

Übungsblatt 11
Schulmathematik nach dem ersten Studienjahr wiederentdecken
Wintersemester 2014/15

Aufgabe 1 (3 Punkte, 1,5 Vortragspunkte)

Es sei die folgende affine Abbildung φ gegeben:

$$\varphi: x \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \cdot x + \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Zeige, dass φ eine *Schubspiegelung* ist. Finde dazu eine Gerade g und einen Vektor a parallel zu g derart, dass φ die Spiegelung an g mit anschließender Translation um a ist.

Aufgabe 2 (7 Punkte, 1 Vortragspunkt für (a), 1,5 Vortragspunkte für (b) und (c))
Jede affine Abbildung Φ des \mathbb{R}^2 lässt sich durch $\tilde{\Phi}((x, y, 1)^\top) = (\Phi((x, y)^\top), 1)^\top$ als Abbildung der Ebene $E := \{(x, y, 1)^\top \in \mathbb{R}^3\}$ auffassen.

(a) Zeige: Es gibt eine Matrix $M \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ sodass für die Abbildung

$$\Psi_M: \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R}^3 \\ x & \longmapsto & Mx \end{array}$$

gilt: $\Psi_M|_E = \tilde{\Phi}$.

(b) Sei $g \subseteq \mathbb{R}^2$ eine Gerade mit Richtungsvektor $n := (\cos(t), \sin(t))^\top$, für $t \in \mathbb{R}$, und $a \in g$ orthogonal zu n . Finde eine möglichst einfache Matrix $M_{n,a}$, sodass $\Psi_{M_{n,a}}|_E$ der Spiegelung an g entspricht.

(c) Widerlege oder beweise: Für jedes g wie in (b) gibt es eine eigentliche Bewegung¹ D des \mathbb{R}^3 sodass $D|_E = \Psi_{M_{n,a}}|_E$ gilt.

Aufgabe 3 (6 Punkte, 1,5 Vortragspunkte je Teilaufgabe)

Zeige, dass für Isometrien des \mathbb{R}^2 die folgenden Aussagen gelten:

- (a) Die Komposition zweier Spiegelungen an parallelen Geraden entspricht einer Translation.
- (b) Die Komposition zweier Spiegelungen an Ursprungsgeraden entspricht einer Drehung um den Ursprung. Bestimme den Drehwinkel in Abhängigkeit des Schnittwinkels der Geraden.
- (c) Folgere aus (b), dass die Komposition zweier Spiegelungen an nicht parallelen Geraden stets einer Drehung um den Schnittpunkt entspricht.

Abgabe: Bis Mittwoch, den 21. Januar 2015, zu Beginn der Übung an den Übungsleiter.

¹Eine eigentliche Bewegung ist eine Isometrie $x \mapsto Ax + b$ mit $\det(A) = 1$.