

# Scheinklausur zur Linearen Algebra I, WS 05/06, 2. Teil

Prof. Dr. G. Hiß

Tragen Sie bitte auf diesem Deckblatt leserlich und in **Blockbuchstaben** Ihren Namen und Ihre Matrikelnummer ein und unterschreiben Sie.

Name: \_\_\_\_\_

Vorname: \_\_\_\_\_

Matrikelnummer: \_\_\_\_\_

Eigenhändige Unterschrift: \_\_\_\_\_

	Krz	Erg	8	9	10	11	12	$\Sigma$
Punkte								
Nachk.								

## Zum Ankreuzteil:

Kreuzen Sie bei jeder Frage entweder „Ja“ oder „Nein“ oder nichts an.

**Auswertung:** Jedes richtige Kreuz gibt einen Pluspunkt, jedes falsche Kreuz einen Minuspunkt. Jede Aufgabe gibt immer mindestens 0 Punkte, Minuspunkte wirken also nicht über Aufgaben hinweg. Wenn Sie bei einer Frage unsicher sind, machen Sie einfach kein Kreuz.

Sie brauchen Ihre Kreuze nicht zu begründen!

## Zum Ergebnisteil:

In diesem Teil müssen Sie Ihre Aussagen **nicht** begründen. Es zählt nur das richtige Ergebnis.

## Zu den Aufgaben mit Begründungen:

In diesem Teil müssen Sie alle Aussagen begründen.

Natürlich brauchen Sie Aussagen aus der Vorlesung nicht noch einmal zu beweisen.

## Scheinklausur 2. Teil, 14.2.2006

### Lineare Algebra I, WS 2005/06, Prof. Dr. G. Hiß

Name: \_\_\_\_\_

Matrikelnummer: \_\_\_\_\_

Kreuzen Sie bei jeder Frage entweder „Ja“ oder „Nein“ oder nichts an.

**Auswertung der Multiple-Choice-Aufgaben:** Ein richtiges Kreuz ergibt +1 Punkt, ein falsches Kreuz ergibt -1 Punkt, keine Angabe zählt 0 Punkte. In jeder Aufgabe bekommen Sie mindestens 0 Punkte.

1	Sei $K$ ein Körper, $V$ ein $K$ -Vektorraum und $v_1, \dots, v_n \in V$ .	
	Ist $(v_1, v_2)$ linear abhängig, so gibt es ein $s \in K$ mit $v_2 = sv_1$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$ , dann ist die Dimension von $V$ gleich $n$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	$(v_1, v_2)$ ist genau dann linear unabhängig, wenn $(v_1 + v_2, v_2)$ linear unabhängig ist.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
2	Sei $K$ ein Körper, $n, m \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ und $A \in K^{m \times n}$ .	
	Die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen von $A$ ist gleich der maximalen Anzahl linear unabhängiger Spalten von $A$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Das Bild der linearen Abbildung $\varphi : K^{n \times 1} \rightarrow K^{m \times 1}$ , $v \mapsto Av$ hat die Dimension $n$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $A$ den Rang $m$ hat, so gilt $n \leq m$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Der Spaltenrang von $A$ ist gleich dem Spaltenrang von $A^t$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
3	Sei $K$ ein Körper, $n, m \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ und $A \in K^{m \times n}$ und $b \in K^{m \times 1}$ .	
	Wenn $n = m$ ist, so hat das lineare Gleichungssystem $Ax = 0$ genau eine Lösung.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $m < n$ ist, so hat das lineare Gleichungssystem $Ax = 0$ mehr als eine Lösung.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $m < n$ ist, so hat das lineare Gleichungssystem $Ax = b$ mehr als eine Lösung.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $Ax = b$ lösbar ist und $Ax = 0$ mehrere Lösungen hat, dann ist die Lösung von $Ax = b$ nicht eindeutig.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
4	Sei $K$ ein Körper, $n \in \mathbb{N} \setminus \{0, 1\}$ und $A, B, C \in K^{n \times n}$ .	
	Es gilt $\det(A + B) = \det(A) + \det(B) - \det(AB)$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $\det((A + B)C) \neq 0$ , dann ist $A$ oder $B$ invertierbar.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $A$ invertierbar, so gilt $\det(A^{-1}) \det(A) = 1$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
5	Sei $n \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ , $a, b \in \mathbb{R}$ und $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ .	
	Ist $v$ ein Eigenvektor von $A$ zum Eigenwert $a$ und ein Eigenvektor von $B$ zum Eigenwert $b$ , dann ist $v$ ein Eigenvektor von $AB$ zum Eigenwert $a + b$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Falls $n$ ungerade ist, so hat $B$ mindestens einen Eigenvektor.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $A$ diagonalisierbar und für jeden Eigenraum $U$ von $A$ gilt, dass $Bu \in U$ für alle $u \in U$ ist, so ist auch $B$ diagonalisierbar.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein

