

# Lösung Serie 5

Aufgabe 1 ist online auf <https://echo.ethz.ch> zu lösen. Schicken Sie Ihre Lösung bis spätestens **Freitag, 1. November um 14:00 Uhr** ab.

Die schriftlichen Aufgaben können Sie am selben Tag in Ihrer Übungsstunde abgeben oder per SAM-Upload Tool (Link über <https://metaphor.ethz.ch/x/2024/hs/401-0171-00L/>).

1. Welche der folgenden Aussagen sind richtig?

- (a) Seien  $u$  und  $v$  Lösungen des LGS  $Ax = b$  mit  $n$  Unbekannten. Der Rang des LGS sei  $r$ . Falls  $n = r$  gilt, so folgt  $u = v$ .
- (b) Sei  $Ax = 0$  ein homogenes LGS und  $x \neq 0$  eine Lösung davon. Dann ist der Rang  $r$  des Gleichungssystems gleich der Anzahl  $n$  der Unbekannten.
- (c) Sei  $Ax = b$  ein LGS, das keine Lösung besitzt. Dann ist sein Rang  $r$  grösser als die Anzahl  $m$  seiner Gleichungen.
- (d) Sei  $Ax = b$  ein LGS mit  $n$  Unbekannten und ebensovielen Gleichungen. Sei  $u \neq 0$  eine Lösung des homogenen LGS  $Ax = 0$  und  $v$  eine Lösung von  $Ax = b$ . Dann hat  $Ax = b$  noch unendlich viele weitere Lösungen.

**Lösung:** Korrekt sind (a) und (d), da:

- ✓ (a) Seien  $u$  und  $v$  Lösungen des LGS  $Ax = b$  mit  $n$  Unbekannten. Der Rang des LGS sei  $r$ . Falls  $n = r$  gilt, so folgt  $u = v$ .  
*Richtig. Dies ist Satz 1.2 aus der Vorlesung der Woche 3.*
- (b) Sei  $Ax = 0$  ein homogenes LGS und  $x \neq 0$  eine Lösung davon. Dann ist der Rang  $r$  des Gleichungssystems gleich der Anzahl  $n$  der Unbekannten.  
*Falsch. Laut Korollar 1.3 aus der Vorlesung der Woche 3 hat ein homogenes LGS genau dann nicht-triviale Lösungen, wenn  $r < n$ .*
- (c) Sei  $Ax = b$  ein LGS, das keine Lösung besitzt. Dann ist sein Rang  $r$  grösser als die Anzahl  $m$  seiner Gleichungen.  
*Falsch. Laut Korollar 1.5 aus der Vorlesung der Woche 4 ist das LGS genau dann nicht für alle  $b$  lösbar, wenn  $r < m$ .*

- ✓ (d) Sei  $Ax = b$  ein LGS mit  $n$  Unbekannten und ebensovielen Gleichungen. Sei  $u \neq 0$  eine Lösung des homogenen LGS  $Ax = 0$  und  $v$  eine Lösung von  $Ax = b$ . Dann hat  $Ax = b$  noch unendlich viele weitere Lösungen.

*Richtig. Weil das homogene LGS eine nicht-triviale Lösung besitzt, ist der Rang  $r < n$  nach Korollar 1.3 aus der Vorlesung der Woche 3. Und weil das LGS  $Ax = b$  mit  $v$  eine Lösung besitzt, kann diese nach Satz 1.2 aus der Vorlesung der Woche 3 nicht eindeutig sein. Daher muss  $Ax = b$  unendlich viele Lösungen besitzen.*

*Konkret ist für jedes  $\lambda \in \mathbb{R}$  auch  $v + \lambda u$  eine Lösung von  $Ax = b$ :*

*Denn es gilt nämlich*

$$\begin{aligned} A(v + \lambda u) &= Av + A\lambda u \\ &= Av + \lambda Au \\ &= b + \lambda \cdot 0 \\ &= b. \end{aligned}$$

## 2. Ränge einer Menge linearer Gleichungssysteme

Bestimmen Sie – in Abhängigkeit von  $a$  – den Rang des folgenden Gleichungssystems

$$\begin{array}{cccccc} x_1 & + & x_2 & + & 3x_3 & + & x_4 & = & 0 \\ x_1 & + & & - & 2x_3 & - & 2x_4 & = & 0 \\ x_1 & + & 2x_2 & + & 8x_3 & + & (a^2 + 3a)x_4 & = & 0 \\ -2x_1 & - & x_2 & + & ax_3 & + & x_4 & = & 0 \end{array}$$

mit Hilfe des Gauss-Algorithmus.

