

KLAUSUR

Mathematik II (E-Techniker/Mechatroniker/W-Ingenieure)

11.9.2009

(W. Seiler / W. Strampp)

Name:	Vorname:	Matr.-Nr./Studiengang:	Versuch- Nr.:
-------	----------	------------------------	------------------

Für jede Aufgabe gibt es 10 Punkte. Zum Bestehen der Klausur sollten 27 Punkte erreicht werden.

1)	2)	3)	4)	5)	6)
----	----	----	----	----	----

Punkte:	Note:
---------	-------

**Fangen Sie für jede Aufgabe ein neues Blatt an.
Beschreiben Sie nur die Vorderseite der Blätter.
Geben Sie alle Rechenschritte an!**

1. (a) Gegeben sei der folgende Unterraum $U = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \mid x_1 + x_2 - x_3 = 0 \right\}$

des \mathbb{R}^3 . Geben Sie eine Basis von U an.

(b) Wir betrachten folgende Basen des \mathbb{C}^2 : $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, und $\vec{b}_1 = \begin{pmatrix} -i \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{b}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}$. Wie lauten die Übergangsmatrizen der Basen?

(c) Die Vektoren $\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ i \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{a}_2 = \begin{pmatrix} i \\ 0 \\ i \end{pmatrix}$, erzeugen einen Unterraum V des \mathbb{C}^3 . Geben Sie eine Orthonormalbasis von V an.

2. Die lineare Abbildung $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ wird gegeben durch:

$$f(\vec{e}_1) = 3\vec{e}_1 + 4\vec{e}_2, f(\vec{e}_2) = -\vec{e}_1 + 2\vec{e}_2. \vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

(a) Wie lautet die Matrix der Abbildung f bezüglich der Basis \vec{e}_1, \vec{e}_2 ?

(b) Welches Bild ergibt sich für das Rechteck

$\{\vec{x} \in \mathbb{R}^2 \mid \vec{x} = \alpha_1 \vec{e}_1 + \alpha_2 \vec{e}_2, 0 \leq \alpha_1, \alpha_2 \leq 1\}$ unter der Abbildung f ?

(c) Wie lautet die Matrix der Abbildung f bezüglich der Basis

$\vec{b}_1 = -\vec{e}_2, \vec{b}_2 = \vec{e}_1 + 2\vec{e}_2$?

3. Gegeben sei die Matrix:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

(a) Welche Lösungen besitzt das homogene System $A\vec{x} = \vec{0}$?

Welche Dimension besitzt der Bildraum der Abbildung $\vec{x} \rightarrow A\vec{x}$?

(b) Zeigen Sie für $n \in \mathbb{N}$:

$$A^n = \begin{pmatrix} 1 & -n & -n+1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

(c) Berechnen Sie Eigenwerte und Eigenvektoren von A .

Bitte wenden!

4. (a) Geben Sie den Konvergenzradius der folgenden Potenzreihe an: $\sum_{\nu=1}^{\infty} \nu^5 x^\nu$.
- (b) Geben Sie die Taylorreihe der Funktion $g(x) = e^x + 1$ um den Entwicklungspunkt 0 und ihren Konvergenzradius an.
- (c) Wie lauten die ersten 4 Glieder der Taylorreihe der Funktion $f(x) = \frac{x^2}{e^x + 1}$ um den Entwicklungspunkt 0? Gehen Sie von der Gleichung $(e^x + 1) f(x) = x^2$ aus.
5. (a) Berechnen Sie den Grenzwert:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \left(\frac{\sin(x)}{x} - \frac{\sin(y)}{y} \right) \frac{x^2}{x^2 + y^2}.$$

- (b) Sei $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ eine stetige Funktion. Berechnen Sie die ersten partiellen Ableitungen der Funktion:

$$f(x, y) = \int_{x^2-3}^{\sin(y)} g(t) dt.$$

- (c) Skizzieren Sie die Höhenlinien der Funktion $h(x, y) = 3x^2 - 4y^2$. Stellt der Nullpunkt eine Extremalstelle oder einen Sattelpunkt dar?