Bearbeiten Sie die folgenden Rechenaufgaben und schreiben Sie die Ergebnisse in die dafür vorgesehenen Kästchen. Sie brauchen Ihre Ergebnisse **nicht** zu begründen, für Begründungen und Ansätze gibt es aber auch **keine** Punkte. Für die richtige Antwort bekommen Sie die angegebene Punktzahl. Für eine falsche Antwort gibt es **Null** Punkte.

6	<p>Berechnen Sie die Determinante, das charakteristische Polynom <math>\chi_A</math> und einen Eigenvektor <math>v</math> der folgenden Matrix <math>A \in \mathbb{Q}^{3 \times 3}</math>:</p> $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 5 \\ -2 & -1 & 8 \\ -1 & 0 & 4 \end{bmatrix}$ <p style="text-align: right;"><math>\det(A) =</math> <input style="width: 150px; height: 20px;" type="text"/> (2 Punkte)</p> <p style="text-align: right;"><math>\chi_A =</math> <input style="width: 250px; height: 20px;" type="text"/> (2 Punkte)</p> <p style="text-align: right;"><math>v^t =</math> <input style="width: 250px; height: 20px;" type="text"/> (3 Punkte)</p>
7	<p>Es sei <math>\varphi : \mathbb{Q}^{1 \times 3} \rightarrow \mathbb{Q}^{1 \times 3}</math> die lineare Abbildung, für die <math>\varphi([1, 1, 0]) = [0, 0, 1]</math> und <math>\varphi([0, 1, 1]) = [0, 1, 0]</math> und <math>\varphi([2, 4, 3]) = [1, 0, 0]</math>. Weiter sei <math>\mathcal{B} := (e_1, e_2, e_3)</math> die Standardbasis, also <math>e_1 = [1, 0, 0]</math>, <math>e_2 = [0, 1, 0]</math> und <math>e_3 = [0, 0, 1]</math>. Berechnen Sie die Matrix von <math>\varphi</math> bezüglich der Basis <math>\mathcal{B}</math>.</p> <p style="text-align: right;"><math>\mathcal{M}_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(\varphi) =</math> <input style="width: 150px; height: 100px; border: 1px solid black;" type="text"/></p> <p style="text-align: right;">(6 Punkte)</p>
<p>Beantworten Sie die folgenden Aufgaben schriftlich. Beweisen Sie alle Ihre Behauptungen. Schreiben Sie auf <b>jedes Blatt</b> Ihren Namen und Ihre Matrikelnummer. Fangen Sie jede Aufgabe auf einer neuen Seite an.</p>	
8	<p>Es sei <math>A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}</math> eine Matrix, für die <math>A^2 + A + E_2 = 0</math> ist, wobei <math>E_2</math> die <math>2 \times 2</math>-Einheitsmatrix ist.</p> <p>(a) Zeigen Sie, dass das Minimalpolynom <math>\mu_A</math> von <math>A</math> ein Teiler von <math>X^3 - 1</math> ist. (2 Punkte)</p> <p>(b) Es sei zusätzlich <math>A^2 = \begin{bmatrix} 1 &amp; -1 \\ 3 &amp; -2 \end{bmatrix}</math>. Was ist dann <math>A^{2006}</math>? (2 Punkte)</p>
9	<p>Es sei <math>K</math> ein Körper und <math>A \in K^{n \times n}</math> für ein <math>n \in \mathbb{N} \setminus \{0\}</math> eine Matrix. Zeigen Sie, dass für jeden Eigenwert <math>a \in K</math> von <math>A</math> das Polynom <math>X - a</math> ein Teiler des Minimalpolynoms <math>\mu_A</math> von <math>A</math> ist. (4 Punkte)</p>
10	<p>Beweisen oder widerlegen Sie: Ist <math>V</math> ein <math>K</math>-Vektorraum der Dimension <math>n \geq 3</math>, dann gibt es Vektoren <math>a, b, c \in V</math>, so dass <math>(a, b)</math> und <math>(a, c)</math> und <math>(b, c)</math> linear unabhängig sind, aber <math>(a, b, c)</math> linear abhängig ist. (4 Punkte)</p>
11	<p>Es sei <math>A \in \mathbb{R}^{n \times n}</math> für ein <math>n \in \mathbb{N} \setminus \{0\}</math> und <math>A^t \cdot A = E_n</math> die Einheitsmatrix. Zeigen Sie, dass <math>\det(A) \in \{-1, 1\}</math> ist. (4 Punkte)</p>
12	<p>Für welche Werte der Zahl <math>a \in \mathbb{R}</math> ist die Matrix <math>A = \begin{bmatrix} 3 &amp; a \\ -1 &amp; 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}</math> diagonalisierbar? (4 Punkte)</p>