**Lösung:** Wir haben das Schema

$$\begin{array}{cccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -2 & -2 & 0 \\ 1 & 2 & 8 & a^2 + 3a & 0 \\ -2 & -1 & a & 1 & 0 \end{array} \begin{array}{l} \\ \xrightarrow{2.Z-1.Z, 3.Z-1.Z} \\ \xrightarrow{4.Z+2 \times (1.Z)} \end{array} \begin{array}{cccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -5 & -3 & 0 \\ 0 & 1 & 5 & a^2 + 3a - 1 & 0 \\ 0 & 1 & a + 6 & 3 & 0 \end{array}$$

$$\begin{array}{cccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -5 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & a^2 + 3a - 4 & 0 \\ 0 & 0 & a + 1 & 0 & 0 \end{array} \begin{array}{l} \\ \xrightarrow{3.Z+2.Z} \\ \xrightarrow{4.Z+2.Z} \end{array} \begin{array}{cccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -5 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & a + 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & a^2 + 3a - 4 & 0 \end{array} \begin{array}{l} \\ \xrightarrow{3.Z \leftrightarrow 4.Z} \end{array} \begin{array}{cccc|c} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -5 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & a + 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & a^2 + 3a - 4 & 0 \end{array} \quad (*)$$

Es gilt  $a + 1 = 0$  (kommt aus der 3. Zeile von  $(*)$ ), genau dann wenn  $a = -1$  ist.

Es gilt  $a^2 + 3a - 4 = 0$  (kommt aus der 4. Zeile von  $(*)$ ), wenn

$$a = \frac{-3 - \sqrt{9 + 16}}{2} \quad \text{oder} \quad a = \frac{-3 + \sqrt{9 + 16}}{2} \Leftrightarrow a = -4 \quad \text{oder} \quad a = 1,$$

was aus der Formel

$$xa^2 + ya + z = 0 \iff a = a_1 = \frac{-y - \sqrt{y^2 - 4xz}}{2x} \text{ oder } a = a_2 = \frac{-y + \sqrt{y^2 - 4xz}}{2x}$$

folgt.

Dies gilt auch, da wir die folgende Faktorisierung haben

$$a^2 + 3a - 4 = a^2 + 4a - a + 4 = (a + 4)(a - 1) = 0.$$

Der Rang des Gleichungssystems ist 4, falls  $a + 1 \neq 0$  und  $a^2 + 3a - 4 \neq 0$ , also für  $a \notin \{-4, -1, 1\}$ . Dies gilt, da wir die 1. Zeile und die 2. Zeile von (\*) nicht "verändern" und auch nicht zur weiteren "Zeilenelimination" verwenden können.

Der Rang des Gleichungssystems ist 3, falls  $a \in \{-4, -1, 1\}$ , da niemals gleichzeitig  $a + 1 = 0$  und  $a^2 + 3a - 4 = 0$  gilt, weil  $-1 \notin \{-4, 1\}$ .

Zusammenfassend kann man sagen

$$\begin{aligned} a \in \{-4, -1, 1\} &\implies \text{Rang des Gleichungssystems} = 3, \\ a \notin \{-4, -1, 1\} &\implies \text{Rang des Gleichungssystems} = 4. \end{aligned}$$

### 3. Kommutierende Matrizen

Bestimmen Sie, welche Matrizen  $B$  mit der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$$

kommutieren, d.h. für welche Matrizen  $B$  die Gleichung  $AB = BA$  gilt.

**Lösung:** Sei die Matrix  $B$  gegeben durch

$$B = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix}.$$

Jede  $2 \times 2$ -Matrix  $B$  hat diese allgemeine Struktur, welche wir daher annehmen können.

