

Lineare Algebra (und analytische Geometrie) I Übungsblatt 13

Aufgabe 49 (Basiswechsel). Es seien mit

$$b_1 := \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, b_2 := \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ und } \tilde{b}_1 := \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \tilde{b}_2 := \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

bzw.

$$c_1 := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, c_2 := \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, c_3 := \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ und } \tilde{c}_1 := \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \tilde{c}_2 := \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \tilde{c}_3 := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}$$

Basen in den reellen Vektorräumen \mathbb{R}^2 bzw. \mathbb{R}^3 gegeben. Ferner sei eine lineare Abbildung

$$L: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, \lambda_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \mapsto \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + (\lambda_1 - \lambda_2) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \lambda_1 \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

gegeben.

- Ermitteln Sie die Darstellungsmatrix A von L bzgl. der Basen b_1, b_2 und c_1, c_2, c_3 .
- Berechnen Sie die Darstellungsmatrizen T bzw. U der Koordinatentransformationen zum Basiswechsel von b_1, b_2 zu \tilde{b}_1, \tilde{b}_2 bzw. von c_1, c_2, c_3 zu $\tilde{c}_1, \tilde{c}_2, \tilde{c}_3$.
- Berechnen Sie die Darstellungsmatrix \tilde{A} von L bzgl. der Basen \tilde{b}_1, \tilde{b}_2 und $\tilde{c}_1, \tilde{c}_2, \tilde{c}_3$.

Aufgabe 50 (Rechnen mit linearen Abbildungen in abstrakten Vektorräumen). Es seien V und W Vektorräume über einem Körper K und es seien b_1, b_2, b_3 eine Basis von V und c_1, c_2, c_3, c_4 eine Basis von W . Ferner sei $L: V \rightarrow W$ die eindeutig bestimmte lineare Abbildung mit

$$L(b_1) = -2c_1 + c_3 + 2c_4, L(b_2) = c_2 + c_3 + c_4, L(b_3) = -2c_1 - c_2 + c_4.$$

- Bestimmen Sie die Darstellungsmatrix von L bzgl. der Basen b_1, b_2, b_3 und c_1, c_2, c_3, c_4 .
- Zeigen Sie, dass die Vektorsysteme $\tilde{b}_1, \tilde{b}_2, \tilde{b}_3$ bzw. $\tilde{c}_1, \tilde{c}_2, \tilde{c}_3, \tilde{c}_4$ definiert durch

$$\tilde{b}_1 := b_1, \tilde{b}_2 := -b_1 + b_2, \tilde{b}_3 := -b_1 + b_2 + b_3$$

bzw.

$$\tilde{c}_1 := -2c_1 + c_3 + 2c_4, \tilde{c}_2 := 2c_1 + c_2 - c_4, \tilde{c}_3 := c_1, \tilde{c}_4 := c_4$$

Basen von V bzw. W bilden.

- Bestimmen Sie die Darstellungsmatrix von L bzgl. der Basen $\tilde{b}_1, \tilde{b}_2, \tilde{b}_3$ und $\tilde{c}_1, \tilde{c}_2, \tilde{c}_3, \tilde{c}_4$.

Aufgabe 51 (Potenzen einer Matrix). Es sei $n \in \mathbb{N}$ und K ein Körper. Wir betrachten die Matrix $A = (a_{i,j}) \in K^{(n,n)}$ mit $a_{i,j} = \delta_{i+1,j}$ für alle $i, j \in \{1, \dots, n\}$. Bestimmen Sie A^k für $k \in \{0, \dots, n\}$. Benutzen Sie vollständige Induktion nach k .

Aufgabe 52 (Hamiltonsche Quaternionen). Es seien $E, I, J, K \in \text{GL}(2, \mathbb{C})$ definiert durch

$$E := \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, I := \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix}, J := \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, K := \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}.$$

- Bestimmen Sie die von den Elementen I und J erzeugte Untergruppe Q in $\text{GL}(2, \mathbb{C})$.
- Wir betrachten die Teilmenge

$$H := \{aE + bI + cJ + dK \mid a, b, c, d \in \mathbb{R}\} \subset \mathbb{C}^{(2,2)}.$$

Zeigen Sie, dass H mit der in $\mathbb{C}^{(2,2)}$ definierten Addition und Multiplikation einen Schiefkörper bildet. Man nennt ihn den (*Hamiltonschen*) *Quaternionenschiefkörper*.