

Tutorium zur Vorlesung „Lineare Algebra und analytische Geometrie II“

13. a) Für die Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$$

betrachte man die Bilinearform $\sigma_A : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ auf dem Vektorraum \mathbb{R}^3 und bestimme $\sigma_A(x, y) = x^\top A y$ allgemein für

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3.$$

b) Man gebe für die Bilinearformen

- $\sigma_1(x, y) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + 2 x_3 y_3 - x_1 y_3 - x_3 y_1,$
- $\sigma_2(x, y) = x_1 y_1 + 2 x_2 y_2 + 3 x_3 y_3 + 4 x_1 y_2 + 5 x_1 y_3 + 6 x_2 y_3,$
- $\sigma_3(x, y) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3 - x_1 y_2 + x_1 y_3 - x_2 y_3,$
- $\sigma_4(x, y) = x_1 y_1 + 2 x_2 y_2 + x_3 y_3 + x_1 y_2 + x_2 y_1 + x_2 y_3 + x_3 y_2$

des \mathbb{R}^3 die entsprechenden Matrizen $A_1, A_2, A_3, A_4 \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ gemäß a) an.

c) Befindet sich unter den bei b) betrachteten Bilinearformen auch ein Skalarprodukt auf dem \mathbb{R}^3 ?

14. Für den Parameter $s \in \mathbb{R}$ sei die Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & s \\ 2 & s & 4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$$

gegeben.

- a) Man bestimme alle $s \in \mathbb{R}$, für die σ_A ein Skalarprodukt auf \mathbb{R}^3 ist.
- b) Für $s = -1$ bestimme man bezüglich σ_A die Längen der Einheitsvektoren e_1, e_2, e_3 sowie die von ihnen eingeschlossenen Winkel.
- c) Für $s = 1$ bestimme man einen Vektor $0 \neq v \in \mathbb{R}^3$, der bezüglich σ_A sowohl zu e_1 als auch e_3 orthogonal ist.

15. (Staatsexamensaufgabe Frühjahr 2007). In Abhängigkeit vom reellen Parameter $s \in \mathbb{R}$ sei die symmetrische Matrix

$$M_s = \begin{pmatrix} 1 & s & s^2 \\ s & 1 & s \\ s^2 & s & 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$$

gegeben.

- a) Man zeige $\det(M_s) = (1 - s^2)^2$ für alle $s \in \mathbb{R}$.
 - b) Für welche $s \in \mathbb{R}$ ist M_s invertierbar? Man gebe in diesen Fällen auch die zu M_s inverse Matrix M_s^{-1} an.
 - c) Für welche $s \in \mathbb{R}$ ist M_s positiv definit?
16. Sei (V, σ) ein euklidischer Vektorraum sowie $v, w \in V \setminus \{0_V\}$ mit $\varphi = \sphericalangle(v, w)$.

- a) Für $\lambda, \mu \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ bestimme man $\sphericalangle(\lambda v, \mu w)$ und deute das Ergebnis geometrisch.
- b) Man zeige den *Cosinussatz*:

$$\|v \pm w\|^2 = \|v\|^2 + \|w\|^2 \pm 2 \|v\| \|w\| \cos \varphi.$$

- c) Man zeige den *Satz des Pythagoras*:

$$v \perp w \iff \|v \pm w\|^2 = \|v\|^2 + \|w\|^2.$$