## Scheinklausur 2. Teil, 14.2.2006

### Lineare Algebra I, WS 2005/06, Prof. Dr. G. Hiß

Name: \_\_\_\_\_

Matrikelnummer: \_\_\_\_\_

Kreuzen Sie bei jeder Frage entweder „Ja“ oder „Nein“ oder nichts an.

**Auswertung der Multiple-Choice-Aufgaben:** Ein richtiges Kreuz ergibt +1 Punkt, ein falsches Kreuz ergibt -1 Punkt, keine Angabe zählt 0 Punkte. In jeder Aufgabe bekommen Sie mindestens 0 Punkte.

1	Sei $K$ ein Körper, $n, m \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ und $A \in K^{m \times n}$ und $b \in K^{m \times 1}$ .	
	Wenn $m < n$ ist, so hat das lineare Gleichungssystem $Ax = 0$ mehr als eine Lösung.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $m < n$ ist, so hat das lineare Gleichungssystem $Ax = b$ mehr als eine Lösung.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $n = m$ ist, so hat das lineare Gleichungssystem $Ax = 0$ genau eine Lösung.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $Ax = b$ lösbar ist und $Ax = 0$ mehrere Lösungen hat, dann ist die Lösung von $Ax = b$ nicht eindeutig.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
2	Sei $K$ ein Körper, $V$ ein $K$ -Vektorraum und $v_1, \dots, v_n \in V$ .	
	$(v_1, v_2)$ ist genau dann linear unabhängig, wenn $(v_1 + v_2, v_2)$ linear unabhängig ist.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $(v_1, v_2)$ linear abhängig, so gibt es ein $s \in K$ mit $v_2 = sv_1$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$ , dann ist die Dimension von $V$ gleich $n$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
3	Sei $K$ ein Körper, $n \in \mathbb{N} \setminus \{0, 1\}$ und $A, B, C \in K^{n \times n}$ .	
	Es gilt $\det(A + B) = \det(A) + \det(B) - \det(AB)$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $A$ invertierbar, so gilt $\det(A^{-1}) \det(A) = 1$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $\det((A + B)C) \neq 0$ , dann ist $A$ oder $B$ invertierbar.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
4	Sei $n \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ , $a, b \in \mathbb{R}$ und $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ .	
	Falls $n$ ungerade ist, so hat $B$ mindestens einen Eigenvektor.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $A$ diagonalisierbar und für jeden Eigenraum $U$ von $A$ gilt, dass $Bu \in U$ für alle $u \in U$ ist, so ist auch $B$ diagonalisierbar.	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Ist $v$ ein Eigenvektor von $A$ zum Eigenwert $a$ und ein Eigenvektor von $B$ zum Eigenwert $b$ , dann ist $v$ ein Eigenvektor von $AB$ zum Eigenwert $a + b$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
5	Sei $K$ ein Körper, $n, m \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ und $A \in K^{m \times n}$ .	
	Die maximale Anzahl linear unabhängiger Zeilen von $A$ ist gleich der maximalen Anzahl linear unabhängiger Spalten von $A$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Wenn $A$ den Rang $m$ hat, so gilt $n \leq m$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Das Bild der linearen Abbildung $\varphi : K^{n \times 1} \rightarrow K^{m \times 1}$ , $v \mapsto Av$ hat die Dimension $n$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
	Der Spaltenrang von $A$ ist gleich dem Spaltenrang von $A^t$ .	<input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein

