

Algebra für Informatiker/innen
7. Übungsblatt für den 8. und 9. Mai 2008

49. Überprüfen Sie jeweils, ob v in $L(v_1, \dots, v_k)$ liegt.

(a) $\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} \in L\left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}\right)?$ (b) $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \in L\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}\right)?$

(c) $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \in L\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}\right)?$

50. Überprüfen Sie jeweils, ob (v_1, \dots, v_k) linear unabhängig sind :

(a) $\left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$ (b) $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}\right)$

(c) $\left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$

51. Finden Sie eine Basis von $L\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}\right)$ durch Bestimmen der Zeilenstufennormalform.

52. Sei $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$. Finden Sie eine Matrix B in Zeilenstufenform, sodass $Z(A) = Z(B)$.

53. Seien $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ und $B = \begin{pmatrix} -2 & 3 & -2 \\ -1 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \end{pmatrix}$. Gilt $Z(A) = Z(B)$?

54. Bestimmen eine Basis des Nullraums von $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$.

55. Bestimmen eine Basis des Nullraums von $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 3 & 5 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$.

56. Finden Sie einen Algorithmus, der folgendes leistet :

Input : $(v_1, v_2) \in \mathbb{R}^3$

Output : $v_3 \in \mathbb{R}^3$ mit $v_3 \notin L((v_1, v_2))$