

Fakultät für Mathematik
Institut für Algebra und Geometrie
Prof. Dr. Martin Henk, Dr. Michael Höding

Modulprüfung Mathematik IV

Fachrichtung: Computer Science in Engineering,
Computervisualistik, Informatik, Wirtschaftsinformatik

SS 2010
01.10.2010

Name	Vorname	Fachrichtg.	Matrikelnr.

Punkte Klausur

Aufgabe	1	2	3	4	5	6
max. Punkte	5	5	5	5	5	5
Punkte						

Punkte Klausur	Σ	Note

Bitte beachten!

- Schreiben Sie auf jedes Blatt Ihren Namen und Matrikelnummer.
- Beginnen Sie jede Aufgabe mit einem neuen Blatt.
- Alle Aussagen müssen sorgfältig begründet werden.
- Bearbeitungszeit 120 Minuten.

Viel Erfolg!

1. Kurven I

Sei $B : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ die durch die Kontrollpunkte

$$c_0 = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad c_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad c_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad c_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

definierte Bézierkurve.

- i) Bestimmen Sie die Kontrollpunkte der Kurve $\dot{B}(t)$.
- ii) Skizzieren Sie die Kurven B und \dot{B} .

LÖSUNG

- i) Es ist

$$\begin{aligned} B(t) &= \sum_{i=0}^3 b_{i,3}(t)c_i = (1-t)^3 c_0 + 3(1-t)^2 t c_1 + 3(1-t)t^2 c_2 + t^3 c_3 \\ &= \begin{pmatrix} -t^3 + 3t^2 + 3t - 2 \\ 6t^3 - 9t^2 + 3t \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Komponentenweises ableiten liefert

$$\dot{B}(t) = \begin{pmatrix} -3t^2 + 6t + 3 \\ 18t^2 - 18t + 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 18 \end{pmatrix} t^2 + \begin{pmatrix} 6 \\ -18 \end{pmatrix} t + \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Damit ergibt sich mit Satz 20.15 für die Kontrollpunkte d_i von $\dot{B}(t)$, dass

$$\begin{aligned} d_0 &= \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad d_1 = \frac{1}{1} \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 6 \\ -18 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -6 \end{pmatrix}, \\ d_2 &= \begin{pmatrix} -3 \\ 18 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 6 \\ -18 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Alternativ ist

$$\begin{aligned} c(t) &= \sum_{i=0}^2 b_{i,3}(t)d_i = (1-t)^2 d_0 + 2(1-t)t d_1 + t^2 d_2 \\ &= d_0 + (-2d_0 + 2d_1)t + (d_0 - 2d_1 + d_2)t^2. \end{aligned}$$

Daraus ergeben sich die Gleichungen $\begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix} = d_0$, $\begin{pmatrix} 6 \\ -6 \end{pmatrix} = -2d_0 + 2d_1$ und $\begin{pmatrix} -3 \\ 18 \end{pmatrix} = d_0 - 2d_1 + d_2$ aus denen man durch sukzessives Einsetzen die Punkte d_i ermittelt.

- ii)

2. Kurven II

Sei $k \in \mathbb{N}$, $k \geq 1$, und sei $c_k : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$ die Kurve $c_k(t) = (\cos(t)^k, \sin(t)^k)$.

- i) Man skizziere die Kurven c_k für $k = 1$, $k = 2$ und berechne für $k = 2$ ihre Länge.
- ii) Man bestimme die Tangente von c_k im Punkte $t = \frac{\pi}{4}$.

LÖSUNG

- i) Für $k = 1$ erhält man den Kreis mit Radius 1. Für $k = 2$ ist $c_2(t) = (\cos(t)^2, \sin(t)^2)$, d.h. die x, y Koordinaten der Punkte auf der Kurve erfüllen stets $x + y = 1$.

Somit durchläuft $c_2(t)$ für $t \in [0, 2\pi]$ viermal das Segment, welches $(1, 0)^\top$ und $(0, 1)^\top$ verbindet. Die Länge ist daher $4\sqrt{2}$, bzw. für $k = 2$ ist

$$\dot{c}_2(t) = \begin{pmatrix} -2 \cos t \sin t \\ 2 \sin t \cos t \end{pmatrix} \text{ und } \|\dot{c}_2(t)\| = 2\sqrt{2} \sqrt{\cos^2 t \sin^2 t}.$$

Also ergibt sich für die Länge der Kurve c_2

$$\begin{aligned} \int_0^{2\pi} \|\dot{c}_2(t)\| dt &= 2\sqrt{2} \int_0^{2\pi} \sqrt{\cos(t)^2 \sin(t)^2} dt = 2\sqrt{2} \int_0^{2\pi} |\cos t \sin t| dt \\ &= 2\sqrt{2} \cdot 4 \int_0^{\pi/2} \cos t \sin t dt = 8\sqrt{2} \left(\frac{1}{2} \sin^2 t \Big|_0^{\pi/2} \right) = 4\sqrt{2}. \end{aligned}$$

