

Aufgabe 1 (serie 3)

Aus der Vorlesung wissen wir, dass $U_1 + U_2$ ein Unterraum von \mathbb{R}^3 ist. Insbesondere gilt also $U_1 + U_2 \subseteq \mathbb{R}^3$.

Es genügt also zu zeigen, dass $\mathbb{R}^3 \subseteq U_1 + U_2$.

Wir stellen zunächst ein paar Spezialfälle fest.

Sei

$$v := \begin{pmatrix} \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \end{pmatrix}. \quad \text{Dann ist offenbar } v \in U_2.$$

Seien außerdem

$$w_1 := \begin{pmatrix} \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} \end{pmatrix}; \quad w_2 := \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad w_3 := \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} \end{pmatrix}.$$

Offenbar sind w_1, w_2 und w_3 aus U_1 gewählt.

Beispielsweise ist $w_1 \in U_1$, da $\frac{2}{3} - \frac{1}{3} - \frac{1}{3} = 0$. w_2, w_3 analog.

Es folgt

$$w_1 + v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in U_1 + U_2; \quad w_2 + v = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in U_1 + U_2; \quad w_3 + v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in U_1 + U_2$$

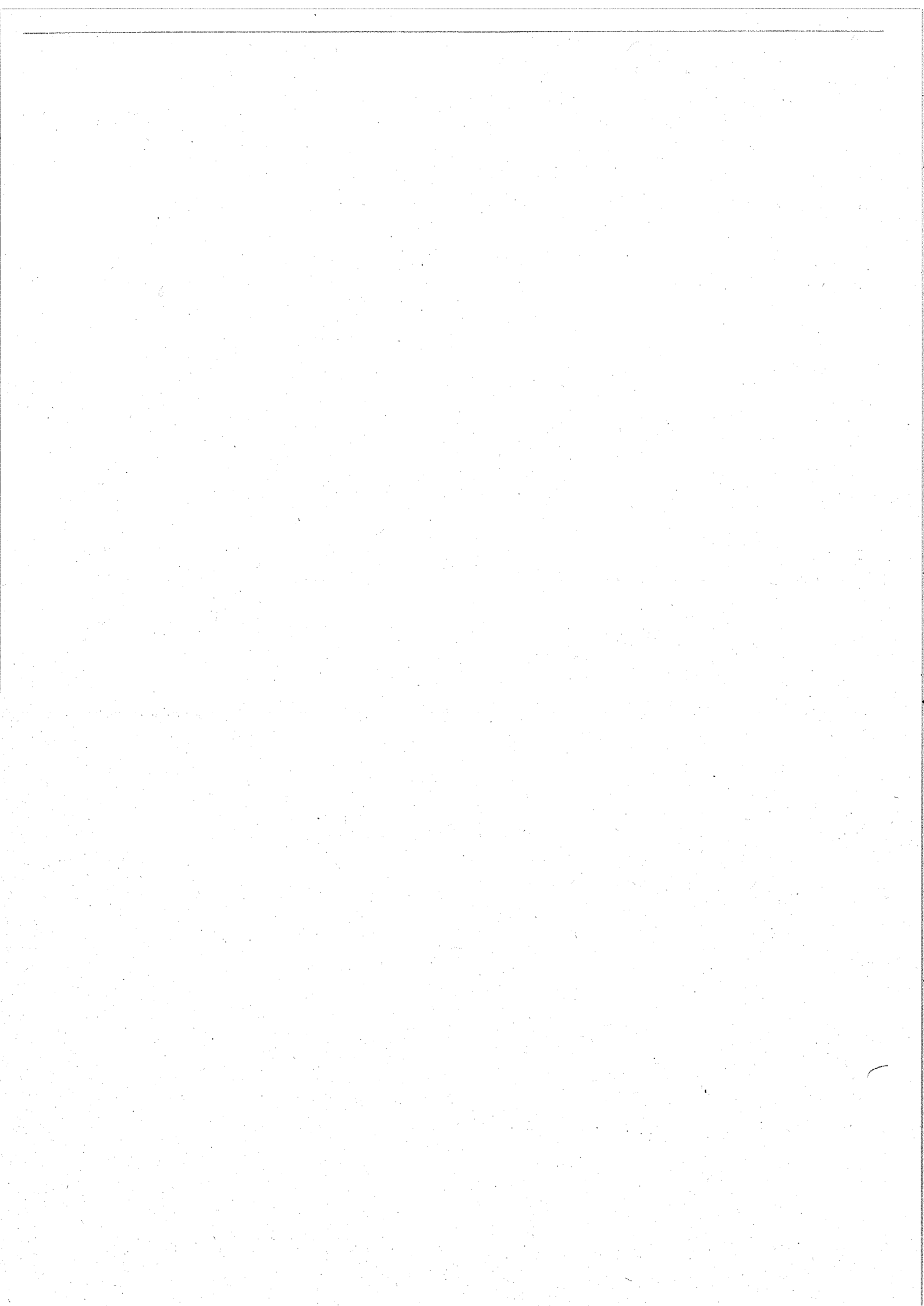
$$\Rightarrow \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \subseteq U_1 + U_2$$

