



## Präsenzaufgaben

### P11.1. Vektoren

Es ist  $\vec{a} = (1, -1, 3)$ ,  $\vec{b} = (2, -1, -1)$ . Berechnen Sie:

- den Winkel zwischen  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$ ,
- den Vektor  $\vec{c}$  der Länge 1, der auf der Winkelhalbierenden zwischen  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  liegt,
- einen Vektor  $\vec{d}$ , der senkrecht auf  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  liegt, so dass das Volumen des von  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$  und  $\vec{d}$  aufgespannten Spats gleich 1 ist.

LÖSUNG:

- Wegen  $\vec{a} \cdot \vec{b} = 1 \cdot 2 + (-1) \cdot (-1) + 3 \cdot (-1) = 0$  stehen  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  senkrecht aufeinander,  $\sphericalangle(\vec{a}, \vec{b}) = \frac{\pi}{2}$ .

$$(b) \vec{c} = \frac{1}{\sqrt{2}} \left( \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} + \frac{\vec{b}}{|\vec{b}|} \right) = \frac{1}{\sqrt{2}} \left( \frac{1}{\sqrt{11}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} + \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{22}} + \frac{1}{\sqrt{3}} \\ -\frac{1}{\sqrt{22}} - \frac{1}{2\sqrt{3}} \\ \frac{3}{\sqrt{22}} - \frac{1}{2\sqrt{3}} \end{pmatrix}.$$

- $\vec{d}_0 = \vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \\ 1 \end{pmatrix}$  steht senkrecht auf  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$ . Somit ist  $\vec{d} = \lambda \vec{d}_0$  mit noch zu bestimmendem  $\lambda \in \mathbb{R}$ , so dass

$$1 = \vec{d} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = \lambda \vec{d}_0 \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = \lambda \vec{d}_0 \cdot \vec{d}_0 = \lambda |\vec{d}_0|^2 = 66\lambda. \text{ Mit } \lambda = \frac{1}{66} \text{ folgt } \vec{d} = \frac{1}{66} \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

### P11.2. Lineare Gleichungssysteme

Das lineare Gleichungssystem

$$\begin{aligned} 3x_1 - 2x_2 + x_3 &= 4 \\ x_2 + 5x_3 &= 3 \\ 6x_1 - 2x_2 + 12x_3 &= 14 \end{aligned}$$

besitzt genau 3 Lösungen.

- Ist die Aussage wahr oder falsch?
- Geben Sie alle Lösungen des Gleichungssystems an.

LÖSUNG:

(a) Die Aussage ist falsch, da ein lineares Gleichungssystem entweder keine, eine oder unendlich viele Lösungen hat.

(b) Wir lösen  $Ax = b$  mit  $A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & 5 \\ 6 & -2 & 12 \end{pmatrix}$ ,  $b = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 14 \end{pmatrix}$ :

$$(A|b) = \left( \begin{array}{ccc|c} 3 & -2 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & 5 & 3 \\ 6 & -2 & 12 & 14 \end{array} \right) \sim \left( \begin{array}{ccc|c} 3 & -2 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & 5 & 3 \\ 0 & 2 & 10 & 6 \end{array} \right) \sim \left( \begin{array}{ccc|c} 3 & -2 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & 5 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right),$$

woraus man die äquivalenten Gleichungen  $3x_1 - 2x_2 + x_3 = 4$  und  $x_2 + 5x_3 = 3$  erhält, mit der Lösung  $x_3 \in \mathbb{R}$ ,  $x_2 = 3 - 5x_3$ ,  $x_1 = \frac{1}{3}(4 + 2x_2 - x_3) = \frac{1}{3}(4 + 6 - 10x_3 - x_3) = \frac{10}{3} - \frac{11}{3}x_3$ . Die Lösungsmenge ist

$$\{x \in \mathbb{R}^3 \mid Ax = b\} = \left\{ \begin{pmatrix} \frac{10}{3} - \frac{11}{3}t \\ 3 - 5t \\ t \end{pmatrix} \mid t \in \mathbb{R} \right\}$$

### P11.3. Matrizen

Gegeben seien  $A = \begin{pmatrix} 4 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$  und  $B = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ -2 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ .

(a) Sind  $AB$ , bzw.,  $BA$  definiert, wenn ja, wie lauten sie?

(b) Geben Sie, wenn möglich, Determinante und Inverse von  $A$ ,  $B$ ,  $AB$ , bzw.,  $BA$  an.