- ii) Allgemein ist

$$\dot{c}_k(t) = \begin{pmatrix} -k \cos^{k-1} t \sin t \\ k \sin^{k-1} t \cos t \end{pmatrix} \text{ und für } t = \frac{\pi}{4} \text{ ergibt sich } \dot{c}_k(\pi/4) = \begin{pmatrix} -k \left(\frac{1}{\sqrt{2}} \right)^k \\ k \left(\frac{1}{\sqrt{2}} \right)^k \end{pmatrix},$$

bzw. $\dot{c}_k(\pi/4) = k \sqrt{2}^{-k} (-1, 1)^\top$. Beachte $\sin(\pi/4) = \cos(\pi/4) = 1/\sqrt{2}$. Weiterhin ist $c_k(\pi/4) = \sqrt{2}^{-k} (1, 1)^\top$. Damit ist die Tangente in $\pi/4$ gegeben durch

$$\left\{ \sqrt{2}^{-k} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} : \lambda \in \mathbb{R} \right\} \text{ bzw. durch } \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : x + y = \sqrt{2}^{2-k} \right\}.$$

3. Numerik I

Seien σ_i für $i = 1, 2$ die i -ten elementarsymmetrischen Funktionen in x, y .

i) Zeigen Sie, dass

$$x^4 + y^4 = \sigma_1^4 - 4\sigma_1^2\sigma_2 + 2\sigma_2^2.$$

ii) Bestimmen Sie alle Lösungen (in \mathbb{C}) des Gleichungssystems:

$$\begin{aligned}x^4 + y^4 &= 17 \\x + y &= 3.\end{aligned}$$

LÖSUNG

i) Mittels Satz 21.42 wird $x^4 + y^4$ als ein Polynom in den Unbekannten σ_1 und σ_2 geschrieben. Daraus folgt

$$\begin{aligned}x^4 + y^4 &= (x + y)^4 - (4x^3y + 6x^2y^2 + 4xy^3) = \sigma_1^4 - 2xy(2x^2 + 3xy + 2y^2) \\&= \sigma_1^4 - 2\sigma_2(2(x + y)^2 - xy) = \sigma_1^4 - 2\sigma_2(2\sigma_1^2 - \sigma_2) = \\&= \sigma_1^4 - 4\sigma_1^2\sigma_2 + 2\sigma_2^2.\end{aligned}$$

ii) Da $\sigma_1 = x + y = 3$, liefert das Einsetzen von i) in $x^4 + y^4 = 17$

$$\sigma_2^2 - 18\sigma_2 + 32 = 0.$$

Somit erhalten wir $\sigma_2 = 2$ und $\sigma_2 = 16$.

Mit $\sigma_2 = xy = 2$ und $\sigma_1 = x + y = 3$ sind die Lösungen dieses Systems, die Lösungen der folgenden Gleichung $z^2 - 3z + 2 = 0$, d.h., $(x, y) \in \{(2, 1), (1, 2)\}$.

Mit $\sigma_2 = xy = 16$ und $\sigma_1 = x + y = 3$, sind die Lösungen dieses Systems, die Lösungen der folgenden Gleichung $z^2 - 3z + 16 = 0$, d.h., $(x, y) \in \left\{\left(\frac{3+\sqrt{55}i}{2}, \frac{3-\sqrt{55}i}{2}\right), \left(\frac{3-\sqrt{55}i}{2}, \frac{3+\sqrt{55}i}{2}\right)\right\}$.

4. Numerik II

1. Für eine reelle $n \times n$ Matrix A mit Einträgen a_{ij} , $1 \leq i, j \leq n$, sei $\|A\|$ definiert als $\|A\| = \max\{|a_{ij}| : 1 \leq i, j \leq n\}$.

i) Berechnen Sie $\|A^m\|$ für $m \in \mathbb{N}$ und

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

ii) Man zeige oder widerlege:

a) $\|A + B\| \leq \|A\| + \|B\|$

b) $\|A \cdot B\| \leq \|A\| \cdot \|B\|$

LÖSUNG

i) Da

$$A^2 = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad A^3 = \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 4 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2^2 & 2^2 \\ 2^2 & 2^2 \end{bmatrix}$$

gilt, kann man vermuten, dass

$$A^m = \begin{bmatrix} 2^{m-1} & 2^{m-1} \\ 2^{m-1} & 2^{m-1} \end{bmatrix}$$

gilt. Wir beweisen dies per Induktion über m . Für $m = 1$ und $m = 2$ ist es klar. Angenommen, dass

$$A^m = \begin{bmatrix} 2^{m-1} & 2^{m-1} \\ 2^{m-1} & 2^{m-1} \end{bmatrix}$$

ist. Wegen $A^{m+1} = A^m A$, erhalten wir

$$A^{m+1} = \begin{bmatrix} 2^{m-1} & 2^{m-1} \\ 2^{m-1} & 2^{m-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2^m & 2^m \\ 2^m & 2^m \end{bmatrix}.$$

Die Norm von A^m ist dann $\|A^m\| = 2^{m-1}$.

