

# Lineare Algebra 1

## 10. Übungsblatt

### Lösungshinweise



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

Fachbereich Mathematik  
Prof. Dr. A. Kollross  
K. Schwieger

WS 2011/2012  
22. Dezember 2011

#### Gruppenübung

##### Aufgabe G1 (Minitest)

Entscheiden Sie, welche der folgenden Aussagen über lineare Gleichungssysteme im  $\mathbb{R}^n$  im Allgemeinen wahr sind und begründen Sie Ihre Antworten. Betrachten Sie das Gleichungssystem

$$\begin{array}{rcl} a_{11}x_1 + & \dots & + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1}x_1 + & \dots & + a_{mn}x_n = b_m \end{array}$$

- |   |  |
|---|--|
| <input type="checkbox"/> Die Lösungsmenge enthält die Null in $\mathbb{R}^n$ genau dann, wenn das System homogen ist.                 | <input type="checkbox"/> Das System hat genau dann eine Lösung, wenn es in Stufenform gebracht werden kann.  |
| <input type="checkbox"/> Ist die Anzahl der Gleichungen $m$ größer als die Zahl der Variablen $n$ , so hat das System keine Lösungen. | <input type="checkbox"/> Ist bei einem homogenen System die Anzahl der Gleichungen $m$ kleiner als die Anzahl der Variablen $n$ , so gibt es Lösungen, die nicht gleich Null sind. |
| <input type="checkbox"/> Es gibt nur dann eine Lösung, wenn mindestens ein Koeffizient $a_{ij}$ gleich Null ist.                      | <input type="checkbox"/> Ist der Rang gleich der Anzahl der Variablen, so ist das System eindeutig lösbar.   |

##### Lösungshinweise:

- |  |   |
|--|---|
| <input type="checkbox"/> Richtig: die Null in $\mathbb{R}^n$ ist eine Lösung genau wenn alle Koeffizienten $b_i$ sind Null.                  | <input type="checkbox"/> Falsch. Jedes lineare Gleichungssystem kann in Stufenform gebracht werden.                       |
| <input type="checkbox"/> Falsch: Betrachten Sie das System $\begin{array}{l} x = 0 \\ x = 0 \end{array}$ mit zwei Zeilen und einer Variable. | <input type="checkbox"/> Richtig. Denn dann gibt es mindestens eine Pivotvariable, die ungleich Null gewählt werden kann. |
| <input type="checkbox"/> Falsch: Betrachten Sie das System $x = 0$ .   | <input type="checkbox"/> Richtig. Es gibt in diesem Fall keine Pivotvariablen   |

##### Aufgabe G2 (Berechnen des Inversen)

Berechnen Sie mit Hilfe des Gauß-Algorithmus das Inverse der folgenden Matrix mit Einträgen in dem Körper  $\mathbb{Z}_5$ :

$$A = \begin{pmatrix} [1] & [2] & [3] \\ [4] & [1] & [2] \\ [3] & [4] & [1] \end{pmatrix}.$$

**Lösungshinweise:** In  $\mathbb{Z}_5$  gilt  $[2] \cdot [3] = [1]$  und somit

$$\begin{array}{ccc|ccc}
 [1] & [2] & [3] & [1] & & \\
 [4] & [1] & [2] & & [1] & \\
 [3] & [4] & [1] & & & [1] \\
 \hline
 [1] & [2] & [3] & [1] & [0] & [0] \\
 [0] & [3] & [0] & [1] & [1] & [0] \\
 [0] & [3] & [2] & [2] & [0] & [1] \\
 \hline
 [1] & [2] & [3] & [1] & [0] & [0] \\
 & [3] & [0] & [1] & [1] & [0] \\
 & [0] & [2] & [1] & [4] & [1] \\
 \hline
 [1] & [2] & [3] & [1] & [0] & [0] \\
 & [1] & & [2] & [2] & [0] \\
 & & [1] & [3] & [2] & [3] \\
 \hline
 [1] & [2] & [0] & [2] & [4] & [1] \\
 & [1] & & [2] & [2] & [0] \\
 & & [1] & [3] & [2] & [3] \\
 \hline
 [1] & & & [3] & [0] & [1] \\
 & [1] & & [2] & [2] & [0] \\
 & & [1] & [3] & [2] & [3]
 \end{array}$$

