



## 1. Übungsblatt zur „Linearen Algebra II für Physiker“

### Gruppenübung

#### Aufgabe G1 (Test)

Sei  $A$  eine  $m \times n$  Matrix und  $Ax = 0$  das zugehörige lineare Gleichungssystem. Welche der folgenden Aussagen sind äquivalent?

- i)  $\text{Ker}(A) = \{0\}$
- ii)  $A$  ist invertierbar
- iii)  $T_A$  ist injektiv
- iv)  $T_A$  ist bijektiv
- v)  $A$  kann durch EZUen zur Einheitsmatrix umgeformt werden.
- vi)  $x = 0$  ist eindeutige Lösung
- vii)  $\text{Rang}(A) = n$
- viii)  $x = 0$  ist Lösung
- ix)  $\text{Rang}(A) = n = m$
- x)  $A$  kann durch EZUen so in Zeilenstufenform umgeformt werden, dass alle Zeilen ungleich 0 sind.

#### Aufgabe G2 (Inverse)

Bestimmen Sie die Inverse der Matrix

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 5 \\ -1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

#### Aufgabe G3 (Lineares Gleichungssystem)

Bestimmen Sie für das lineare Gleichungssystem

$$\begin{aligned} x_1 + 2x_2 + 3x_3 &= 0 \\ 2x_1 + 4x_2 + 6x_3 &= 0 \\ 3x_1 + 6x_2 + 9x_3 &= 0 \end{aligned}$$

die Dimension des Lösungsraumes und geben Sie den Lösungsraum an.

## Hausübung

### Aufgabe H3 (Normalform (4 Punkte))

Gegeben sei die Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 5 & 3 \\ -2 & 0 & 3 \\ 8 & 10 & 3 \end{pmatrix}.$$

- Bringen Sie  $A$  in Zeilenstufenform.
- Bringen Sie  $A$  durch EZUen und ESUen in Normalform (siehe Hauptsatz 4.6, Punkt 3).

### Aufgabe H4 (parameterabhängiges Gleichungssystem (4 Punkte))

Für welche Parameter  $\lambda \in \mathbb{R}$  besitzt das Gleichungssystem

$$\begin{aligned} x_1 - 2x_2 - 2x_3 &= 0 \\ x_1 + x_2 + \lambda x_3 &= 0 \\ 2x_1 + (\lambda - 1)x_2 - 2x_3 &= 0 \end{aligned}$$

- keine,
- genau eine,
- mehrere Lösungen?

Bestimmen Sie gegebenenfalls alle Lösungen!

### Aufgabe H5 (Rang (4 Punkte))

Gegeben seien die Vektoren

$$v_1 := \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix}, v_2 := \begin{pmatrix} 4 \\ 12 \\ 10 \end{pmatrix}, v_3 := \begin{pmatrix} 3 \\ 9 \\ 0 \end{pmatrix}, v_4 := \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

im  $\mathbb{R}^3$ .

Bestimmen Sie die Dimension und eine Basis von  $\text{lin}\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ .