

MATHEMATIK FÜR LEHRAMTSTUDIERENDE II
SOMMERSEMESTER 2019

Probeklausur

Aufgabe 1: (50 Punkte)

Kreuzen Sie die richtige Auswahlmöglichkeit an. Es ist jeweils nur *eine* Antwort richtig.

1. Eine Menge G mit Verknüpfung $*$ heißt Gruppe, wenn folgende Axiome gelten:

- $(a * b) * c = a * (b * c) \forall a, b, c \in G$ (Assoziativgesetz) und es gibt ein neutrales Element $e \in G$, sodass $e * a = a \forall a \in G$ und es gibt ein inverses Element $a' \in G \forall a \in G$, sodass $a' * a = e$
- $(a * b) * c = a * (b * c) \forall a, b, c \in G$ (Assoziativgesetz) und es gibt ein inverses Element $e \in G$, sodass $e * a = a \forall a \in G$ und es gibt ein neutrales Element $a' \in G \forall a \in G$, sodass $a' * a = e$
- $(a * b) * c = a * (b * c) \forall a, b, c \in G$ (Kommutativgesetz) und es gibt ein neutrales Element $e \in G$, sodass $e * a = a \forall a \in G$ und es gibt ein inverses Element $a' \in G \forall a \in G$, sodass $a' * a = e$
- $(a * b) * c = a * (b * c) \forall a, b, c \in G$ (Kommutativgesetz) und es gibt ein inverses Element $e \in G$, sodass $e * a = a \forall a \in G$ und es gibt ein neutrales Element $a' \in G \forall a \in G$, sodass $a' * a = e$

2. Sei R eine Menge mit zwei Verknüpfungen $+$ und \cdot ein Ring. Dann gilt

- R mit $+$ ist abelsche Gruppe, R mit \cdot ist assoziativ und R ist distributiv
- R mit \cdot ist abelsche Gruppe, R mit $+$ ist assoziativ und R ist distributiv
- R mit $+$ ist abelsche Gruppe, $R \setminus \{0\}$ mit \cdot ist assoziativ und R ist distributiv
- R mit \cdot ist abelsche Gruppe, $R \setminus \{0\}$ mit $+$ ist assoziativ und R ist distributiv

3. Sei R eine Menge mit zwei Verknüpfungen $+$ und \cdot ein Ring. Dann gilt

- R ist assoziativ, falls $a \cdot b = b \cdot a$
- R ist kommutativ, falls $a \cdot b = b \cdot a$
- $1 \in R$ ist Nullelement, falls $a \cdot 1 = 1 \cdot a = a$
- bezüglich $+$ ist kein inverses Element verlangt

4. Seien $f, g \in K[t] g \neq 0$. \Rightarrow Es gibt eindeutig bestimmte Polynome $q, r \in K[t]$, sodass

- $f = q \cdot g$ mit $\deg r > \deg g$
- $f = q \cdot g + r$ mit $\deg r > \deg g$
- $f = q \cdot g$ mit $\deg r < \deg g$
- $f = q \cdot g + r$ mit $\deg r < \deg g$

5. Sei $B := \{v^1, \dots, v^n\}$ Familie von Vektoren im K -Vektorraum $V \neq \{0\}$. Dann sind äquivalent:

- B ist kein linear unabhängiges Erzeugendensystem und B ist eine Basis
- B ist ein linear unabhängiges Erzeugendensystem und B ist ein verkürzbares Erzeugendensystem
- B ist eine Basis und B ist ein unverkürzbares Erzeugendensystem
- B ist eine Basis und B ist ein verkürzbares Erzeugendensystem