Die Inverse von  $A$  ist also

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} [3] & [0] & [1] \\ [2] & [2] & [0] \\ [3] & [2] & [3] \end{pmatrix}.$$

**Aufgabe G3** (Basis mittels Gauß-Algorithmus)

Bestimmen Sie mit Hilfe des Gauß-Algorithmus eine Basis des linearen Teilraums, der von den folgenden Vektoren aufgespannt wird:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

**Lösungshinweise:** Wir betrachten die Matrix, welche die gegebenen Vektoren als Zeilenvektoren enthält und bringen diese mit Hilfe des Gauß-Algorithmus auf Stufenform. Die Zeilen der entstehenden Matrix, welche nicht Null sind, sind dann die gesuchten Basisvektoren.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & -3 \\ 1 & 3 & 2 & 4 \\ 3 & 2 & -1 & -2 \\ -2 & -2 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & -3 & 0 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & -3 \\ 0 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & -4 & -4 & 7 \\ 0 & 2 & 2 & -5 \\ 0 & -5 & -5 & 6 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & -3 \\ 0 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 35 \\ 0 & 0 & 0 & -19 \\ 0 & 0 & 0 & 41 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & -3 \\ 0 & 1 & 1 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 35 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Die Vektoren  $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 7 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 35 \end{pmatrix}$  bilden somit eine Basis des betrachteten Untervektorraums von  $\mathbb{R}^4$ .

**Aufgabe G4**

Beschreiben Sie die folgenden Operationen durch Matrixmultiplikation. Genauer: Finden Sie jeweils eine Matrix  $A$ , so dass die Multiplikation mit  $A$  von links oder von rechts folgendes bewirkt:

- (a) Das Vertauschen der  $i$ -ten und der  $j$ -ten Spalte.
- (b) Das Multiplizieren der  $i$ -ten Spalte mit einem Skalar  $\lambda$ .
- (c) Das Addieren der  $i$ -ten und der  $j$ -ten Spalte.
- (d) Das Addieren des  $\lambda$ -fachen der  $i$ -ten Spalte zur  $j$ -ten Spalte.

Warum kann man beim Berechnen des Inversen einer Matrix mittels Gauß-Algorithmus auch **nur** Spalten- statt Zeilenumformungen verwenden? Warum darf man nicht Zeilen- **und** Spalten-Umformungen verwenden?

**Lösungshinweise:** Die Multiplikation von links bewirkt eine Operation auf den Zeilen, die Multiplikation von rechts auf den Spalten.

- (a) Eine 1 in der  $i$ -ten Zeile,  $j$ -ten Spalte und in der  $j$ -ten Zeile,  $i$ -ten Spalte und sonst Nullen.
- (b) Diagonalmatrix mit  $\lambda$  in der  $i$ -ten Zeile und sonst Einsen auf der Diagonalen.
- (c) Einsen auf der Diagonalen und eine Eins in der  $i$ -ten Zeile,  $j$ -te Spalte, sonst Nullen.
- (d) Einsen auf der Diagonalen und  $\lambda$  in der  $i$ -ten Zeile,  $j$ -ten Spalte, sonst Nullen.

Würde man beim Invertieren von  $A$  sowohl Zeilen als auch Spaltenumformungen machen, so würde man dadurch Matrizen  $B_1$  und  $B_2$  finden mit  $B_1AB_2 = E$ , für die man das Produkt  $B_1B_2$  kennt. Die Inverse von  $A$  lässt sich daraus aber im Allgemeinen nicht bestimmen.

**Aufgabe G5**

Ein Kreis im  $\mathbb{R}^2$  ist gegeben durch die Lösungen eine Gleichung der Form

$$(x_1 - a)^2 + (x_2 - b)^2 = c \tag{1}$$

mit Konstanten  $a, b, c \in \mathbb{R}$  und  $c > 0$ .

