

**Klausur zu
Höhere Mathematik II
Maschinenbau
SoSe 2021**

Gesamtzahl der Aufgaben: 5, Gesamtpunktzahl: 60, Bearbeitungszeit: 120 Minuten

1. (8.5 Punkte)

a) Bestimmen Sie die kartesische Form der komplexen Zahl

$$z = \frac{1 - i}{2 + i}.$$

Geben Sie zusätzlich den Realteil und den Imaginärteil von z an.

Ergebnis:

$$\frac{1}{5} - i\frac{3}{5}$$

$$\operatorname{Re}(z) = \frac{1}{5}$$

$$\operatorname{Im}(z) = -\frac{3}{5}$$

b) Schreiben Sie das Polynom f ,

$$f(z) = z^3 + 1,$$

als ein Produkt von Linearfaktoren über \mathbb{C} . Geben Sie eventuell auftretende komplexe Zahlen in ihrer kartesischen Form an.

Ergebnis:

$$f(z) = (z + 1) \left(z - \left(\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i \right) \right) \left(z - \left(\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i \right) \right).$$

c) *Bei dieser Ankreuzaufgabe ergibt jede korrekte Antwort +1 Punkt(e), jede fehlende Antwort 0 Punkte, jede falsche Antwort -1 Punkt(e). Sollte diese Punktesumme negativ ausfallen, so wird sie gleich Null gesetzt.*

Entscheiden Sie, ob die folgenden Aussagen wahr oder falsch sind.

Wahr Falsch $\operatorname{Im}(200 + 5i) = 5i$

Wahr Falsch $e^{8\pi i}$ ist die Polardarstellung der Zahl 1.

Wahr Falsch Es sei f ein Polynom mit $f(z) = a_0 + a_1z + \dots + a_nz^n$, $a_j \in \mathbb{R}$, $j = 0, \dots, n$, $a_n \neq 0$ und $n \geq 1$. Wenn z_0 eine Nullstelle von f ist, so ist \bar{z}_0 ebenfalls eine Nullstelle von f .

2. (10.5 Punkte)

a) Bringen Sie das Gleichungssystem

$$\begin{pmatrix} -1 & -2 & 1 \\ -3 & -6 & 4 \\ 1 & 4 & -7 \end{pmatrix} \mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

mit dem Gauß-Algorithmus auf Dreiecksform. Vertauschen Sie Zeilen oder Spalten nur, wenn es zwingend erforderlich ist.

Ergebnis:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} -1 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -6 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \end{array} \right)$$

b) Bestimmen Sie in dem linearen Gleichungssystem

$$\begin{aligned} 3x_1 + x_2 + x_3 &= 2 \\ x_2 + 3x_3 &= -1 \\ (4 - \alpha)x_3 &= 3\beta \end{aligned}$$

die Zahlen $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, für die das Gleichungssystem

i) keine Lösung hat.

ii) genau eine Lösung hat. Berechnen Sie diese Lösung.

iii) unendlich viele Lösungen hat. Berechnen Sie alle Lösungen.

Ergebnis:

i) Keine Lösung: $\alpha = 4$ und $\beta \neq 0$

ii) Genau eine Lösung: $\alpha \neq 4$ und $\beta \in \mathbb{R}$

$$x_1 = 1 + \frac{2\beta}{4 - \alpha}, \quad x_2 = -1 - \frac{9\beta}{4 - \alpha}, \quad x_3 = \frac{3\beta}{4 - \alpha}$$

iii) Unendlich viele Lösungen: $\alpha = 4$ und $\beta = 0$

$$x_1 = 1 + \frac{2t}{3}, \quad x_2 = -1 - 3t, \quad x_3 = t$$

c) Bei dieser Ankreuzaufgabe ergibt jede korrekte Antwort +1 Punkt(e), jede fehlende Antwort 0 Punkte, jede falsche Antwort -1 Punkt(e). Sollte diese Punktesumme negativ ausfallen, so wird sie gleich Null gesetzt.

Entscheiden Sie, ob die folgenden Aussagen wahr oder falsch sind.

Wahr Falsch Das Gleichungssystem

$$x_1 + x_2 = 0$$

$$x_1 - x_2 = 0$$

$$x_1^2 = -1$$

ist linear.

Wahr Falsch Ein lineares Gleichungssystem $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ mit einer regulären $n \times n$ -Matrix \mathbf{A} hat stets entweder keine oder unendlich viele Lösungen.

3. (13 Punkte)

a) Gegeben sind die Matrizen

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Berechnen Sie falls möglich die folgenden Summen und Produkte.

i) $\mathbf{A} + \mathbf{A}$

ii) $\mathbf{B} + \mathbf{B}^T$

iii) $\mathbf{B}\mathbf{B}$

iv) $\mathbf{A}\mathbf{B}^T$

Ergebnis:

$$\mathbf{A} + \mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

ii) $\mathbf{B} + \mathbf{B}^T$: Existiert nicht

iii) $\mathbf{B}\mathbf{B}$: Existiert nicht

$$\mathbf{A}\mathbf{B}^T = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

b) Gegeben sind reguläre Matrizen $\mathbf{A}, \mathbf{B}, \mathbf{C} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit $n \in \mathbb{N}$. Lösen Sie die folgenden Matrixgleichungen formal nach \mathbf{X} auf. Dabei können Sie davon ausgehen, dass alle auftretenden Matrizen regulär sind.

i) $\mathbf{A} - \mathbf{B}\mathbf{X} = \mathbf{C}^{-1}\mathbf{X}$

ii) $\mathbf{A} = \mathbf{X} + \mathbf{X}\mathbf{B}$

Ergebnis:

$$\mathbf{X} = (\mathbf{B} + \mathbf{C}^{-1})^{-1}\mathbf{A}$$

$$\mathbf{X} = \mathbf{A}(\mathbf{E} + \mathbf{B})^{-1}$$

c) Bestimmen Sie alle Eigenwerte der Matrix

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -1 & -4 & 2 \\ 0 & -2 & 6 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

Zu welchem Eigenwert gehört der Eigenvektor $\mathbf{x} = (1 \ 0 \ 0)^T$? Begründen Sie Ihre Antworten! Berechnen Sie weiterhin die Determinante von \mathbf{A} sowie die Inverse \mathbf{A}^{-1} .