Damit man die gewünschte Gleichung  $AB = BA$  erhält, müssen die zwei Matrizen  $AB$  und  $BA$  koeffizientenweise übereinstimmen. Es gilt

$$AB = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_{11} + 2b_{21} & b_{12} + 2b_{22} \\ 3b_{21} & 3b_{22} \end{pmatrix}$$

und

$$BA = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_{11} & 2b_{11} + 3b_{12} \\ b_{21} & 2b_{21} + 3b_{22} \end{pmatrix}.$$

Daher erhalten wir die Matrixgleichung

$$AB = BA \iff \begin{pmatrix} b_{11} + 2b_{21} & b_{12} + 2b_{22} \\ 3b_{21} & 3b_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_{11} & 2b_{11} + 3b_{12} \\ b_{21} & 2b_{21} + 3b_{22} \end{pmatrix}.$$

Aus dem Koeffizientenvergleich erhält man das folgende Gleichungssystem

$$\begin{aligned}b_{11} + 2b_{21} &= b_{11} \\b_{12} + 2b_{22} &= 2b_{11} + 3b_{12} \\3b_{21} &= b_{21} \\3b_{22} &= 2b_{21} + 3b_{22}.\end{aligned}$$

In der dritten Zeile dieses Gleichungssystems steht die Bedingung  $3b_{21} = b_{21}$  und somit ist  $b_{21} = 0$ .

Mit  $b_{21} = 0$  heissen die erste Zeile und die vierte Zeile des obigen Gleichungssystems nun neu  $b_{11} + 2b_{21} = b_{11} = b_{11}$  und  $3b_{22} = 2b_{21} + 3b_{22} = 3b_{22}$  und diese beiden Gleichungen sind für alle  $b_{11}, b_{22} \in \mathbb{R}$  sicherlich erfüllt. Diese Informationen sagen uns, dass wir zwei der drei Variablen  $b_{11}, b_{12}, b_{22}$  frei in  $\mathbb{R}$  wählen können und dass  $b_{21} = 0$  ist.

Wir wählen nun  $b_{11}, b_{12} \in \mathbb{R}$  frei.

Somit erhalten wir, dass die Lösungsmenge des obigen Gleichungssystems

$$\begin{aligned}b_{11} &= s \in \mathbb{R}, \\b_{12} &= t \in \mathbb{R}, \\b_{21} &= 0, \\b_{22} &= s + t\end{aligned}$$

mit  $s, t \in \mathbb{R}$  beliebig ist. Hierbei folgt  $b_{22} = s + t$  aus der zweiten Gleichung  $b_{12} + 2b_{22} = 2b_{11} + 3b_{12}$  des obigen Gleichungssystems, da

$$b_{12} + 2b_{22} = 2b_{11} + 3b_{12} \iff 2b_{22} = 2b_{11} + 2b_{12} \iff b_{22} = b_{11} + b_{12}.$$

Folglich erfüllen genau die Matrizen  $B$  der Form

$$B = \begin{pmatrix} s & t \\ 0 & s + t \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{mit } s, t \in \mathbb{R}$$

die Bedingung  $AB = BA$ .

#### 4. Kreuzprodukt zweier Vektoren

Es seien  $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$  und  $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ . Dann ist das Vektorprodukt von  $x$  und  $y$  definiert als

$$x \times y := \begin{pmatrix} x_2y_3 - x_3y_2 \\ x_3y_1 - x_1y_3 \\ x_1y_2 - x_2y_1 \end{pmatrix}.$$

(a) Bestimmen Sie eine  $3 \times 3$ -Matrix  $B$  so, dass

$$x \times y = By.$$

(b) Zeigen Sie, dass  $x \times y$  senkrecht auf  $x$  und  $y$  steht.

