

Skript Aug 07

① Analytische Geometrie  $2x^2 + 5y^2 + 2z^2 - 2xy + 4xz - 2yz$

a) Vektorgleichung  $p^T A p + a^T p + d = 0$   $-48x + 54y - 18z + 273 = 0$

$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ -1 & 5 & -1 \\ 2 & -1 & 2 \end{pmatrix}$   $a^T = (-48, 54, -18)$

b) Eigenwerte, und Eigenvektoren  $v$ :

Vektoren, die  $Av = \lambda v$  erfüllen sind gesucht

$\Leftrightarrow Av - \lambda v = 0 \Leftrightarrow (A - \lambda E)v = 0$  lineares GLS

homogen, damit eine nichttriviale Lösung möglich ist muss gelten  $\det(A - \lambda E) = 0$ , das heißt also

$|A - \lambda E| = \begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 & 2 \\ -1 & 5-\lambda & -1 \\ 2 & -1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = (2-\lambda)(5-\lambda)(2-\lambda) + 2 + 2 - 4(5-\lambda)$   
 $= -\lambda(\lambda^2 - 9\lambda + 18) = 0$  Alternativ mit Formel  $\sum a_{ii} A_{ii}$

$\Leftrightarrow \lambda = 0 \vee (\dots) = 0 \Leftrightarrow \lambda = 0 \vee \lambda = 3 \vee \lambda = 6$

c) Eigenvektor zu  $\lambda_1 = 0$  GLS  $\begin{cases} 2x - y + 2z = 0 \\ -x + 5y - z = 0 \\ -2x + 10y - 2z = 0 \end{cases} \begin{matrix} y=0 \\ x=-z \end{matrix} v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$

zu  $\lambda_2 = 3$   $\begin{cases} -x - y + 2z = 0 \\ -x + 2y - z = 0 \\ -3y + 3z = 0 \end{cases} \begin{matrix} x=z \\ y=z \end{matrix} v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  also  $v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$  zu  $\lambda_3 = 6$

$P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$  Abbildung  $p' = P^T p$

d) Das Kreuzprodukt erzeugt ein Rechtssystem  $v_1 \times v_2 =$

$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0+1 \\ -1-1 \\ 1-0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} = v_3$  also Rechtssystem der EV.

alternativ  $|P| = 1+2+0+1+2-0 = 6 > 0$   
 Bildet die EV ein Rechtssystem, ist die Transformation nicht eine Drehung, eine Spiegelung ist dann unmöglich. Eine andere Orientierung als in der Forderung würde die Punkte in eine zu einer anderen Achse parallele Stellung bringen oder die Öffnung würde zur pos x-Achse zeigen.

e)  $p' = P^T p \Leftrightarrow p = P p' \Leftrightarrow p^T = p'^T P^T$  zusammen

$p^T A p + a^T p + d = 0 \Leftrightarrow p'^T \underbrace{P^T A P}_{D_\lambda} p' + a^T P p' + d = 0$   
 Diagonalisierung  $D_\lambda$

① Fortsetzung

$$D_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 30 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}$$

Vorz. und/oder ab gegeben,  
Orientierung fragl.

Es wird im Folgenden das Geg. verwendet.

$$Q^T P = (-48, 54, -18) \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \dots & \dots \\ 0 & \dots & \dots \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \dots & \dots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{48-108}{\sqrt{2}} & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -15\sqrt{2} & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$

f)  $3y^2 + 6z^2 + 15\sqrt{2}x - 4\sqrt{3}y + 29\sqrt{6}z + 273 = 0$

$$15\sqrt{2}x + 3\left(y^2 - \frac{4}{3}\sqrt{3}y + \left(\frac{2}{3}\sqrt{3}\right)^2\right) - 4 + 6\left(z^2 + \frac{29}{6}\sqrt{6}z + \left(\frac{29}{12}\sqrt{6}\right)^2\right) - \frac{29^2}{4} + 273 = 0$$

$$3\left(y - \frac{2}{3}\sqrt{3}\right)^2 + 6\left(z + \frac{29}{12}\sqrt{6}\right)^2 + 15\sqrt{2}x + \frac{235}{4} = 0 \Rightarrow t = \text{siehe unten}$$

Positionen sind verschieden  $\Rightarrow$  Schnitt  $\perp$  x-Achse sind Ellipsen.

Kein quadratischer Term in x  $\Rightarrow$  alle Ebenen,

die die x-Achse enthalten  $\perp$  schneiden Parabeln aus der Quadrik. Parabeln sind offen, daher

nicht das Fruster aus. Es handelt sich aber nicht um ein Ellipsoid, sondern um ein

elliptisches Paraboloid.

g) Urbild des Scheitels.  $\left[ \begin{matrix} * \text{ Verschiebung in } x\text{-Richtung} \\ 15\sqrt{2}x + \frac{235}{4} = 15\sqrt{2}\left(x + \frac{47\sqrt{2}}{24}\right) \end{matrix} \right]$

abgebildet, vor der Verschiebung

liegt bei  $-t$ , vor der Drehung

$$\text{bei } m = P(-t) = \begin{pmatrix} \frac{12\sqrt{24}}{6} \\ -\frac{25}{6} \\ \frac{9}{2} \end{pmatrix}$$

$$t = \begin{pmatrix} \frac{47\sqrt{2}}{24} \\ -\frac{2\sqrt{3}}{3} \\ \frac{29\sqrt{6}}{12} \end{pmatrix}$$

h)  $R(4, -5, -2) \quad 2 \cdot 4^2 + 5 \cdot 5^2 + 2 \cdot 2^2 + 2 \cdot 4 \cdot 5 - 4 \cdot 4 \cdot 2 - 2 \cdot 5 \cdot 2 - 48 \cdot 4 + 54 \cdot (-5) - 18 \cdot (-2) + 273 =$

$$32 + 125 + 8 + 40 - 32 - 20 - 192 - 270 + 36 + 273 = 0$$

R gedreht  $r' = P^T r = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{2}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ -5 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{16}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$

R' verschoben

$$r'' = \begin{pmatrix} \frac{35}{24} \\ -\frac{1}{3}\sqrt{3} \\ \frac{61}{12}\sqrt{6} \end{pmatrix} = r' + t$$

i) Durch die Wahl einer symmetrischen Matrix A sichert man reelle Eigenvektoren und die Diagonalisierung

$$P^T A P = D_2 \text{ ab.}$$