- (a) Welche geometrischen Größen des Kreises werden durch die Konstanten  $a, b$  und  $c$  beschrieben?
- (b) Um die Konstanten  $a, b$  und  $c$  mit Hilfe eines linearen Gleichungssystems bestimmen zu können, muss man zunächst eine Umformung durchführen. Ausmultiplizieren der Gleichung (1) und Subtrahieren von  $a^2 + b^2$  ergibt die Gleichung  $x_1^2 - 2ax_1 + x_2^2 - 2bx_2 = c - a^2 - b^2$ . Setzt man nun noch  $\tilde{c} = c - a^2 - b^2$ , so erhält man die Gleichung

$$x_1^2 - 2ax_1 + x_2^2 - 2bx_2 = \tilde{c}. \tag{2}$$

Welche Bedingungen müssen nun für die Konstanten  $a, b$  und  $\tilde{c}$  gelten, damit die Gleichung (2) einen Kreis beschreibt?

- (c) Berechnen Sie den Mittelpunkt und den Radius des Kreises durch die Punkte  $(-1, 3)$ ,  $(0, 4)$  und  $(4, -2)$  mit Hilfe des Gauß-Algorithmus.

**Lösungshinweise:**

- (a) Der Punkt  $(a, b)$  ist der Mittelpunkt des Kreises. Das Quadrat des Radius ist  $c$ .
- (b) Es muss natürlich  $a, b, \tilde{c} \in \mathbb{R}$  gelten. Eine weitere Bedingung ergibt sich aus  $0 < c = \tilde{c} + a^2 + b^2$ , d.h es muss  $\tilde{c} > -a^2 - b^2$  gelten.
- (c) Durch Einsetzen der Werte in die Gleichung (2) erhält man das Gleichungssystem

$$\begin{array}{rclclcl} 1 & + & 2a & + & 9 & - & 6b & = & \tilde{c} \\ 0 & - & 0 & + & 16 & - & 8b & = & \tilde{c} \\ 16 & - & 8a & + & 4 & + & 4b & = & \tilde{c}. \end{array}$$

Daraus ergibt sich durch vertauschen der letzten beiden Zeilen

$$\begin{array}{rclclcl} 2a & - & 6b & - & \tilde{c} & = & -10 \\ -8a & + & 4b & - & \tilde{c} & = & -20 \\ & & - & 8b & - & \tilde{c} & = & -16. \end{array}$$

Addiert man das 4-fache der ersten Gleichung zur zweiten, so ergibt sich

$$\begin{array}{rclclcl} 2a & - & 6b & - & \tilde{c} & = & -10 \\ & - & 20b & - & 5\tilde{c} & = & -60 \\ & & - & 8b & - & \tilde{c} & = & -16. \end{array}$$

Nun dividiert man die zweite Gleichung durch  $-5$  und erhält

$$\begin{array}{rclclcl} 2a & - & 6b & - & \tilde{c} & = & -10 \\ & + & 4b & + & \tilde{c} & = & 12 \\ & & - & 8b & - & \tilde{c} & = & -16. \end{array}$$

Durch Addition des Zweifachen der zweiten Gleichung zur Dritten ergibt sich

$$\begin{array}{r} 2a - 6b - \tilde{c} = -10 \\ + 4b + \tilde{c} = 12 \\ + \tilde{c} = 8. \end{array}$$

Nun kann man die Lösung berechnen:

$$\begin{aligned} \tilde{c} &= 8 \\ b &= \frac{12 - \tilde{c}}{4} = \frac{12 - 8}{4} = 1 \\ a &= \frac{-10 + \tilde{c} + 6b}{2} = \frac{-10 + 8 + 6}{2} = 2. \end{aligned}$$

Weiter ergibt sich  $c = \tilde{c} + a^2 + b^2 = 8 + 2^2 + 1^2 = 13$ .

Der Mittelpunkt des Kreises ist also der Punkt  $(2, 1)$  und der Radius ist  $\sqrt{13}$ .

## Hausübung

### Aufgabe H1

(4 Punkte)

Es seien

$$A := \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 & 3 & -1 \\ -2 & 0 & 3 & -1 & 4 \\ 0 & 3 & -4 & 1 & -5 \\ -3 & 5 & -1 & -3 & 0 \end{pmatrix}, \quad b_1 := \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad b_2 := \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Ist das Gleichungssystem  $Ax = b_1$  bzw.  $Ax = b_2$  lösbar? Bestimmen Sie ggf. die Lösungsmenge mittels Gauß-Algorithmus.