(c) Rechnen Sie eine der folgenden Identitäten nach:

$$a \times (b \times c) = (a \cdot c)b - (a \cdot b)c \quad (\text{Grassmann-Identität})$$

$$a \times (b \times c) + b \times (c \times a) + c \times (a \times b) = 0 \quad (\text{Jacobi-Identität})$$

$$(a \times b) \cdot (c \times d) = (a \cdot c)(b \cdot d) - (b \cdot c)(a \cdot d) \quad (\text{Lagrange-Identität})$$

(d) Verwenden Sie die obige Lagrange-Identität um zu zeigen, dass

$$\|a \times b\| = \|a\| \|b\| \sin(\varphi)$$

gilt, wobei  $0 \leq \varphi \leq \pi$  der von  $a$  und  $b$  eingeschlossene Winkel ist. Dieser Satz besagt, dass die Länge des Vektors  $a \times b$  gleich der Fläche des von  $a$  und  $b$  aufgespannten Parallelogramms ist.

*Hinweis:* Es gilt

$$a \cdot b = \|a\| \|b\| \cos(\varphi).$$

### Lösung:

(a) Die Matrix  $B$  muss aus Dimensionsgründen eine  $3 \times 3$ -Matrix sein, da die Vektoren  $x \times y \in \mathbb{R}^3$  und  $y \in \mathbb{R}^3$  beides 3-dimensionale Vektoren sind.

Es muss daher gelten

$$x \times y := \begin{pmatrix} x_2 y_3 - x_3 y_2 \\ x_3 y_1 - x_1 y_3 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_{11} y_1 + b_{12} y_2 + b_{13} y_3 \\ b_{21} y_1 + b_{22} y_2 + b_{23} y_3 \\ b_{31} y_1 + b_{32} y_2 + b_{33} y_3 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & b_{13} \\ b_{21} & b_{22} & b_{23} \\ b_{31} & b_{32} & b_{33} \end{pmatrix}}_{=B} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}}_{=y}.$$

Daraus erhält man  $b_{11} = 0$ ,  $b_{12} = -x_3$ ,  $b_{13} = x_2$ ,  $b_{21} = x_3$ ,  $b_{22} = 0$ ,  $b_{23} = -x_1$ ,  $b_{31} = -x_2$ ,  $b_{32} = x_1$ ,  $b_{33} = 0$  und kann die Struktur von  $B$  direkt ablesen zu

$$B = \begin{pmatrix} 0 & -x_3 & x_2 \\ x_3 & 0 & -x_1 \\ -x_2 & x_1 & 0 \end{pmatrix},$$

sodass gilt

$$x \times y = By.$$

(b) Zwei Vektoren  $a = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$  und  $b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$  stehen genau dann senkrecht aufeinander, wenn ihr Skalarprodukt

$$a \cdot b = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

gleich Null ist.  
Nachrechnen ergibt

$$\begin{aligned}
 x \cdot (x \times y) &= \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_2y_3 - x_3y_2 \\ x_3y_1 - x_1y_3 \\ x_1y_2 - x_2y_1 \end{pmatrix} \\
 &= x_1(x_2y_3 - x_3y_2) + x_2(x_3y_1 - x_1y_3) + x_3(x_1y_2 - x_2y_1) \\
 &= x_1x_2y_3 - x_1x_3y_2 + x_2x_3y_1 - x_2x_1y_3 + x_3x_1y_2 - x_3x_2y_1 \\
 &= 0
 \end{aligned}$$

und

$$\begin{aligned}
 y \cdot (x \times y) &= \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_2y_3 - x_3y_2 \\ x_3y_1 - x_1y_3 \\ x_1y_2 - x_2y_1 \end{pmatrix} \\
 &= y_1(x_2y_3 - x_3y_2) + y_2(x_3y_1 - x_1y_3) + y_3(x_1y_2 - x_2y_1) \\
 &= y_1x_2y_3 - y_1x_3y_2 + y_2x_3y_1 - y_2x_1y_3 + y_3x_1y_2 - y_3x_2y_1 \\
 &= 0.
 \end{aligned}$$

Daher steht der Vektor  $x \times y$  senkrecht auf dem Vektor  $x$  und dem Vektor  $y$ .