6. Gegeben sei die Funktion $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x, y) = x e^y$.
- (a) Wie lautet das Taylorpolynom von Grad 5 von f um den Entwicklungspunkt $(0, 0)$?
- (b) Die Punkte $(0, 0)$, $(1, 1)$ und $(2, 0)$ bilden die Eckpunkte eines Dreiecks in der (x, y) -Ebene. Integrieren Sie die Funktion $f(x, y)$ über das Dreieck. ($\int x e^x dx = x e^x - e^x$, $\int x e^{-x} dx = -x e^{-x} - e^{-x}$.)

Lösungen

1a) Wir lösen die Gleichung $x_1 + x_2 - x_3 = 0$ wie folgt: $x_3 = \lambda_3, x_2 = \lambda_2, x_1 = -\lambda_2 + \lambda_3$, mit $\lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$. Der Unterraum U besteht aus den Vektoren:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\lambda_2 + \lambda_3 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \lambda_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Eine Basis von U ist:

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

1b) Es gilt: $\vec{b}_1 = -i\vec{e}_1, \vec{b}_2 = \vec{e}_1 + i\vec{e}_2$, und $\vec{e}_1 = i\vec{b}_1$, sowie $i\vec{e}_2 = -\vec{e}_1 + \vec{b}_2 = -i\vec{b}_1 + \vec{b}_2$ bzw. $\vec{e}_2 = -\vec{b}_1 - i\vec{b}_2$. Die Übergangsmatrizen lauten:

$$\begin{pmatrix} -i & 1 \\ 0 & i \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} i & -1 \\ 0 & -i \end{pmatrix}.$$

1c) Es gilt:

$$\|\vec{a}_1\| = \sqrt{2}$$

und

$$\vec{e}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \vec{a}_1.$$

Wir berechnen den Hilfsvektor:

$$\begin{aligned} \vec{a}_2 &= \vec{a}_2 - (\vec{a}_2 \vec{e}_1) \vec{e}_1 \\ &= \begin{pmatrix} i \\ 0 \\ i \end{pmatrix} - \frac{i}{\sqrt{2}} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ i \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{i}{2} \\ \frac{1}{2} \\ i \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Mit

$$\|\vec{a}_2\| = \sqrt{\frac{3}{2}}$$

ergibt sich:

$$\vec{e}_2 = \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} \frac{i}{2} \\ \frac{1}{2} \\ i \end{pmatrix}.$$

2a) Die Matrix der Abbildung f bezüglich der Basis \vec{e}_1, \vec{e}_2 lautet:

$$\begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 4 & 2 \end{pmatrix}.$$

2b) Mit der Matrix bilden wir das Rechteck ab:

$$\begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 4 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3\alpha_1 - \alpha_2 \\ 4\alpha_1 + 2\alpha_2 \end{pmatrix} = \alpha_1 \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix} + \alpha_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Das Bild des Rechtecks stellt das von den Vektoren $\begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ aufgespannte Parallelogramm dar.

2c) Aus der Darstellung: $\vec{b}_1 = -\vec{e}_2, \vec{b}_2 = \vec{e}_1 + 2\vec{e}_2$ ergibt sich die Übergangsmatrix

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Aus der Darstellung: $\vec{e}_1 = 2\vec{b}_1 + \vec{b}_2, \vec{e}_2 = -\vec{b}_1$ ergibt sich die Übergangsmatrix

$$B^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Die Matrix der Abbildung f bezüglich der Basis \vec{b}_1, \vec{b}_2 lautet:

$$B^{-1} \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 4 & 2 \end{pmatrix} B = \begin{pmatrix} 4 & -6 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Anderer Weg:

$$f(\vec{b}_1) = -f(\vec{e}_2) = 2\vec{b}_1 + \vec{b}_2 + 2\vec{b}_1 = 4\vec{b}_1 + \vec{b}_2,$$

$$f(\vec{b}_2) = f(\vec{e}_1) + 2f(\vec{e}_2) = 3\vec{e}_1 + 4\vec{e}_2 + 2(-\vec{e}_1 + 2\vec{e}_2) = \vec{e}_1 + 8\vec{e}_2 = -6\vec{b}_1 + \vec{b}_2.$$

