

**Übungen zu  
Lineare Algebra und Analytische Geometrie 2  
7. Übungsblatt für den 24. 11. 2014**

1. Berechnen Sie falls möglich für Matrizen

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 3 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix} :$$

(a)  $A \cdot B$       (b)  $A \cdot C + C^T \cdot B$       (c)  $B \cdot B^T$       (d)  $B^T \cdot B$

2. Zeigen Sie für Matrizen über einem kommutativen Ring  $R$ :

- (a) Die Addition von  $m \times n$ -Matrizen ist assoziativ (Satz 2.1.5 (ii)).  
(b) Die Matrizenmultiplikation ist distributiv bzgl. der Addition (Satz 2.1.14).

3. Beweisen Sie Satz 2.1.9: Für  $m, n \in \mathbb{N}$  und einem kommutativen Ring  $R$  mit 1 seien  $A, B \in \text{Mat}_{m \times n}(R)$  und  $\lambda, \mu \in R$ . Dann gilt:

- (a)  $\lambda(A + B) = \lambda A + \lambda B$ ,  
(b)  $(\lambda + \mu)A = \lambda A + \mu B$ ,  
(c)  $(\lambda\mu)A = \lambda(\mu A)$ ,  
(d)  $(-1)A = -A$ ,  
(e)  $0A = 0_{m \times n}$ .

4. (Satz 2.1.23 (ii)) Zeigen Sie für alle Matrizen  $A, B, C$ , für die folgende Ausdrücke definiert sind:

$$(A(B + C))^T = B^T A^T + C^T A^T$$

5. (a) Geben Sie ein Beispiel für eine orthogonale  $2 \times 2$ -Matrix über  $\mathbb{R}$  an, die keine Rotationsmatrix ist.  
(b) Bestimmen Sie alle orthogonalen  $2 \times 2$ -Matrizen.

*Hinweis:* Welche Bedingungen müssen die Zeilen von  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  erfüllen, damit  $A$  orthogonal ist?

6. Zeigen Sie: Das Produkt orthogonaler Matrizen ist orthogonal.

7. Drehen Sie die Punkte

$$P = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, Q = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, R = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

mit einer Rotationsmatrix um  $60^\circ$  gegen den Uhrzeigersinn um den Nullpunkt.

8. Betrachten wir die Kurve in  $\mathbb{R}^2$ , die durch

$$7x^2 + 2\sqrt{3}xy + 5y^2 = 4$$

beschrieben ist. Drehen Sie das Koordinatensystem um  $\pi/6$  gegen den Uhrzeigersinn. Wie lautet die Gleichung der Kurve bezüglich der Koordinaten  $(x', y')$  im gedrehten System?