

Übungsaufgaben

zur Vorlesung

Ingenieurmathematik 1

im Bachelor-Studiengang Mechatronik

Gauss-Algorithmus, Determinante, Invertierbarkeit

1. Lösen Sie die folgenden linearen Gleichungssysteme durch elementare Umformungen in den Zeilen der erweiterten Koeffizientenmatrix (Gaußscher Algorithmus):

$$\text{a) } \begin{pmatrix} 1 \\ 7 \\ 2 \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} 5 \\ 11 \\ -3 \end{pmatrix} y = \begin{pmatrix} 2 \\ 7 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \begin{array}{rcl} u + 3v + 2w & = & 19 \\ 2u - 18v + w & = & -85 \\ -6u + 2v + 3w & = & 1 \\ 3u + v + 5w & = & 16 \end{array}$$

$$\text{c) } \begin{pmatrix} 1 & 5 & -1 & -9 \\ -6 & 6 & -9 & -15 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 1 \\ 21 \end{pmatrix}$$

2. **Klausuraufgabe SS 09:** Gegeben sind die Matrix

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & a & 1 & 0 \\ 1 & 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & 1 & a \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

mit einem reellen Parameter a und der Vektor $\vec{b} = (2; 3; 2; 1)^t$.

- Bestimmen Sie $\det(\mathbf{A})$.
- Für welche a hat das homogene lineare Gleichungssystem $\mathbf{A}\vec{x} = \vec{0}$ mehr als eine Lösung?
- Setzen Sie nun $a = 2$ und lösen Sie $\mathbf{A}\vec{x} = \vec{b}$.

3. Für welche Werte des reellen Parameters λ besitzt das inhomogene lineare Gleichungssystem

$$\begin{pmatrix} -1 & \lambda & -1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 2 & 1 - \lambda & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

genau eine Lösung?

4. **Klausuraufgabe WS 14/15:** Gegeben sind der Vektor $\vec{b} = (1; 1; 1; 1)^t$ und die Matrix

$$\mathbf{A}(\phi) = \begin{pmatrix} \sin \phi & 0 & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ \cos \phi & 0 & -\sin \phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

mit einem reellen Parameter ϕ .

- Bestimmen Sie $\det(\mathbf{A}(\phi))$.
- Für welche ϕ ist $\mathbf{A}(\phi)$ invertierbar ?
- Setzen Sie $\phi = \frac{\pi}{4}$ und berechnen Sie $(\mathbf{A}(\frac{\pi}{4}))^2$.
- Bestimmen Sie die Lösung des linearen Gleichungssystems

$$\mathbf{A}\left(\frac{\pi}{4}\right) \cdot \vec{x} = \vec{b}$$

unter Verwendung des Gauss-Algorithmus.