3a) Der Nullraum

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \vec{x} = \vec{0}$$

wird erzeugt von dem Vektor $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$. Der Nullraum hat die Dimension 1. Nach

der Dimensionsformel hat der Bildraum die Dimension $3-1=2$. (Der Rang der Matrix ist 2).

3b) Wir verwenden vollständige Induktion. Für $n = 1$ gilt:

$$A^1 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1+1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Wir nehmen an, dass für ein $n > 1$ gilt:

$$A^n = \begin{pmatrix} 1 & -n & -n+1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Der Induktionsschritt ergibt sich wie folgt:

$$\begin{aligned} A^{n+1} &= A^n A = \begin{pmatrix} 1 & -n & -n+1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -n-1 & -n \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -(n+1) & -(n+1)+1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

3c) Das charakteristische Polynom lautet:

$$\det(A - \lambda E) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & -1 & 0 \\ 0 & 1-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & -\lambda \end{pmatrix} = -(1-\lambda)^2 \lambda.$$

Die Eigenwerte sind $\lambda_1 = 1$ und $\lambda_2 = 0$. Die Eigenvektoren ergeben sich aus:

$$\lambda_1 : \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \vec{u} = \vec{0}$$

bzw. aus

$$\lambda_2 : \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \vec{u} = \vec{0}.$$

Also: $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ erzeugt den Eigenraum zu λ_1 und $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ erzeugt den Eigenraum zu λ_2 .

4a) Wir verwenden das Quotientenkriterium:

$$\lim_{\nu \rightarrow \infty} \left| \frac{(\nu + 1)^5}{\nu^5} \right| = \lim_{\nu \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{\nu} \right)^5 = 1.$$

Der Konvergenzradius ist $\rho = 1$.

4b) Die Exponentialreihe lautet:

$$e^x = \sum_{\nu=0}^{\infty} \frac{1}{\nu!} x^\nu, \quad x \in \mathbb{R}.$$

(Absolute Konvergenz für alle $x \in \mathbb{R}$). Damit bekommen wir:

$$g(x) = \sum_{\nu=0}^{\infty} a_\nu x^\nu$$

mit $a_0 = 2$ und $a_\nu = \frac{1}{\nu!}, \nu \geq 1$. (Absolute Konvergenz für alle $x \in \mathbb{R}$. Konvergenzradius: ∞).

4c) Wir setzen:

$$f(x) = \sum_{\nu=0}^{\infty} b_\nu x^\nu$$

und bilden das Cauchy-Produkt:

$$\left(\sum_{\nu=0}^{\infty} a_\nu x^\nu \right) \left(\sum_{\mu=0}^{\infty} b_\mu x^\mu \right) = \sum_{\nu=0}^{\infty} \left(\sum_{\mu=0}^{\nu} a_\mu b_{\nu-\mu} \right) x^\nu = x^2.$$

Koeffizientenvergleich liefert die Bedingungen:

$$x^0: \quad a_0 b_0 = 0,$$

$$x^1: \quad a_0 b_1 + a_1 b_0 = 0,$$

$$x^2: \quad a_0 b_2 + a_1 b_1 + a_2 b_0 = 2,$$

$$x^3: \quad a_0 b_3 + a_1 b_2 + a_2 b_1 + a_3 b_0 = 0.$$

Hieraus ergibt sich:

$$b_0 = 0, b_1 = 0, 2b_2 = 1 \Leftrightarrow b_2 = \frac{1}{2}, 2b_3 + \frac{1}{2} = 0 \Leftrightarrow b_3 = -\frac{1}{4}.$$

