 \rangle = 1 \cdot 1 + (-1) \cdot (-1) + 1 \cdot (-2) = 0 \quad \checkmark$$

Da $\text{SKP} = 0 \Rightarrow$ paarweise orthogonal. \checkmark

6.2/b) Diese Aussage stimmt offensichtlichweise mit dem Wissen aus 6.2/a.

Denn da alle ~~SKP~~ Vektoren $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$

paarweise orthogonal sind, sind sie

auch linear unabhängig. Somit spannen

sie zwingenderweise 3 Achsen auf, weshalb

sie eine Basis des \mathbb{R}^3 sind. \checkmark

6.3/c) Eine Orthonormalbasis (ONB)

muss: orthogonale Vektoren besitzen,

welche alle die Länge 1 haben.

Dass die Vektoren orthogonal sind, wurde bereits bewiesen. ✓

$$\text{Länge: } \left\| \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{1^2 + 1^2 + 0^2} = \sqrt{2}$$

$$\neq 1 \quad \checkmark$$

Somit ist \mathcal{E} dies keine ONB. ✓

$$6.2(d) \quad A := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{w} := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$A \cdot \vec{w} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

3/4

$$6.3(a) \quad B := \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 2 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix} \cdot 1/3$$

Orthogonal wenn: $B \cdot B^T = I$

$$B^T = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} \cdot 1/3$$

$$B \cdot B^T = \begin{pmatrix} 9 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 9 \end{pmatrix} \cdot 1/9$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = I \quad \checkmark$$

$$\text{Länge: } \|\vec{b}_1\| = 1/3 \cdot \sqrt{4+4+1} = 1$$

$$\|\vec{b}_2\| = 1/3 \cdot \sqrt{1+4+4} = 1$$

$$\|\vec{b}_3\| = 1/3 \cdot \sqrt{4+1+4} = 1 \quad \checkmark$$

Somit ist \mathcal{B} eine ONB. ✓

Vektoren paarweise orthogonal
(6.5)

$$6.3/b) \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ -1 & 2 & -2 \\ 2 & -2 & 2 \end{pmatrix}^V = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Lösbar mit: Gauss oder Taschenrechner:

$$\beta_1 = \beta_2 = \beta_3 = \underline{\underline{1}} \quad \checkmark$$

$$6.3/c) \text{ Sei } B^T \cdot \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix}$$

$$\text{und sei } \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix} \in B$$

$$\begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix} \in \text{Spann}(B)$$

$$\text{und } \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix} \in \text{Basis}(\{e_1, e_2, e_3\})$$

Somit gilt (offensichtlicherweise): Beweis?

$$\begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix} \cdot B = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix}, \text{ weshalb}$$

$$\begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix} \text{ die Darstellung von } \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix}$$

in B ist.

6.3/d)
siehe Ende

$$6.4) N1) \|\vec{x}\|_1 = 0$$

$$|x_1| + |x_2| + |x_3| = 0$$

↳ da Betrag, ist diese Gleichung nur

für $x_1 = x_2 = x_3 = 0$ lösbar

$$0 + 0 + 0 = 0$$

$$\text{z.z. } \vec{x} = 0 \Rightarrow \|\vec{x}\|_1 = 0$$

$$\text{also: } \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \quad \checkmark$$

$$N2) \|\lambda \cdot \vec{x}\|_1 = |\lambda \cdot x_1| + |\lambda \cdot x_2| + |\lambda \cdot x_3|$$

$$\stackrel{(+os) \text{ Def.}}{=} |\lambda| \cdot |x_1| + |\lambda| \cdot |x_2| + |\lambda| \cdot |x_3|$$

$$= |\lambda| \cdot (|x_1| + |x_2| + |x_3|)$$

$$= |\lambda| \cdot \|\vec{x}\|_1 \quad \checkmark$$

Def 10.5

$$N3) \quad \|\vec{x} + \vec{y}\| = |x_1 + y_1| + |x_2 + y_2| + |x_3 + y_3|$$

$$\leq (|x_1| + |y_1|) + (|x_2| + |y_2|) + (|x_3| + |y_3|)$$

$$\leq (|x_1| + |x_2| + |x_3|) + (|y_1| + |y_2| + |y_3|)$$

$$\leq \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|$$

1.5/3

6.5) $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$; $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, ... etc.

Somit: $\left\{ k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - l \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - l \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - l \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - l \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \subseteq \mathbb{R}^4$

Sei $x_1 = k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - l \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

x_2, x_3, x_4 analog mit entsprechendem Einheitsvektor.

ONB := $\{x_1, x_2, x_3, x_4\}$

Gelten muss: $\|x_1\| = \|x_2\| = \|x_3\| = \|x_4\| = 1$

- Paarweise orthogonal
- bilden den Spann

$$\langle x_1, x_2 \rangle = \left\langle k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - l \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, k \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - l \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$(k-l) \cdot k + k \cdot (k-l) + k \cdot k + k \cdot k$$

$$= 4k^2 - 2kl \quad ; \text{ analog mit } x_2, x_3, x_4$$

$4k^2 - 2kl = 0$ ✓ lösbar \Rightarrow orthogonal

$$\|\vec{x}_1\| = \sqrt{k^2 - l^2 + k^2 + k^2 + k^2}$$

$$= \sqrt{4k^2 - l^2} \stackrel{!}{=} 2k - l = 1$$

0.5

etc. etc. schaut euch die binomischen Regeln an!

$$\frac{+1,5}{+4}$$

$$6.3/d) \quad B := \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 2 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix} \cdot 1/3$$

$$B^T := 1/3 \cdot \begin{pmatrix} 2 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 13 \\ 10 \end{pmatrix} \checkmark$$

$$\vec{w} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 2 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 13 \\ 10 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{3} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix} \checkmark$$

Zusammenhang: $\vec{w} = B \cdot B^T \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix}$
 $= I \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix} \checkmark$

Wendet man beide Matrizen an wie in der obigen Rechnung, so kommt man wieder beim Ausgangsvektor raus.

Dies liegt daran, dass $B \cdot B^T = I$. \checkmark

2,5/4

$\epsilon: 0,5/14$