LÖSUNG:

(a) Wegen  $A \in \mathbb{R}^{2 \times 3}$  und  $B \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$  sind  $AB \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$  und  $BA \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  wohldefiniert. Es

$$\text{ist } AB = \begin{pmatrix} 8 & 8 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \text{ und } BA = \begin{pmatrix} 13 & 4 & 2 \\ -6 & 0 & 8 \\ 3 & 0 & -4 \end{pmatrix}.$$

(b) Determinante und Inverse sind nur für quadratische Matrizen definiert, also nicht für  $A$  und  $B$ . Es ist  $\det(AB) = 8 \cdot 1 - 8 \cdot 3 = -16$  und

$$\det(BA) = 13 \det \begin{pmatrix} 0 & 8 \\ 0 & -4 \end{pmatrix} - 4 \det \begin{pmatrix} -6 & 8 \\ 3 & -4 \end{pmatrix} + 2 \det \begin{pmatrix} -6 & 0 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} = 0.$$

$(AB)^{-1} = \frac{1}{-16} \begin{pmatrix} 1 & -8 \\ -3 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{16} & \frac{1}{2} \\ -\frac{3}{16} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$ .  $BA$  ist nicht invertierbar da die Determinante gleich Null ist.

### P11.4. Kurven

Geben Sie Geschwindigkeitsvektor und Bogenlänge der Kurve  $\vec{a}(t) = (1 + \cos t, \sin t, 2t)$ ,  $t \in [0, \pi]$ , an.

LÖSUNG:

$$\dot{\vec{a}}(t) = \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \\ 2 \end{pmatrix}, \quad |\dot{\vec{a}}(t)| = \sqrt{(-\sin t)^2 + (\cos t)^2 + 2^2} = \sqrt{5}.$$

Die Bogenlänge ist  $\int_0^\pi |\dot{\vec{a}}(t)| dt = \int_0^\pi \sqrt{5} dt = \pi\sqrt{5}$ .

### P11.5. Skalar- und Vektorfelder

Seien  $f(x, y, z) = y\sqrt{x} + \cos^2 z$  und  $\vec{v}(x, y, z) = (y^3 + zx^2, y^2, 5z + e^{xy})$ . Berechnen Sie den Gradienten von  $f$  und die Divergenz und Rotation von  $\vec{v}$ .

LÖSUNG:

$$\text{grad } f(x, y, z) = \nabla f(x, y, z) = \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \\ \partial_z \end{pmatrix} f(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{y}{2\sqrt{x}} \\ \sqrt{x} \\ -2 \cos z \sin z \end{pmatrix},$$

$$\begin{aligned} \text{div } \vec{v}(x, y, z) &= \nabla \cdot \vec{v}(x, y, z) = \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \\ \partial_z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} (x, y, z) \\ &= \partial_x v_1(x, y, z) + \partial_y v_2(x, y, z) + \partial_z v_3(x, y, z) = 2zx + 2y + 5. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{rot } \vec{v}(x, y, z) &= \nabla \times \vec{v}(x, y, z) = \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \\ \partial_z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} (x, y, z) \\ &= \begin{pmatrix} \partial_y v_3 - \partial_z v_2 \\ \partial_z v_1 - \partial_x v_3 \\ \partial_x v_2 - \partial_y v_1 \end{pmatrix} (x, y, z) = \begin{pmatrix} xe^{xy} \\ x^2 - ye^{xy} \\ -xe^{xy} \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

### P11.6. Volumen einer Menge

Berechnen Sie das Volumen von  $V = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x \in [0, 2], y \in [-x, x], z \in [0, xy^2]\}$ .

LÖSUNG:

Die Menge  $V$  kann beschrieben werden, als die Menge unter dem Graphen der Funktion  $f(x, y) = xy^2$ , definiert auf dem Normalbereich  $D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x \in [0, 2], -x \leq y \leq x\}$ .

Somit ist das Volumen der Menge  $V$  gegeben durch

$$\begin{aligned} \iint_D f(x, y) d(x, y) &= \int_0^2 \left( \int_{-x}^x f(x, y) dy \right) dx = \int_0^2 x \left( \int_{-x}^x y^2 dy \right) dx = \int_0^2 x \left[ \frac{y^3}{3} \right]_{y=-x}^x dx \\ &= \frac{2}{3} \int_0^2 xx^4 dx = \frac{2}{3} \left[ \frac{x^5}{5} \right]_{x=0}^2 = \frac{64}{15}. \end{aligned}$$