Weil $\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$ laut ~~Vorlesung~~ ^{Aufgabe 2} der kleinste Vektorraum ist, der $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ enthält.

Ferner ist natürlich $\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = \mathbb{R}^3$.

Also ist $\mathbb{R}^3 \subseteq U_1 + U_2$





Aufgabe 2 (serie 5)

Es sei $U \subseteq V$ ein Unterraum von V mit der Eigenschaft $v_1 \in U, v_2 \in U, \dots, v_n \in U$.

Z.Z. $\langle v_1, v_2, \dots, v_n \rangle \subseteq U$ und $\langle v_1, \dots, v_n \rangle$ ist Unterraum von V .

Beweis:

① Seien $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ beliebig aus \mathbb{R} gewählt.

Da U ein Unterraum ist, gilt:

$$\left. \begin{array}{l} v_1 \in U \Rightarrow \lambda_1 v_1 \in U \\ v_2 \in U \Rightarrow \lambda_2 v_2 \in U \\ \vdots \\ v_n \in U \Rightarrow \lambda_n v_n \in U \end{array} \right\} \begin{array}{l} (*) \\ \Rightarrow \lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n \in U. \end{array}$$

↑ Wieder, da U ein Unterraum ist.

Da per Definition $\langle v_1, \dots, v_n \rangle = \{ \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n \mid \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R} \}$ haben wir gezeigt $\langle v_1, \dots, v_n \rangle \subseteq U$. ■

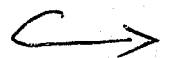
② Z.Z. $\langle v_1, \dots, v_n \rangle$ ist Unterraum.

I $\langle v_1, \dots, v_n \rangle \neq \emptyset$ da z.B. $v_1 = 1 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + 0 \cdot v_3 + \dots + 0 \cdot v_n$
 $\in \langle v_1, \dots, v_n \rangle$

II Sei $\xi \in \mathbb{R}$ beliebig und $\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle$ ebenfalls beliebig. Dann ist:

$$\xi \cdot (\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n) \stackrel{\downarrow}{=} (\xi \cdot \lambda_1) v_1 + \dots + (\xi \cdot \lambda_n) v_n \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle$$

da $(\xi \cdot \lambda_1) \in \mathbb{R}, (\xi \cdot \lambda_2) \in \mathbb{R}, \dots, (\xi \cdot \lambda_n) \in \mathbb{R}$.



