

18. Vorlesung

18.1 Sei $T : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$,

$$T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + x_2 \\ x_2 - x_2 \end{pmatrix}. \quad (1)$$

Man beweise, daß T invertierbar ist und bestimme T^{-1} .

18.2 Seien $n, m \in \mathbb{N}$. Ferner sei $Z^j, D^k, E^{jk} \in M_{m \times n}$, $j = 1, \dots, m, k = 1, \dots, n$, definiert durch

$$Z_{pq}^j := \delta_{jp} \sum_{s=1}^n \delta_{qs}, \quad p = 1, 2, \dots, m, q = 1, 2, \dots, n \quad (2)$$

$$D_{pq}^k := \sum_{s=1}^m \delta_{ps} \delta_{qk}, \quad p = 1, 2, \dots, m, q = 1, 2, \dots, n \quad (3)$$

$$E_{pq}^{jk} := \delta_{jp} \delta_{qk}, \quad p = 1, 2, \dots, m, q = 1, 2, \dots, n \quad (4)$$

Welche der Mengen $\{Z^j\}_{j=1}^m$, $\{D^k\}_{k=1}^n$ und $\{E^{jk}\}_{j=1, k=1}^{m, n}$ bildet eine Basis in $M_{m \times n}$?

18.3 Man bestimme die Matrixdarstellungen der folgenden Abbildungen:

18.3.1 $T : \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n$:

$$T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad (5)$$

18.3.2 $T : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^2$:

$$T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 + x_3 \\ x_1 - 3x_2 - x_3 \end{pmatrix}, \quad (6)$$

18.3.3 $\mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^1$:

$$T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = 5x_1 - 2x_2 + x_3. \quad (7)$$