6. Sei $B := \{v^1, \dots, v^n\}$ Familie von Vektoren im K -Vektorraum $V \neq \{0\}$. Drei der folgenden Aussagen sind äquivalent, eine Aussage ist falsch. Kreuzen Sie die falsche Aussage an.
- B ist eine Basis
 - B ist verlängerbar linear unabhängig
 - B ist ein unverkürzbares Erzeugendensystem
 - B ist unverlängerbar linear unabhängig
7. Die Determinante der Matrix $A = \begin{pmatrix} 4 & 8 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$ ist
- $-\det B$ mit $B = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 4 & 8 \end{pmatrix}$
 - 20
 - $\det B$ mit $B = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 4 & 8 \end{pmatrix}$
 - 15
8. Welche der folgenden Familien von Vektoren $(v^j)_{j \in I}$ sind linear unabhängig?
- $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 25 \\ 40 \\ 10 \end{pmatrix}$
 - $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 64 \end{pmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 4096 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$
 - $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \\ -3 \end{pmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 25 \\ 40 \\ 10 \end{pmatrix}$
 - $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
9. Wird ein lineares Gleichungssystem als $Ax = b$ geschrieben, so ist damit gemeint, dass
- $A \in \mathbb{R}^{m \times n}, b \in \mathbb{R}^{n \times 1}$
 - $A \in \mathbb{R}^{m \times n}, b \in \mathbb{R}^{m \times 1}$
 - $A \in \mathbb{R}^{m \times n}, b \in \mathbb{R}^{1 \times n}$
 - $A \in \mathbb{R}^{n \times m}, b \in \mathbb{R}^{1 \times n}$
10. Welche der folgenden Aussagen ist falsch?
- Man kann je zwei Vektoren eines Vektorraums addieren.
 - Man kann je zwei Vektoren eines Vektorraums multiplizieren.
 - \mathbb{R}^n besteht aus n -Tupeln von Vektoren.
 - Jeder Vektorraum hat endlich viele Basisvektoren.
11. Welches der folgenden Objekte hat eine Dimension?
- Ein Vektor
 - Ein Untervektorraum
 - Ein Basisvektor
 - Eine Linearkombination

12. Eine Kurve im \mathbb{R}^n heißt differenzierbar, wenn
- jede der Komponentenfunktionen differenzierbar ist
 - mindestens eine der Komponentenfunktionen differenzierbar ist
 - jede der Komponentenfunktionen genau n -mal differenzierbar ist
 - mindestens eine der Komponentenfunktionen genau n -mal differenzierbar ist
13. Ausschließlich für eine zweimal stetig partiell differenzierbare Funktion gilt
- die Reihenfolge der Differentiation ist Abhängig von der Variable
 - die Reihenfolge der Differentiation ist Abhängig von der zu integrierenden Variable
 - die Reihenfolge der Differentiation lässt sich nicht vertauschen
 - die Reihenfolge der Differentiation lässt sich vertauschen
14. Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^1$. Wendet man den Laplace-Operator Δf an, so erhält man...
- ein Skalar
 - einen Vektor
 - eine Matrix
 - eine Basis
15. Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ zweimal stetig differenzierbar. Da die Reihenfolge der Differentiation irrelevant ist, ist die Hesse'sche Matrix $(Hessf)(x)$
- orthogonal
 - symmetrisch
 - senkrecht
 - konvex
16. Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ zweimal stetig differenzierbar, sei $x^* \in U$ mit $\nabla f(x^*) = 0$ und sei $(Hessf)(x^*)$ positiv definit. Dann gilt:
- f hat in x^* ein striktes lokales Maximum
 - f hat in x^* ein striktes lokales Minimum
 - f hat in x^* kein striktes lokales Extremum
 - f hat in x^* einen Sattelpunkt
17. Sei $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ mit $f(x, y) = e^{x^2+y^2}$ partiell differenzierbar. Dann lautet der Gradient $\nabla f(x)$:
- $\nabla f(x) = \begin{pmatrix} 2x + 2y \cdot e^{x^2+y^2} \\ 2x + 2y \cdot e^{x^2+y^2} \end{pmatrix}$
 - $\nabla f(x) = \begin{pmatrix} x + y \cdot e^{x^2+y^2} \\ x + y \cdot e^{x^2+y^2} \end{pmatrix}$
 - $\nabla f(x) = \begin{pmatrix} 2x \cdot e^{x^2+y^2} \\ 2y \cdot e^{x^2+y^2} \end{pmatrix}$
 - $\nabla f(x) = \begin{pmatrix} 2y \cdot e^{x^2+y^2} \\ 2x \cdot e^{x^2+y^2} \end{pmatrix}$

18. Der Gradient ist

- ein spezielles Vektorfeld
- ein Skalar
- ein Skalarprodukt
- eine quadratische Matrix

19. Bestimmen Sie die Divergenz des Vektorfelds von $f(x,y) = \begin{pmatrix} 2x^2 + 2y^2 \\ x^2 + y^2 \end{pmatrix}$

- $\operatorname{div} f = 4x + 2y$
- $\operatorname{div} f = 4x + 4y + 2x + 2y$
- $\operatorname{div} f = 4x + 2y^2 + x^2 + 2y$
- $\operatorname{div} f = \frac{2}{3} \cdot x^3 + y^2 + x^2 + \frac{1}{3}y^3$

20. Die Eigenwerte einer Matrix A können berechnet werden über

- $\det(A - \lambda \cdot A)$
- $\det(A - \lambda \cdot I)$
- $\det(I - \lambda \cdot A)$
- $\det(I - \lambda \cdot I)$

21. Bei der Hesse'schen Matrix $(\operatorname{Hess}f)(x)$ handelt es sich um

- ein spezielles Vektorfeld
- ein Skalar
- ein Skalarprodukt
- eine quadratische Matrix

22. Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ mit $n, m = 1$ eine Funktion. Dann entspricht $\nabla f(x)$

- der ersten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
- der ersten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$
- der zweiten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
- der zweiten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m$

23. Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ mit $n, m = 1$ eine Funktion. Dann entspricht $(\operatorname{Hess}f)(x)$

- der ersten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
- der ersten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$
- der zweiten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
- der zweiten Ableitung einer Funktion $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m$

24. Eine Kurve ist eine Abbildung von

- $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m$ mit $m > 1$
- $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ mit $m > n$
- $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{m \times n}$ mit $m > n$
- $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{m \times n}$ mit $m < n$

25. Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$. Dann gilt:

- $(\operatorname{Hess}f)(x) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{n \times n}$
- $(\operatorname{Hess}f)(x) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{n \times m}$ mit $m = 5$ und $n = 3$
- $(\operatorname{Hess}f)(x) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{m \times n}$ mit $m > n$
- $(\operatorname{Hess}f)(x) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{m \times n}$ mit $m < n$

Aufgabe 2: (20 Punkte)

Berechnen Sie die lokalen Extrema der Funktion $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, f(x, y) := y^4 + x^3 - 4y - 3x$ und geben Sie an, ob es sich dabei um einen Hoch-, Tief- oder Sattelpunkt handelt.

Aufgabe 3: (20 Punkte)

Berechnen Sie das Taylorpolynom zweiter Ordnung für die Funktion $f: \mathbb{R}^2 \Rightarrow \mathbb{R}, f(x_1, x_2) := \frac{x_1 - x_2}{x_1 + x_2}$ im Punkt $P = (1, 1)$

Sie dürfen verwenden, dass das Taylorpolynom zweiter Ordnung über

$$T_{f,a}(x) = f(a_1, a_2) + \frac{\partial}{\partial x_1} f(a_1, a_2) \cdot (x_1 - a_1) + \frac{\partial}{\partial x_2} f(a_1, a_2) \cdot (x_2 - a_2) + \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial^2}{\partial x_1^2} f(a_1, a_2) \cdot (x_1 - a_1)^2 + \frac{\partial^2}{\partial x_1 \partial x_2} f(a_1, a_2) \cdot (x_1 - a_1)(x_2 - a_2) + \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial^2}{\partial x_2^2} f(a_1, a_2) \cdot (x_2 - a_2)^2$$
 berechnet werden kann.

Aufgabe 4: (20 Punkte)

Lösen Sie die inhomogene Differentialgleichung $y' = 4xy + 3x$ mit $y(0) = c$ mittels Variation der Konstanten. Machen Sie anschließend eine Probe, um Ihre Lösung zu verifizieren.

Aufgabe 5: (20 Punkte)

Zeigen Sie, dass die Funktion $f: (\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}) \times \mathbb{R} \Rightarrow \mathbb{C}, f(x, t) := \frac{\exp(i(r-ct))}{r}$ mit $r = \|x\|$ und $c \neq 0$

Lösung der Wellengleichung $\Delta f(x, t) - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f(x, t)}{\partial t^2} = 0$ ist.

Sie dürfen dabei den in der Vorlesung gezeigten Zusammenhang

$$\Delta f(r) = f''(r) + f'(r) \frac{n-1}{r}$$
 verwenden.

Bestimmen Sie c aus der Anfangsbedingung $f(1, 0, 0, 1) = 1$.