

1. Teilklausur zum Modul  
'Lineare Algebra/Analytische Geometrie II' am 11.3.2019

Name, Vorname	Matrikel-Nr. bzw. Kennzeichen	Punkte für Aufg.1

Bearbeiten Sie bitte folgende Aufgabe! Zur vollständigen Lösung gehört auch die (stilistisch einwandfreie zielführende) **Darstellung des Gedankenganges**. Für die vollständig gelöste Aufgabe erhalten Sie 10 Punkte; die erzielte Punktezahl wird auf den zweiten Teil dieser Modulprüfung angerechnet, kann aber nicht in eine evtl. Nachklausur übernommen werden. **Wenn nicht anders vermerkt, dürfen Sie hier Sätze und Formeln aus der Vorlesung ohne Beweis verwenden.**

**Aufgabe 1**

(Determinante, Komplement eines Unterraums, Dimensions-Formeln, Faktorraum)  
Seien  $v_1 := (0, 1, 1, 0)$ ,  $v_2 := (1, 1, 0, 0)$ ,  $v_3 := (1, 1, 1, 0)$  und  $v_4 := (0, 0, 0, 1)$   
Vektoren des  $\mathbb{R}$ -Vektorraums  $V = \mathbb{R}^4$ .

- (i) (2 Punkte) Berechnen Sie folgende Determinante über  $\mathbb{R}$  (mit den Zeilen  $v_i$ ):

$$\begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

- (ii) (1 Punkt) Ist  $B := \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  eine Basis von  $\mathbb{R}^4$ ? (Mit Begründung!)
- (iii) (1 Punkt) Geben Sie ein Komplement  $W$  des Unterraums  $U := \langle v_1, v_2 \rangle$  in  $V$  an (hier ohne Beweis)!
- (iv) (2 Punkte) Geben Sie eine Abbildung  $\hat{f}$  von  $B$  in  $\mathbb{R}^4$  an und eine lineare Fortsetzung  $f$  von  $\hat{f}$  auf  $V$  mit  $\text{Kern} f = U$  und  $\text{Bild} f = W$ !

*Hinweis zu (v) und (vi):* Dimensionsformeln dürfen Sie hier unbewiesen verwenden.

- (v) (2 Punkte) Sei  $X := \langle v_1, v_3 \rangle$ . Beweisen Sie, dass es keine surjektive lineare Abbildung  $g$  von  $\mathbb{R}^4$  auf  $\mathbb{R}^3$  gibt mit  $\text{Kern} g = X$ .
- (vi) (2 Punkte) Bestimmen Sie  $\dim_{\mathbb{R}}(U \oplus W)/U$  und  $\dim_{\mathbb{R}}(U + X)/U$  (für die obigen Unterräume  $U, W$  und  $X$ ).

### Lösungsskizzen:

(i) (2 Punkte) Es gilt z.B. (durch Entwicklung nach Laplace):

$$|M| := \begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \underline{1} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 1 & \underline{1} \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & \underline{1} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -1.$$

- (ii) Eine quadratische Matrix hat genau dann vollen Rang, wenn ihre Determinante ungleich 0 ist. Da  $|M|$  ungleich 0 ist, sind die Zeilen von  $M$  linear unabhängig.  $B$  besteht also aus vier linear unabhängigen Vektoren und hat die Mächtigkeit einer Basis von  $\mathbb{R}^4$ , ist damit selbst Basis.
- (iii) Z.B. ist  $W = \langle v_3, v_4 \rangle$  eine Komplement von  $U$  in  $V$ .

(iv) Setzt man z.B. die Abbildung  $\hat{f}$  mit

$$\hat{f}(v_1) = \hat{f}(v_2) = 0 \quad \text{und} \quad \hat{f}(v_3) = v_3 \quad \text{sowie} \quad \hat{f}(v_4) = v_4$$

linear zu einer Abbildung auf  $V = \langle B \rangle$  fort (Existenz laut Fortsetzungssatz), so erhält man eine Abbildung  $f$  mit  $f(\langle v_1, v_2 \rangle) = \{0\}$ , also  $\text{Kern } f = U$ , und  $\text{Bild } f = f(\langle v_3, v_4 \rangle) = \langle v_3, v_4 \rangle = W$ . Die darstellende Matrix von  $f$  bzgl. Basis  $B = (v_1, v_2, v_3, v_4)$  ist dann

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- (v) Es wäre  $\text{Defekt}(g) = \dim_{\mathbb{R}}(\text{Kern } g) = \dim_{\mathbb{R}} X = 2$  und  $\dim_{\mathbb{R}}(\text{Bild}(g)) = \dim_{\mathbb{R}}(\mathbb{R}^3) = 3$ , im Widerspruch zur Formel

$$\dim_{\mathbb{R}} V = \text{Defekt}(g) + \text{Rang}(g) = 2 + 3 \quad \text{und} \quad \dim_{\mathbb{R}} V = 4.$$

(vi) Nach den Dimensionsformeln erhält man

$$\dim_{\mathbb{R}}(U \oplus W)/U = (\dim_{\mathbb{R}} U + \dim_{\mathbb{R}} W) - \dim_{\mathbb{R}} U = \dim_{\mathbb{R}} W = 2$$

und

$$\dim_{\mathbb{R}}(U+X)/U = \dim_{\mathbb{R}} U + \dim_{\mathbb{R}} X - \dim_{\mathbb{R}}(U \cap X) - \dim_{\mathbb{R}} U = 2 - 1 = 1$$

wegen der linearen Unabhängigkeit der  $v_i$  und

$$U \cap X = \langle v_1, v_2 \rangle \cap \langle v_1, v_3 \rangle = \langle v_1 \rangle .$$

Ein *alternativer Beweis* benutzt den Isomorphiesatz.