**Lösungshinweise:** Wir bestimmen  $\text{rank} A$  und  $\text{rank}(A|b)$ ,  $j = 1, 2$ , Mithilfe des Gauss-Jordan-Algorithmus:

$$\begin{array}{ccccc|cc} 1 & -2 & 0 & 3 & -1 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 3 & -1 & 4 & 2 & 4 \\ 0 & 3 & -4 & 1 & -5 & 2 & -3 \\ -3 & 5 & -1 & -3 & 0 & 1 & 1 \\ \hline 1 & -2 & 0 & 3 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -4 & 3 & 5 & 2 & 4 & 4 \\ 0 & 3 & -4 & 1 & -5 & 2 & -3 \\ 0 & -1 & -1 & 6 & -3 & 4 & 1 \\ \hline 1 & -2 & 0 & 3 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 6 & -3 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 7 & -19 & 14 & -12 & 0 \\ 0 & 0 & -7 & 19 & -14 & 14 & 0 \\ \hline 1 & -2 & 0 & 3 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 6 & -3 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 7 & -19 & 14 & -12 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 \end{array}$$

Wir sehen direkt, dass  $Ax = b_1$  nicht lösbar ist.

Nun bestimmen wir die homogene Lösung des Gleichungssystems: wir können  $x_5$  und  $x_4$  frei wählen, und erhalten  $x_3 = \frac{19}{7}x_4 - 2x_5$ ,  $x_2 = \frac{23}{7}x_4 - x_5$  und  $x_1 = \frac{25}{7}x_4 + x_5$ .

Nun brauchen wir noch eine spezielle Lösung von  $Ax = b_2$  und setzen dazu die Nicht-Pivot-Variablen gleich Null, also

$x_4 = x_5 = 0$  und erhalten  $x_3 = 0$ ,  $x_2 = -1$  und  $x_1 = -2$ , also z.B.  $x_s = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Damit ist die allgemeine Lösung des

linearen Gleichungssystems  $Ax = b_2$  von der Form

$$x = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 25 \\ 23 \\ 19 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{mit } \lambda, \mu \in \mathbb{R}.$$

**Aufgabe H2** (Basiswechsel)

(4 Punkte)

Sei  $\mathcal{P}_n(\mathbb{R})$  der Vektorraum aller Polynome mit reellen Koeffizienten vom Grad kleiner gleich  $n$ . Wir betrachten die lineare Abbildung

$$\varphi : \mathcal{P}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{P}_3(\mathbb{R}), \quad \varphi(p)(x) := xp(x),$$

und die Vektoren  $p_i(x) := x^i$ ,  $q_i(x) := (x+1)^i$  für  $i = 0, 1, \dots, 3$ . Man macht sich leicht klar, dass dann  $B := (p_0, p_1, p_2)$  eine Basis von  $\mathcal{P}_2(\mathbb{R})$  und

$$C := (p_0, p_1, p_2, p_3),$$

$$C' := (q_0, q_1, q_2, q_3)$$

jeweils Basen von  $\mathcal{P}_3(\mathbb{R})$  sind. Bestimmen Sie die Matrix  $[\varphi]_C^B$  und  $[\varphi]_{C'}^B$ .

**Lösungshinweise:** Um  $[\varphi]_C^B$  zu bestimmen, betrachten wir die Bilder der Basisvektoren aus  $B$  unter  $\varphi$ . Es gilt

$$\varphi(p_0) = p_1,$$

$$\varphi(p_1) = p_2,$$

$$\varphi(p_2) = p_3.$$

Daraus ergibt sich

$$[\varphi]_C^B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Es gilt  $[\varphi]_{C'}^B = [\text{id}]_{C'}^C [\varphi]_C^B$ . Außerdem ist die Matrix  $[\text{id}]_{C'}^C$  gleich der zu  $[\text{id}]_C^{C'}$  Inversen Matrix. Um  $[\text{id}]_C^{C'}$  zu berechnen, stellen wir die Elemente von  $C'$  bzgl. der Basis  $C$  dar.

$$\begin{aligned} 1 &= 1 \\ (x+1) &= 1 + x \\ (x+1)^2 &= 1 + 2x + x^2 \\ (x+1)^3 &= 1 + 3x + 3x^2 + x^3. \end{aligned}$$

Also gilt

$$[\text{id}]_C^{C'} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Die Inverse dieser Matrix bestimmt man wie folgt mittels des Gauß-Algorithmus.

$$\begin{aligned} &\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{I-II} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & -2 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &\xrightarrow{I+III, II-2\cdot III} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -3 & 0 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{I-IV, II+3\cdot IV, III-3\cdot IV} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Es ergibt sich also

$$[\text{id}]_{C'}^C = \left([\text{id}]_C^{C'}\right)^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

D.h. es gilt

$$[\varphi]_{C'}^B = [\text{id}]_{C'}^C [\varphi]_C^B = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

**Aufgabe H3** (Hamming-Abstand)

(8 Punkte)

Betrachten Sie den Vektorraum  $(\mathbb{Z}/2\mathbb{Z})^n = \{0, 1\}^n$  über dem Körper  $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$ . In der Informatik wird ein Vektor  $x \in \{0, 1\}^n$  als Bit-String interpretiert. Eine Teilmenge  $C \subseteq \{0, 1\}^n$  heißt auch *Code*. Für zwei Vektoren  $x = (x_1, \dots, x_n)$  und  $y = (y_1, \dots, y_n)$  definieren wir ihren Abstand  $d(x, y)$  als die Anzahl der verschiedenen Stellen, d.h.

$$d(x, y) := |\{i : 1 \leq i \leq n, x_i \neq y_i\}|.$$

Dieser Abstand heißt *Hamming-Abstand*. Für eine Teilmenge  $C \subseteq \{0, 1\}^n$  definieren wir den *inneren Hamming-Abstand* durch

$$H(C) := \min\{d(x, y) \mid x, y \in C, x \neq y\}.$$

(a) Zeigen Sie, dass  $d$  eine *Metrik* ist, d.h. zeigen Sie für alle  $x, y, z \in \{0, 1\}^n$ :

- i. Definitheit:  $d(x, y) = 0$  gdw.  $x = y$ .
- ii. Symmetrie:  $d(x, y) = d(y, x)$ .
- iii. Dreiecksungleichung:  $d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y)$ .

(b) Zeigen Sie: Für alle  $x, y \in \{0, 1\}^n$  gilt  $d(x, y) = d(x - y, 0)$ . Folgern Sie, dass für einen linearen Teilraum  $C \subseteq \{0, 1\}^n$  gilt

$$H(C) = \min\{d(x, 0) \mid 0 \neq x \in C\}.$$

(c) Sei  $C \subseteq \{0, 1\}^7$  der lineare Teilraum der Lösungen des folgenden linearen Gleichungssystems:

$$\begin{array}{ccccccccc} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 & & & & & & & & = 0 \\ x_1 + x_2 & & & + x_5 + x_6 & & & & & = 0 \\ x_1 & & + x_3 & & + x_5 & & + x_7 & & = 0. \end{array}$$

Bestimmen Sie eine Basis des Teilraums.

(d) Bestimmen Sie den inneren Hamming-Abstand von  $C$ .

*Hinweis:* Zeigen Sie zuerst  $H(C) \leq 3$ , dann  $H(C) > 1$  und dann  $H(C) > 2$ .

- (e) Sei weiter  $C$  der lineare Teilraum aus (c). Nehmen Sie an, Alice möchte an Bob einen Vektor  $x = (x_1, \dots, x_7) \in C$  übertragen, indem nacheinander jede einzelne Koordinate gesendet wird. Bei der Übertragung können Fehler auftreten, sodass Bob einen Vektor  $y = (y_1, \dots, y_7) \in \{0, 1\}^7$  empfängt. Erläutern Sie, dass Bob die Nachricht von Alice eindeutig rekonstruieren kann, wenn bei der Übertragung an höchstens einer Stelle ein Fehler aufgetreten ist.
- (f) Nehmen Sie konkret an, Bob empfängt  $y := (0, 1, 1, 1, 0, 0, 1)$  und nehmen Sie an, dass höchstens an einer Stelle ein Übertragungsfehler passiert ist. Was hat Alice gesendet?