Ergebnis:

$$\lambda_1 = -1, \lambda_2 = -2, \lambda_3 = -3.$$

\mathbf{x} ist Eigenvektor zum Eigenwert -1

$$\det(\mathbf{A}) = -6.$$

$$\mathbf{A}^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & \frac{10}{3} \\ 0 & -\frac{1}{2} & -1 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

- d) *Bei dieser Ankreuzaufgabe ergibt jede korrekte Antwort +1 Punkt(e), jede fehlende Antwort 0 Punkte, jede falsche Antwort -1 Punkt(e). Sollte diese Punktesumme negativ ausfallen, so wird sie gleich Null gesetzt.*

Entscheiden Sie, ob die folgenden Aussagen wahr oder falsch sind.

Wahr Falsch Drei Vektoren im \mathbb{R}^2 sind stets linear abhängig.

Wahr Falsch Wegen $\mathbf{A}\mathbf{0} = \mathbf{0} = \lambda\mathbf{0}$ für alle $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und $\lambda \in \mathbb{R}$ ist $\mathbf{x} = \mathbf{0}$ stets ein Eigenvektor.

4. (13 Punkte)

a) Bestimmen Sie die stationäre Stelle der Funktion

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x_1, x_2) = x_1 x_2 - x_1 + 7$$

und entscheiden Sie, ob es sich um ein Maximum, ein Minimum oder einen Sattelpunkt handelt.

Ergebnis:

stationäre Stelle $(0, 1)$

$(0, 1)$ ist ein Sattelpunkt

b) Bestimmen Sie für die Funktion

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x_1, x_2) = e^{x_1} x_2$$

an der Stelle $\mathbf{x}_0 = (1, 2)$ das Taylor-Polynom ersten Grades.

Ergebnis:

$$T_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}_0) = 2e + 2e(x_1 - 1) + e(x_2 - 2)$$

c) *Bei dieser Ankreuzaufgabe ergibt jede korrekte Antwort +1 Punkt(e), jede fehlende Antwort 0 Punkte, jede falsche Antwort -1 Punkt(e). Sollte diese Punktesumme negativ ausfallen, so wird sie gleich Null gesetzt.*

Entscheiden Sie, ob die folgenden Aussagen wahr oder falsch sind.

■ Wahr □ Falsch Es gibt Teilmengen von \mathbb{R}^3 , die weder abgeschlossen noch offen sind.

■ Wahr □ Falsch Falls $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ und $\mathbf{c}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ differenzierbar sind, dann gilt

$$(f \circ \mathbf{c})'(x) = \langle \mathbf{c}'(x), \text{grad } f(\mathbf{c}(x)) \rangle.$$

■ Wahr □ Falsch Die Hesse-Matrix $\mathbf{H}f(\mathbf{x})$ einer zweimal stetig differenzierbaren Funktion $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ ist stets symmetrisch.

5. (15 Punkte)

a) Berechnen Sie für den Normalbereich

$$U = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x \leq 1, 0 \leq y \leq x^2\}$$

das Integral

$$I = \iint_U x e^y dy dx$$

Ergebnis:

$$I = 0$$

b) Berechnen Sie mithilfe eines Doppelintegrals die Fläche F des Normalbereichs

$$U = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 0 \leq y \leq \frac{\pi}{2}, \cos(y) \leq x \leq 1\}$$

Ergebnis:

$$F = \frac{\pi}{2} - 1$$

c) Zu einer stetigen Funktion $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ betrachten wir das Integral

$$\int_0^1 \int_{x^2}^1 f(x, y) dy dx.$$

Bestimmen Sie die Integrationsgrenzen nach Vertauschung der Integrationsreihenfolge, d. h. finden Sie a , b , $x_0(y)$ und $x_1(y)$, sodass

$$\int_0^1 \int_{x^2}^1 f(x, y) dy dx = \int_a^b \int_{x_0(y)}^{x_1(y)} f(x, y) dx dy.$$

gilt.

Ergebnis:

$$a = 0, b = 1, x_0(y) = 0, x_1(y) = \sqrt{y}.$$

d) Berechnen Sie das Integral

$$I = \iint_U \sin(x^2 + y^2) dy dx, U = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 \leq \pi\}$$

mittels Polarkoordinaten.

Ergebnis:

$$I = 2\pi$$

- e) *Bei dieser Ankreuzaufgabe ergibt jede korrekte Antwort +1 Punkt(e), jede fehlende Antwort 0 Punkte, jede falsche Antwort -1 Punkt(e). Sollte diese Punktesumme negativ ausfallen, so wird sie gleich Null gesetzt.*

Entscheiden Sie, ob die folgenden Aussagen wahr oder falsch sind.

Wahr Falsch Für stetiges $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ gilt $\int_0^1 \int_3^4 f(x, y) dy dx = \int_0^1 \int_3^4 f(x, y) dx dy$

Wahr Falsch Für stetiges $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ gilt $\int_a^b \int_a^b g(x)g(y) dy dx = \left(\int_a^b g(x) dx \right)^2$