*) Genau genommen fordern die Unterraum axiome nur:

$$x_1, x_2 \in U \Rightarrow x_1 + x_2 \in U.$$

Mit Hilfe von vollständiger Induktion und dem Assoziativgesetz folgt aber sehr leicht: $\forall n \in \mathbb{N}$:

$$x_1 + x_2, \dots, x_n \in U \Rightarrow x_1 + x_2 + \dots + x_n \in U.$$

Es ist ja $x_1 + \dots + x_{n-1} + x_n = (x_1 + \dots + x_{n-1}) + x_n$. (Induktionsschritt)

Bemerkung: Genau genommen ist \forall wieder mit vollständiger Induktion zu zeigen, diesmal unter Ausnutzung des Distributivgesetzes. Der Induktionsschritt geht so:

$$\begin{aligned} \mathbb{Q} \cdot (\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{n-1} v_{n-1} + \lambda_n v_n) &= \mathbb{Q} \cdot [(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{n-1} v_{n-1}) + \lambda_n v_n] \\ &= \mathbb{Q} \cdot (\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{n-1} v_{n-1}) + \mathbb{Q} (\lambda_n v_n) \end{aligned}$$

\uparrow Assoc.

$$\begin{aligned} &\uparrow \\ \text{Distributiv} & \\ &= \mathbb{Q} \cdot [(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{n-1} v_{n-1})] + \mathbb{Q} (\lambda_n v_n) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\uparrow \\ \text{Induktionsvor.} & \\ &= (\mathbb{Q} \lambda_1) v_1 + \dots + (\mathbb{Q} \lambda_{n-1}) v_{n-1} \end{aligned}$$

Assoc. + Axiom: $\alpha \cdot (\beta x) = (\alpha \cdot \beta) \cdot x$ (Namenlose Rechenregel, vielleicht eher "Distributivregel" da 2 Operationen beteiligt sind.)
 $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}, x \in V$

Der Induktionsanfang ist ähnlich spannend.

III Seien nun $\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$ und $\mu_1 v_1 + \dots + \mu_n v_n \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle$, so ist

$$(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n) + (\mu_1 v_1 + \dots + \mu_n v_n)$$

$$= \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n + \mu_1 v_1 + \dots + \mu_n v_n$$

Ass.

$$= \lambda_1 v_1 + \mu_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \mu_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n + \mu_n v_n$$

Kommutativität
(+ Induktion)

$$= \underbrace{(\lambda_1 + \mu_1)}_{\in \mathbb{R}} \cdot v_1 + \dots + \underbrace{(\lambda_n + \mu_n)}_{\in \mathbb{R}} v_n \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle$$

Distributivität
(+ Induktion)

Aus I, II und III folgt: $\langle v_1, \dots, v_n \rangle$ ist Untervektorraum.



Aufgabe 3 (serie 3)

a) Offenbar gilt:

$$v_2 + 3 \cdot v_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 11 \\ 2 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+0 \\ -4+6 \\ 11-9 \\ 2+0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \cdot v_1 \quad (\text{I})$$

$$\Leftrightarrow (-2)v_1 + v_2 + 3 \cdot v_3 = 0$$

Also sind v_1, v_2 und v_3 nicht linear unabhängig. ■

b) Ganz offensichtlich sind v_1 und v_2 linear unabhängig, da v_2 definitiv kein Vielfaches von v_1 ist.

Außerdem gilt laut (I) $\frac{2}{3}v_1 - \frac{1}{3}v_2 = v_3$

Also erzeugen v_1 und v_2 das Erzeugendensystem

$\langle v_1, v_2, v_3 \rangle$ vom Raum $\langle v_1, v_2, v_3 \rangle$

$\Rightarrow (v_1, v_2)$ erzeugen $\langle v_1, v_2, v_3 \rangle$.

Resultat: (v_1, v_2) ist ein linear unabhängiges Erzeugendensystem von $\langle v_1, v_2, v_3 \rangle$ also eine basis. ■

c) Bevor wir groß theoretisieren versuchen wir es einfach naiv.