ii) a) Für alle $1 \leq i, j \leq n$ ist der i, j -Eintrag von $A + B$ gleich $a_{ij} + b_{ij}$.
Wegen $|a_{ij} + b_{ij}| \leq |a_{ij}| + |b_{ij}|$ folgt

$$\|A + B\| = \max_{i,j} |a_{ij} + b_{ij}| \leq \max_{i,j} (|a_{ij}| + |b_{ij}|) \leq \|A\| + \|B\|.$$

b) Von i) wissen wir, dass

$$2^{m-1} = \|A^m\| = \|AA^{m-1}\| > \|A\| \|A^{m-1}\| = 2^{m-2}$$

gilt. Somit ist es widerlegt, dass $\|A \cdot B\| \leq \|A\| \cdot \|B\|$.

5. Differentialgleichungen I

Bestimmen Sie die allgemeine Lösung der Differentialgleichung.

$$y''' - 3y'' + 7y' - 5y = 10e^{2x}.$$

Gehen Sie dabei wie folgt vor:

- i) Lösen Sie die zugehörige homogene Differentialgleichung.
- ii) Bestimmen Sie eine partikuläre Lösung der inhomogenen Differentialgleichung.

LÖSUNG

- i) Zum Bestimmen der homogenen Lösungen, betrachten wir das zugehörige charakteristische Polynom (vgl. Definition 22.25)

$$\tau(\lambda) = \lambda^3 - 3\lambda^2 + 7\lambda - 5 = (\lambda - 1)(\lambda^2 - 2\lambda + 5).$$

Die Nullstellen von $\tau(\lambda)$ sind $\lambda_1 = 1$, $\lambda_2 = 1 - 2i$ und $\lambda_3 = 1 + 2i$. Die drei Nullstellen korrespondieren zu drei linear unabhängigen Lösungen der zugehörigen homogenen Differentialgleichung und somit ist die allgemeine Lösung der homogenen Gleichung

$$y_h(x) = c_1 e^x + c_2 e^x \cos 2x + c_3 e^x \sin 2x, \quad c_i \in \mathbb{R}.$$

- ii) Eine partikuläre Lösung wird mittels Satz 22.27 bestimmt. Die rechte Seite hat die Form $p(x)e^{\alpha x}$, wobei $p(x) = 10$ ein Polynom vom Grad 0 ist und $\alpha = 2$ ist. Da $\tau(\alpha) = \tau(2) \neq 0$, setzen wir als partikuläre Lösung $y_p(x) = ae^{2x}$ an, wobei $a \in \mathbb{R}$. Die Ableitungen von $y_p(x)$ sind $y_p'(x) = 2ae^{2x}$, $y_p''(x) = 4ae^{2x}$ und $y_p'''(x) = 8ae^{2x}$. Das Einsetzen in die inhomogene Differentialgleichung liefert $a = 2$ und damit ist $y_p(x) = 2e^{2x}$.

Also ist die Lösung der inhomogenen Differentialgleichung

$$\begin{aligned} y(x) &= y_h(x) + y_p(x) \\ &= c_1 e^x + c_2 e^x \cos 2x + c_3 e^x \sin 2x + 2e^{2x}. \end{aligned}$$

6. Differentialgleichungen II

Zeigen Sie, dass $y_1(x) = x^{1/2}$, $y_2(x) = \frac{1}{x}$ zwei linear unabhängige Lösungen der Differentialgleichung

$$2x^2 y'' + 3xy' - y = 0, \quad x > 0$$

sind.

LÖSUNG Um die Lösungseigenschaft zu zeigen, berechnen wir zunächst die zwei ersten Ableitungen. Es gilt

$$y_1'(x) = (1/2)x^{-1/2}, \quad y_1''(x) = (-1/4)(x^{-3/2}),$$

und

$$y_2'(x) = -x^{-2}, \quad y_2''(x) = 2x^{-3}$$

Einsetzen in die gegebene Gleichung liefert

- für y_1 :

$$\begin{aligned} 2x^2 \left((-1/4)(x^{-3/2}) \right) + 3x \left((1/2)x^{-1/2} \right) - x^{1/2} &= \\ &= -1/2x^{1/2} + 3/2x^{1/2} - x^{1/2} = 0. \end{aligned}$$

- für y_2 :

$$x^2 (2x^{-3}) + 3x (-x^{-2}) - \frac{1}{x} = 4x^{-1} - 3x^{-1} - x^{-1} = 0.$$

Also sind y_1, y_2 Lösungen der Differentialgleichung.

Es bleibt zu zeigen dass die beiden Lösungen linear unabhängig sind. Für ihre Wronski-Determinante gilt:

$$\begin{aligned} W(x) &= \det \begin{pmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} x^{1/2} & \frac{1}{x} \\ (1/2)x^{-1/2} & -x^{-2} \end{pmatrix} = \\ &= -x^{-3/2} - (1/2)x^{-3/2} = (-3/2)x^{-3/2} \neq 0 \end{aligned}$$

für $x > 0$.