- (c) Grundsätzlich lassen sich alle drei Identitäten direkt mit den Definitionen nachrechnen.  
Die Grassmann-Identität rechnet man wie folgt nach:

$$\begin{aligned}
 a \times (b \times c) &= \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \left( \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_2c_3 - b_3c_2 \\ b_3c_1 - b_1c_3 \\ b_1c_2 - b_2c_1 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} a_2(b_1c_2 - b_2c_1) - a_3(b_3c_1 - b_1c_3) \\ a_3(b_2c_3 - b_3c_2) - a_1(b_1c_2 - b_2c_1) \\ a_1(b_3c_1 - b_1c_3) - a_2(b_2c_3 - b_3c_2) \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} b_1(a_2c_2 + a_3c_3) - c_1(a_2b_2 + a_3b_3) \\ b_2(a_1c_1 + a_3c_3) - c_2(a_1b_1 + a_3b_3) \\ b_3(a_1c_1 + a_2c_2) - c_3(a_1b_1 + a_2b_2) \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} b_1(a_1c_1 + a_2c_2 + a_3c_3) - c_1(a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3) \\ b_2(a_1c_1 + a_2c_2 + a_3c_3) - c_2(a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3) \\ b_3(a_1c_1 + a_2c_2 + a_3c_3) - c_3(a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3) \end{pmatrix} \\
 &= (a_1c_1 + a_2c_2 + a_3c_3) \cdot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3) \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \\
 &= \left( \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \right) \cdot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} - \left( \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \right) \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \\
 &= (a \cdot c)b - (a \cdot b)c.
 \end{aligned}$$

Die Jacobi-Identität rechnet man wie folgt nach:

$$\begin{aligned}
& a \times (b \times c) + b \times (c \times a) + c \times (a \times b) \\
&= \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \left( \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \right) + \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \times \left( \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \right) + \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \times \left( \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \right) \\
&= \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_2c_3 - b_3c_2 \\ b_3c_1 - b_1c_3 \\ b_1c_2 - b_2c_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} c_2a_3 - c_3a_2 \\ c_3a_1 - c_1a_3 \\ c_1a_2 - c_2a_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} a_2b_3 - a_3b_2 \\ a_3b_1 - a_1b_3 \\ a_1b_2 - a_2b_1 \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} a_2(b_1c_2 - b_2c_1) - a_3(b_3c_1 - b_1c_3) \\ a_3(b_2c_3 - b_3c_2) - a_1(b_1c_2 - b_2c_1) \\ a_1(b_3c_1 - b_1c_3) - a_2(b_2c_3 - b_3c_2) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_2(c_1a_2 - c_2a_1) - b_3(c_3a_1 - c_1a_3) \\ b_3(c_2a_3 - c_3a_2) - b_1(c_1a_2 - c_2a_1) \\ b_1(c_3a_1 - c_1a_3) - b_2(c_2a_3 - c_3a_2) \end{pmatrix} \\
&\quad + \begin{pmatrix} c_2(a_1b_2 - a_2b_1) - c_3(a_3b_1 - a_1b_3) \\ c_3(a_2b_3 - a_3b_2) - c_1(a_1b_2 - a_2b_1) \\ c_1(a_3b_1 - a_1b_3) - c_2(a_2b_3 - a_3b_2) \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} a_2(b_1c_2 - b_2c_1) - a_3(b_3c_1 - b_1c_3) + b_2(c_1a_2 - c_2a_1) - b_3(c_3a_1 - c_1a_3) + c_2(a_1b_2 - a_2b_1) - c_3(a_3b_1 - a_1b_3) \\ a_3(b_2c_3 - b_3c_2) - a_1(b_1c_2 - b_2c_1) + b_3(c_2a_3 - c_3a_2) - b_1(c_1a_2 - c_2a_1) + c_3(a_2b_3 - a_3b_2) - c_1(a_1b_2 - a_2b_1) \\ a_1(b_3c_1 - b_1c_3) - a_2(b_2c_3 - b_3c_2) + b_1(c_3a_1 - c_1a_3) - b_2(c_2a_3 - c_3a_2) + c_1(a_3b_1 - a_1b_3) - c_2(a_2b_3 - a_3b_2) \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} a_2b_1c_2 - a_2b_2c_1 - a_3b_3c_1 + a_3b_1c_3 + b_2c_1a_2 - b_2c_2a_1 - b_3c_3a_1 + b_3c_1a_3 + c_2a_1b_2 - c_2a_2b_1 - c_3a_3b_1 + c_3a_1b_3 \\ a_3b_2c_3 - a_3b_3c_2 - a_1b_1c_2 + a_1b_2c_1 + b_3c_2a_3 - b_3c_3a_2 - b_1c_1a_2 + b_1c_2a_1 + c_3a_2b_3 - c_3a_3b_2 - c_1a_1b_2 + c_1a_2b_1 \\ a_1b_3c_1 - a_1b_1c_3 - a_2b_2c_3 + a_2b_3c_2 + b_1c_3a_1 - b_1c_1a_3 - b_2c_2a_3 + b_2c_3a_2 + c_1a_3b_1 - c_1a_1b_3 - c_2a_2b_3 + c_2a_3b_2 \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\
&= 0.
\end{aligned}$$