Seien $e_3 := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $e_4 := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Behauptung: (v_1, v_2, e_3, e_4) ist eine Basis von \mathbb{R}^4 .

Beweis: Sei $w = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4$ beliebig. Wir versuchen w darzustellen:

Seien $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4 \in \mathbb{R}$ mit

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \lambda_3 e_3 + \lambda_4 e_4 = w$$

$\Leftrightarrow \dots$

\hookrightarrow

$$\dots \Leftrightarrow \lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 11 \\ 2 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_4 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{array}{l} \text{(Skizziert)} \\ \Leftrightarrow \end{array} \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 0 & 0 & a \\ 1 & -4 & 0 & 0 & b \\ 1 & 11 & 1 & 0 & c \\ 1 & 2 & 0 & 1 & d \end{array} \right] \begin{array}{l} \\ 1-1. \text{ Zeile} \\ 1-1. \text{ Zeile} \\ 1-1. \text{ Zeile} \end{array}$$

$$\Leftrightarrow \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 0 & 0 & a \\ 0 & -6 & 0 & 0 & b-a \\ 0 & 9 & 1 & 0 & c-a \\ 0 & 0 & 0 & 1 & d-a \end{array} \right] \begin{array}{l} \\ 1: (-6) \\ \\ \end{array}$$

$$\Leftrightarrow \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 0 & 0 & a \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{b-a}{6} \\ 0 & 9 & 1 & 0 & c-a \\ 0 & 0 & 0 & 1 & d-a \end{array} \right] \begin{array}{l} \\ \\ (-9) \cdot 2. \text{ Zeile} \\ \end{array}$$

$$\Leftrightarrow \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 0 & 0 & a \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \frac{b-a}{6} \\ 0 & 0 & 1 & 0 & c-a - \frac{b-a}{6} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & d-a \end{array} \right]$$

Dieses LGS ist offensichtlich
eindeutig lösbar.

Da das LGS immer lösbar ist, (v_1, v_2, e_3, e_4) ein Erzeugendensystem.

Das LGS ist auch noch eindeutig lösbar, insbesondere für $w := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, also ist (v_1, v_2, e_3, e_4) auch linear unabhängig.

Resultat: (v_1, v_2, e_3, e_4) ist eine Basis von \mathbb{R}^4 .

Aufgabe 4 (serie 5)

[a] Seien $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ mit $\lambda_1 p_1 + \lambda_2 p_2 + \lambda_3 p_3 = 0$ ↖ Nullpolynom

Dann gilt

$$\lambda_1(\epsilon^3 - \epsilon + 1) + \lambda_2(\epsilon^3 - 1) + \lambda_3(\epsilon^2 - \epsilon) = 0$$

$$\Rightarrow (\lambda_1 + \lambda_2) \cdot \epsilon^3 + (\lambda_3) \epsilon^2 + (-\lambda_1 - \lambda_3) \cdot \epsilon + (\lambda_1 - \lambda_2) = 0$$

Koeffizientenvergleich:

$$\Rightarrow \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \text{ und } \underline{\lambda_3 = 0} \text{ und } -\lambda_1 - \lambda_3 = 0 \text{ und } \lambda_1 - \lambda_2 = 0$$

$$\Rightarrow \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \text{ und } \lambda_3 = 0 \text{ und } \underline{-\lambda_1 = 0} \text{ und } \lambda_1 - \lambda_2 = 0$$

($\lambda_3 = 0$)

$$\Rightarrow \lambda_2 = 0 \text{ und } \lambda_3 = 0 \text{ und } \lambda_1 = 0 \text{ und } \lambda_2 = 0$$

($\lambda_1 = 0$)

$\Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$. Also sind p_1, p_2 und p_3
linear unabhängig. ■

[b] • Wir geben zuerst eine Basis an, welche nur aus Monomen besteht: $(q_0 := 1, q_1 := \epsilon, q_2 := \epsilon^2, q_3 := \epsilon^3)$

Dies ist in der Tat eine Basis von V .

