

# Lernkontrolle: Lineare Algebra I

## 1 Aussagenlogik

Seien  $A$ ,  $B$  und  $C$  Aussagen, für die  $A \implies B$  und  $B \implies C$  gilt. Welche der folgenden Aussagen ist dann richtig?

#	Aussage	Wahr	Falsch	Begründung
1	$A \implies C$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
2	$\neg A \implies C$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
3	$\neg A \implies \neg C$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
4	$C \implies A$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
5	$\neg B \implies A$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
6	$\neg B \implies \neg A$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
7	$\neg C \implies A$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
8	$\neg C \implies \neg A$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

## 2 Mengen

Seien  $A$  und  $B$  Mengen.

#	Aussage	Wahr	Falsch	Begründung bzw. Gegenbeispiel
9	$ A \cup B  =  A  +  B $	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
10	$ A \cup B  =  A  +  B $ falls $A$ und $B$ endlich sind	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
11	$A \cap B$ endlich $\implies$ $A, B$ endlich	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
12	$A \setminus B = \emptyset \implies A = B$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
13	$A \setminus B = \emptyset \implies A = B$ falls $A$ und $B$ endlich sind	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
14	$\forall x \in A : x \notin B \implies A \neq B$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

## 3 Äquivalenzrelationen

Geben Sie, falls möglich, jeweils ein Beispiel für eine Menge  $X$  und eine Relation  $R$  an, für die folgende Eigenschaften gelten. Falls es nicht möglich ist, begründen Sie warum.

Ordnen Sie zusätzlich die Symbole  $=, \neq, \leq, <, \geq, >, \Rightarrow, \Leftrightarrow, \equiv$  ein.

#	Aussage	Beispiele
15	$R$ ist reflexiv, symmetrisch und transitiv	
16	$R$ ist reflexiv und symmetrisch, aber nicht transitiv	
17	$R$ ist reflexiv und transitiv, aber nicht symmetrisch	
18	$R$ ist symmetrisch und transitiv, aber nicht reflexiv	
19	$R$ ist reflexiv, antisymmetrisch und transitiv	
20	$R$ ist reflexiv, symmetrisch, antisymmetrisch und transitiv	
21	$R$ ist reflexiv und antisymmetrisch, aber nicht transitiv	
22	$R$ ist antisymmetrisch und transitiv, aber nicht reflexiv	

## 4 Abbildungen

Welche der folgenden Abbildungen ist surjektiv, welche injektiv?

#	Abbildung	sur	inj	Begründung
23	$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, f(x) := x$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
24	$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, f(x) := x^2$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
25	$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, f(x) := x^3$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
26	$f: \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}, f(x) := x^2$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
27	$f: \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+, f(x) := x^2$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
28	$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, f(x) := e^x$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
29	$f: \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}, f(x) := \log(x)$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
30	$f: (-\frac{1}{2}\pi, +\frac{1}{2}\pi) \rightarrow \mathbb{R}$ $f(x) := \tan(x)$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
31	$f: \text{Hauskatzen} \rightarrow \text{Mensch}$ $f(x) := \text{Besitzer}(x)$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

## 5 Körper

#	Aussage	Wahr	Falsch	Begründung
32	$\forall n \in \mathbb{N}$ mit $n \geq 2$ : Es gibt einen Körper mit $n$ Elementen.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
33	$\forall p \in \mathbb{N}$ mit $p \geq 2$ und $p$ ist prim: Es gibt einen Körper mit $p$ Elementen.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
34	$\forall p \in \mathbb{N}$ mit $p \geq 2$ und $p$ ist prim: Es gibt einen Körper mit $p^2$ Elementen.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
35	$(\mathbb{R}, +, \cdot)$ ist ein Körper.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	1. 2. 3. 4. 5. 6. 7. 8. 9.
36	$(\mathbb{R}, \cdot, +)$ ist ein Körper.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
37	$(\mathbb{N}, +, \cdot)$ ist ein Körper.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
38	$(\mathbb{Z}, +, \cdot)$ ist ein Körper.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
39	$(\mathbb{Q}, +, \cdot)$ ist ein Körper.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
40	$(\mathbb{C}, +, \cdot)$ ist ein Körper.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

## 6 Vektorräume

Im Folgenden wird Vektorraum mit VR abgekürzt. Sei  $V$  ein beliebiger VR,  $\mathbb{K}$  ein beliebiger Körper und  $m, n \in \mathbb{N}$  beliebige natürliche Zahlen.

#	Aussage	Wahr	Falsch	Begründung
41	$\mathbb{R}^3$ ist ein VR.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<b>V1:</b> <b>V2:</b> (a) (b) (c) (d)
42	$\mathbb{K}^n$ ist ein VR.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
43	Die Menge aller $m \times n$ Matrizen mit der üblichen Addition und Multiplikation ist ein VR ( $\mathbb{K}^{m \times n}, +, \cdot$ )	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
44	Sei $V$ die Menge aller unendlicher Folgen. Die Addition und Multiplikation seien komponentenweise definiert. $(V, +, \cdot)$ ist ein Körper.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
45	Für alle VR existiert eine Basis.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
46	Für alle VR existiert genau eine Basis.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
47	Es existiert ein VR, für den genau eine Basis existiert.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
48	Es existiert ein VR, für den unendlich viele Basen existieren.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
49	Es existiert eine Basis, die unendlich viele Vektoren hat.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
50	Sei $V$ eindimensional. $\forall x \in V : x$ ist eine Basis von $V$ .	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
51	Eine Basis ist ein Erzeugendensystem.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
52	Basis und Erzeugendensystem sind Synonyme.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
53	Basis und Erzeugendensystem sind Synonyme, falls der VR nicht endlichdimensional ist.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
54	Eine Basis ist eine maximal linear unabhängige Menge.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
55	$\forall u, v, w \in V$ gilt: $u \cdot (v \cdot w) = (u \cdot v) \cdot w$	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
56	Jeder Vektor der Form $(x, x, x)$ kann zu einer Basis ergänzt werden.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

## 7 Lineare Abbildungen

Seien  $V, W$  Vektorräume. Sei  $\Phi : V \rightarrow W$  eine lineare Abbildung.

#	Aussage	Wahr	Falsch	Begründung
57	$\Phi$ ist ein VR-Homomorphismus.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	1. 2.
58	Jeder Isomorphismus ist ein Automorphismus.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Isomorphismus :=
59	Jeder Automorphismus ist ein Isomorphismus.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Automorphismus :=
60	Jeder Endomorphismus ist ein Isomorphismus.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Endomorphismus :=
61	$\Phi/V \rightarrow V$ ist ein Automorphismus	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

## 8 Dies und Das

Seien  $V, W$  Vektorräume. Sei  $\Phi : V \rightarrow W$  eine lineare Abbildung.

#	Aussage	Wahr	Falsch	Begründung
62	Jeder Vektorraum hat min. einen Eigenwert bzgl. jeder beliebigen linearen Abbildung.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
63	Zu jedem Eigenwert hat jeder Vektorraum min. einen Eigenvektor.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	