



Aufgabe 2 (2 Punkte)



Sei $\alpha \in \mathbb{R}$ ein Parameter. Sei $A_\alpha = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 4 \\ -3 & \alpha & 12 \\ 2 & -4 & -8 \end{pmatrix}$.

(a) Berechnen Sie den Rang von A_3 . $\text{Rg } A_3 =$

(b) Für welche Werte des Parameters α ist $\text{Rg } A_\alpha = 1$? $\alpha =$

Aufgabe 3 (6 Punkte)



(a) Berechnen Sie $\sum_{n=0}^{\infty} \left(-\frac{1}{3}\right)^n =$ und $\sum_{n=2}^{\infty} \left(-\frac{1}{3}\right)^n =$.

(b) Die Folge $(b_n)_{n \in \mathbb{N}}$, mit $b_0 = 1$ und $b_n = \frac{(b_{n-1})^2}{4} + 1$, konvergiert. Bestimmen Sie den Grenzwert:

$\lim_{n \rightarrow \infty} b_n =$

(c) Bestimmen Sie die Häufungspunkte der Folge $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ mit $a_n = 2 + \cos\left(\frac{\pi}{2}n\right) \left(\frac{1+3n}{n}\right)$.

Aufgabe 4 (2 Punkte)



Für $A = \begin{pmatrix} \frac{3}{4} & -\frac{\sqrt{6}}{4} & -\frac{1}{4} \\ \frac{\sqrt{6}}{4} & \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{6}}{4} \\ -\frac{1}{4} & -\frac{\sqrt{6}}{4} & \frac{3}{4} \end{pmatrix}$ beschreibt die lineare Abbildung $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3: x \mapsto Ax$ eine Drehung mit Drehachse G und Drehwinkel φ . Bestimmen Sie G und $\cos(\varphi)$:

$G =$

$\cos(\varphi) =$

Aufgabe 5 (5 Punkte)



Für $x \in \mathbb{R}$ sei $A_x = \begin{pmatrix} 3 & x & -1 \\ x & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ gegeben.

(a) Berechnen Sie $\det A_x$ in Abhängigkeit von $x \in \mathbb{R}$.

$\det A_x =$

(b) Für welche $x \in \mathbb{R}$ ist die Matrix A_x invertierbar?

(c) Berechnen Sie $(A_3)^{-1}$.

$(A_3)^{-1} =$

Aufgabe 6 (5 Punkte)



Sei $M: m_1, m_2, m_3$ die Basis von $\text{Pol}_2 \mathbb{R}$ mit

$$m_1(X) = 1, \quad m_2(X) = X, \quad m_3(X) = X^2,$$

und $Q: q_1, q_2, q_3$ die Basis von $\text{Pol}_2 \mathbb{R}$ mit

$$q_1(X) = X^2 + X + 3, \quad q_2(X) = 5X^2 + 2X + 1, \quad q_3(X) = -X^2 - 5X + 2$$

Sei $\varphi: \text{Pol}_2 \mathbb{R} \rightarrow \text{Pol}_2 \mathbb{R}: p(X) \mapsto p(X-2)$. Bestimmen Sie die Matrizen ${}_M \text{id}_Q$ und ${}_M \varphi_Q$.

${}_M \text{id}_Q =$

${}_M \varphi_Q =$