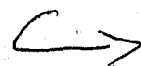
1) q_0, q_1, q_2, q_3 sind linear unabhängig, weil aus

$$\lambda_0 q_0 + \lambda_1 q_1 + \lambda_2 q_2 + \lambda_3 q_3 = 0 \text{ mittels Koeffizientenvergleich}$$

sofort $\lambda_0 = \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$ folgt ($\forall \lambda_0, \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$).

2) Dass q_0, \dots, q_3 ein Erzeugendensystem bilden ist offensichtlich.
(Jedes Polynom aus V ist von Natur aus eine Linearkombination von q_0, \dots, q_3).

• p_1, p_2, p_3 bilden keine Basis von V . Die Begründung werden wir ~~nach~~ [c] geben.
während



□ Behauptung: (q_0, p_1, p_2, p_3) ist linear unabhängig.

Beweis: Seien $\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ mit $\lambda_0 q_0 + \lambda_1 p_1 + \lambda_2 p_2 + \lambda_3 p_3 = 0$

$$\Rightarrow \lambda_0 \cdot 1 + \lambda_1(t^3 - t + 1) + \lambda_2(t^3 - 1) + \lambda_3(t^2 - t) = 0$$

$$\Rightarrow (\lambda_1 + \lambda_2) \cdot t^3 + \lambda_3 \cdot t^2 + (-\lambda_1 + \lambda_3) \cdot t + (\lambda_0 + \lambda_1 - \lambda_2) = 0$$

Koeffizientenvergleich

$$\Rightarrow \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \text{ und } \underline{\lambda_3 = 0} \text{ und } -\lambda_1 + \lambda_3 = 0 \text{ und } \lambda_0 + \lambda_1 - \lambda_2 = 0$$

$$\Rightarrow \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \text{ und } \lambda_3 = 0 \text{ und } \underline{-\lambda_1 = 0} \text{ und } \lambda_0 + \lambda_1 - \lambda_2 = 0$$

$$\Rightarrow \underline{\lambda_2 = 0} \text{ und } \lambda_3 = 0 \text{ und } \lambda_1 = 0 \text{ und } \lambda_0 \neq \lambda_2 = 0$$

$$\Rightarrow \lambda_0 = \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$$

$\Rightarrow (q_0, p_1, p_2, p_3)$ sind linear unabhängig. ▣

↳ Gemäß Serie 6, Aufgabe 2 kann also (p_1, p_2, p_3) kein maximales linear unabhängiges System gewesen sein, also keine Basis.

(~~Wie~~ Ich bin mir sicher, dass ich Aufgabe 2/Serie 6 lösen kann, ohne Bezug auf p_1, p_2 und p_3 zu nehmen. Daher halte ich diesen Griff in die Zukunft für erlaubt).

Noch zu zeigen: (q_0, p_1, p_2, p_3) ist ein Erzeugendensystem.

Beweis:

$$q_0 = q_0 \text{ (I)}$$

$$q_3 = t^3 = p_2 + q_0 \text{ (II)}$$

$$q_1 = t = \frac{1}{t} (t^3 - t + 1) + t^3 + 1 = -p_1 + q_3 + q_0 \text{ (II)} = -p_1 + p_2 + q_0 + q_0 \\ = -p_1 + p_2 + 2q_0 \text{ (III)}$$

$$q_2 = t^2 = (t^2 - t) + t = p_3 + t \text{ (III)} = p_3 - p_1 + p_2 + 2q_0 \text{ (IV)}$$

Offenbar erzeugt (q_0, p_1, p_2, p_3) die Vektoren q_0, q_1, q_2 und q_3 , welche ein Erzeugendensystem sind.

Wer ein Erzeugendensystem erzeugen kann ist selbst ein Erzeugendensystem. ▣

Resultat: (q_0, p_1, p_2, p_3) ist eine Basis von V .