**Lösungshinweise:**

(a) Wir beschränken uns auf die Dreiecksungleichung:

$$\begin{aligned} d(x, z) &= |\{i : 1 \leq i \leq 7, x_i \neq z_i\}| \leq |\{i : 1 \leq i \leq 7, x_i \neq y_i\} \cup \{i : 1 \leq i \leq 7, y_i \neq z_i\}| \\ &\leq |\{i : 1 \leq i \leq 7, x_i \neq y_i\}| + |\{i : 1 \leq i \leq 7, y_i \neq z_i\}| = d(x, y) + d(y, z). \end{aligned}$$

(b) Folgt direkt daraus, dass  $x_i \neq y_i$  gdw.  $x_i - y_i \neq 0$ ,

(c) Mittels Gauß-Algorithmus erhalten wir für den Teilraum die Basis

$$(1, 1, 1, 1, 0, 0, 0), \quad (0, 1, 1, 0, 1, 0, 0), \quad (1, 0, 1, 0, 0, 1, 0), \quad (1, 1, 0, 0, 0, 0, 1).$$

(d) Es gilt  $H(C) \leq 3$  weil die letzten drei Basisvektoren Hamming-Abstand 3 zur Null haben. Weiter gilt  $H(C) > 1$ , denn die kanonischen Basisvektoren liegen alle nicht in  $C$ . Außerdem liegen alle Vektoren  $e_i + e_j$  mit  $1 \leq i, j \leq 7$ ,  $i \neq j$  nicht in  $C$ , weil sie eine der Gleichungen nicht erfüllen. Somit gilt auch  $H(C) > 2$ .

(e) Ist  $y$  höchstens eine Stelle von  $x$  verschieden, so gilt  $d(x, y) \leq 1$ . Für jeden Vektor  $y \in \{0, 1\}^7$  gibt höchstens einen Vektor  $x \in C$ , der sich von  $y$  in höchstens einer Stelle unterscheidet, d.h. mit Hamming-Abstand  $d(x, y) \leq 1$ . Gäbe es nämlich zwei verschiedene solche Vektoren  $x_1, x_2 \in C$ , so würde gelten

$$d(x_1, x_2) \leq d(x_1, y) + d(y, x_2) = d(x_1, y) + d(x_2, y) \leq 1 + 1 = 2.$$

Dies widerspricht aber  $H(C) = 3$ .

Zur Rekonstruktion: Liegt  $y$  nicht bereits selbst in  $C$ , so lässt sich die tatsächlich Nachricht rekonstruieren, indem man  $y$  an jeder einzelnen Stelle verändert und prüft, ob der resultierende Vektor  $x$  in  $C$  liegt.

---

(f) Für  $y = (0, 1, 1, 1, 0, 0, 1)$  ist  $x := (0, 0, 1, 1, 0, 0, 1)$  die tatsächliche Nachricht.

**Aufgabe H4** (Wann sind affine Teilräume gleich?)

(4 Punkte)

Sei  $V$  ein Vektorraum. Zeigen Sie: Für Vektoren  $x, y \in V$  und lineare Teilräume  $U, W \subseteq V$  sind äquivalent:

(a)  $x + U = y + W$ .

(b)  $U = W$  und  $(x - y) \in U$ .

**Lösungshinweise:** Angenommen, es gilt  $\vec{a} + U = \vec{b} + W$ . Aus  $\vec{b} = \vec{b} + \vec{0} \in \vec{b} + W = \vec{a} + U$  folgt  $\vec{b} + U = \vec{a} + U = \vec{b} + W$ . Sei nun  $\vec{u} \in U$  dann gilt  $\vec{b} + \vec{u} \in \vec{b} + U = \vec{b} + W$ , woraus sich sofort  $\vec{u} \in W$  ergibt. D.h. es gilt  $U \subseteq W$ . Analog ergibt sich  $W \subseteq U$ . Insgesamt ist also  $W = U$  und auch  $\vec{b} - \vec{a} \in U$ .

Zur Umkehrung: Angenommen, es gilt  $U = W$  und  $\vec{b} - \vec{a} \in U$ . Dann folgt sofort  $\vec{a} + U = \vec{b} + U = \vec{b} + W$ .

---

**Nicht vergessen:**

Anmeldung zum Mentorensystem bis zum 05.01.2012.

Studienanfänger Bachelor Mathematik über die Seite

<https://www3.mathematik.tu-darmstadt.de/evs/e/23/982.html>

Studienanfänger Lehramt Gymnasium Mathematik über die Seite

<https://www3.mathematik.tu-darmstadt.de/evs/e/23/983.html>