

$$\begin{aligned} \underline{A1} \quad a) \quad 0 = \det(A - \lambda E) &= \left(\begin{array}{l} \text{geeignete} \\ \text{Zeilen- und Spalten-} \\ \text{umformungen} \end{array} \right) \\ &= \underline{\underline{-(\lambda+2)(\lambda+1)^2}} \quad (1) \end{aligned}$$

$$\underline{\text{EW:}} \quad \lambda_1 = -2, \quad \lambda_2 = -1$$

$$\underline{\text{Eigenraum zu } \lambda_1} \quad (A + 2E)\vec{v} = \vec{0}$$

$$\Leftrightarrow 2v_1 = -v_2, \quad -4v_1 = 3v_3$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{E(\lambda_1 = -2) = \left\{ s \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ -4 \end{pmatrix}, s \in \mathbb{R} \right\}}} \quad (2)$$

$$\underline{\text{Eigenraum zu } \lambda_2} \quad (A + E)\vec{v} = \vec{0}$$

$$\Leftrightarrow v_1 = -v_2, \quad v_1 = -v_3$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{E(\lambda_2 = -1) = \left\{ s \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, s \in \mathbb{R} \right\}}} \quad (3)$$

b) Aus (1) liest man ab:

algebraische Vielfachheit von λ_1 ist 1

von λ_2 ist 2

Aus (2), (3) liest man ab:

die geometrische Vielfachheit von λ_1 und λ_2 ist jeweils 1

c) Eine Matrix P mit diagonalisierten Eigenvektoren gibt es nicht, da für λ_2 die geometrische Vielfachheit und die algebraische Vielfachheit verschieden sind.

A2 a) $\vec{f}'(x,y) = [D_1 \vec{f}(x,y), D_2 \vec{f}(x,y)] = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1+3y^2 \end{pmatrix}$

b) \vec{f} ist injektiv auf \mathbb{R}^2 .

Aus $\vec{f}(x_1, y_1) = \vec{f}(x_2, y_2)$ folgt $x_1 = x_2$ und hiermit

$y_1 + y_1^3 = y_2 + y_2^3 \Rightarrow y_1 = y_2$, da $v(t) = t + t^3$ auf \mathbb{R} streng monoton wächst.

\vec{f} ist surjektiv: Es sei $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$. Es ist zu begründen, dass es ein $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ mit $\vec{f}(x,y) = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ gibt.

$\vec{f}(x,y) = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \Rightarrow x = y$ und $y + y^3 = y - y$

Da $v(t) = t + t^3 \rightarrow -\infty$ für $t \rightarrow -\infty$
 $\rightarrow +\infty$ für $t \rightarrow +\infty$ gelten und da $v(t)$

streng wächst, gibt es nach dem Zwischenwertsatz (sogar genau) ein $y_0 \in \mathbb{R}$ mit $y_0 + y_0^3 = y - y$.

Es gilt also $\vec{f}(y_0, y_0) = \begin{pmatrix} y \\ y \end{pmatrix}$.

c) $\vec{h}'(x,y) = (\vec{f}^{-1})'(\vec{g}(x,y)) \vec{g}'(x,y)$ (Kettenregel)
 $= (\vec{f}'(\vec{g}(x,y)))^{-1} \vec{g}'(x,y)$ (Inverse Funktionsatz)

also $\vec{h}'(0,0) = (\vec{f}'(\vec{g}(0,0)))^{-1} \vec{g}'(0,0)$

Es ist $\vec{g}(0,0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $(\vec{f}'(\vec{g}(0,0)))^{-1} = (\vec{f}'(0,0))^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$

$\vec{g}'(0,0) = \begin{pmatrix} \frac{1}{1+(x+y)^2} & \frac{1}{1+(x+y)^2} \\ \cosh(x-y) & -\cosh(x-y) \end{pmatrix} \Big|_{(0,0)} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \vec{h}'(0,0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$

A3 a) Parametrisiere S mittels Kugelkoordinaten:

$$\vec{r}(\varphi, \vartheta) = \begin{pmatrix} 4 \cos \varphi \cos \vartheta \\ 4 \sin \varphi \cos \vartheta \\ 4 \sin \vartheta \end{pmatrix}, \quad 0 < \vartheta \leq \frac{\pi}{2}, \quad 0 \leq \varphi \leq 2\pi$$

$$d\vec{c} = \left(\frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial \vartheta} \right) |(\varphi, \vartheta)| d(\varphi, \vartheta) = 16 \begin{pmatrix} \cos \vartheta \cos \varphi \\ \cos^2 \vartheta \sin \varphi \\ \sin \vartheta \cos \vartheta \end{pmatrix} d(\varphi, \vartheta)$$

$$\nabla \times \vec{F}(x, y, z) = \begin{pmatrix} 4yz \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \underline{I} = 16 \int_{\vartheta=0}^{\frac{\pi}{2}} \int_{\varphi=0}^{2\pi} \left(4 \cdot 16 \sin \varphi \sin^2 \vartheta \cos \vartheta \cos \varphi + \sin \vartheta \cos \vartheta \right) / d(\varphi, \vartheta)$$

$$= 0 + 8 \cdot 2\pi \int_{\vartheta=0}^{\frac{\pi}{2}} \sin(2\vartheta) d\vartheta = \underline{16\pi}$$

b) $\underline{I} = \oint_C \vec{F} \cdot d\vec{s}$ mit $C: \vec{r}(t) = \begin{pmatrix} 4 \cos t \\ 4 \sin t \\ 0 \end{pmatrix}, \quad 0 \leq t \leq 2\pi$

$$= \int_0^{2\pi} \vec{F}(\vec{r}(t)) \cdot \dot{\vec{r}}(t) dt = \int_0^{2\pi} (8 \cos t - 4 \sin t) (-4 \sin t) dt$$

$$= \underbrace{-32 \int_0^{2\pi} \cos t \sin t dt}_{=0} + 16 \int_0^{2\pi} \sin^2 t dt = 16 \cdot \frac{1}{2} \cdot 2\pi = \underline{16\pi}$$

Hinweis