Die Taylorentwicklung von f beginnt wie folgt:

$$f(x) = \frac{1}{2}x^2 - \frac{1}{4}x^3 + \dots$$

5a) Der zweite Faktor ist beschränkt:

$$\frac{x^2}{x^2 + y^2} \leq \frac{x^2 + y^2}{x^2 + y^2} \leq 1.$$

Der erste Faktor geht gegen Null wegen:

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(x)}{x} = 1, \quad \lim_{y \rightarrow 0} \frac{\sin(y)}{y} = 1.$$

Damit bekommen wir:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \left(\frac{\sin(x)}{x} - \frac{\sin(y)}{y} \right) \frac{x^2}{x^2 + y^2} = 0.$$

5b) Wir schreiben:

$$f(x, y) = \int_{x^2-3}^{\sin(y)} g(t) dt = \int_0^{\sin(y)} g(t) dt - \int_0^{x^2-3} g(t) dt$$

und bekommen:

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) &= -2x g(x^2 - 3), \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) &= \cos(y) g(\sin(y)). \end{aligned}$$

5c) Die Höhenlinien

$$h(x, y) = 3x^2 - 4y^2 = c$$

stellen Hyperbeln dar.

$c = 0$:

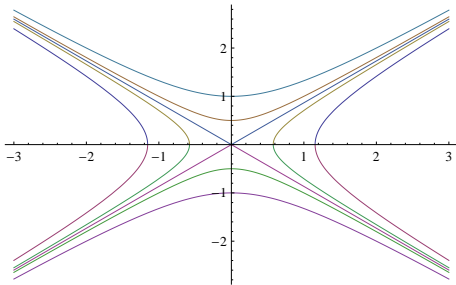
$$y = \pm \frac{\sqrt{3}}{2} x.$$

$c > 0$:

$$\frac{x^2}{\frac{c}{3}} - \frac{y^2}{\frac{c}{4}} = 1.$$

$c < 0$:

$$\frac{y^2}{\frac{-c}{4}} - \frac{x^2}{\frac{-c}{3}} = 1.$$



Höhenlinien

Der Gradient von $h(x, y)$ lautet:

$$(6x, -8y) = (0, 0).$$

Im Nullpunkt ist der Gradient gleich dem Nullvektor. Die Hessematrix ergibt sich zu:

$$H(x, y) = \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 0 & -8 \end{pmatrix}$$

mit der Determinante

$$\det(H(0, 0)) = -48 < 0.$$

Wir haben einen Sattelpunkt.

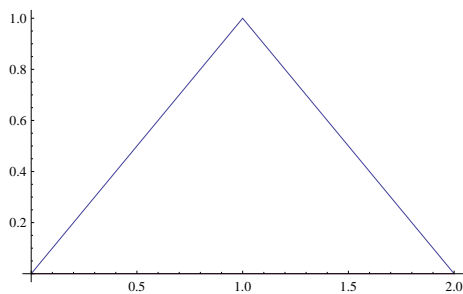
6a) Mit der Exponentialreihe bekommen wir:

$$f(x, y) = x e^y = x \sum_{\nu=0}^{\infty} \frac{y^{\nu}}{\nu!} = x \left(1 + y + \frac{y^2}{2} + \frac{y^3}{3!} + \frac{y^4}{4!} + \dots \right).$$

Das Taylorpolynom vom Grad 5 lautet:

$$T_5(f, (x, y), (0, 0)) = x + y + \frac{x y^2}{2} + \frac{x y^3}{3!} + \frac{x y^4}{4!}.$$

6b)



Integrationsbereich

Das Integral ergibt sich wie folgt:

$$\begin{aligned}\int_D f(x, y) d(x, y) &= \int_0^1 \int_0^x x e^y dy dx + \int_1^2 \int_0^{2-x} x e^y dy dx \\ &= \int_0^1 x (e^x - 1) dx + \int_1^2 x (e^{2-x} - 1) dx \\ &= \frac{1}{2} - \frac{9}{2} + 2e = -4 + 2e.\end{aligned}$$