Die Lagrange-Identität rechnet man wie folgt nach:

$$\begin{aligned}
(a \times b) \cdot (c \times d) &= \left( \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \right) \cdot \left( \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{pmatrix} \right) \\
&= \begin{pmatrix} a_2 b_3 - a_3 b_2 \\ a_3 b_1 - a_1 b_3 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_2 d_3 - c_3 d_2 \\ c_3 d_1 - c_1 d_3 \\ c_1 d_2 - c_2 d_1 \end{pmatrix} \\
&= (a_2 b_3 - a_3 b_2) \cdot (c_2 d_3 - c_3 d_2) + (a_3 b_1 - a_1 b_3) \cdot (c_3 d_1 - c_1 d_3) \\
&\quad + (a_1 b_2 - a_2 b_1) \cdot (c_1 d_2 - c_2 d_1) \\
&= a_2 b_3 c_2 d_3 - a_2 b_3 c_3 d_2 - a_3 b_2 c_2 d_3 + a_3 b_2 c_3 d_2 + a_3 b_1 c_3 d_1 - a_3 b_1 c_1 d_3 \\
&\quad - a_1 b_3 c_3 d_1 + a_1 b_3 c_1 d_3 + a_1 b_2 c_1 d_2 - a_1 b_2 c_2 d_1 - a_2 b_1 c_1 d_2 + a_2 b_1 c_2 d_1 \\
&= a_1 c_1 b_1 d_1 + a_1 c_1 b_2 d_2 + a_1 c_1 b_3 d_3 + a_2 c_2 b_1 d_1 + a_2 c_2 b_2 d_2 + a_2 c_2 b_3 d_3 + a_3 c_3 b_1 d_1 \\
&\quad + a_3 c_3 b_2 d_2 + a_3 c_3 b_3 d_3 - b_1 c_1 a_1 d_1 - b_1 c_1 a_2 d_2 - b_1 c_1 a_3 d_3 - b_2 c_2 a_1 d_1 - b_2 c_2 a_2 d_2 \\
&\quad - b_2 c_2 a_3 d_3 - b_3 c_3 a_1 d_1 - b_3 c_3 a_2 d_2 - b_3 c_3 a_3 d_3 \\
&= (a_1 c_1 + a_2 c_2 + a_3 c_3) \cdot (b_1 d_1 + b_2 d_2 + b_3 d_3) \\
&\quad - (b_1 c_1 + b_2 c_2 + b_3 c_3) \cdot (a_1 d_1 + a_2 d_2 + a_3 d_3) \\
&= \left( \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \right) \cdot \left( \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{pmatrix} \right) - \left( \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \right) \cdot \left( \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{pmatrix} \right) \\
&= (a \cdot c)(b \cdot d) - (b \cdot c)(a \cdot d).
\end{aligned}$$

Unter Verwendung der Grassmann-Identität kann man die Jacobi-Identität zudem sehr elegant herleiten:

$$\begin{aligned}
&a \times (b \times c) + b \times (c \times a) + c \times (a \times b) \\
&= (a \cdot c)b - (a \cdot b)c + (b \cdot a)c - (b \cdot c)a + (c \cdot b)a - (c \cdot a)b \\
&= \underbrace{(a \cdot c - c \cdot a)}_{=0} b + \underbrace{(b \cdot a - a \cdot b)}_{=0} c + \underbrace{(c \cdot b - b \cdot c)}_{=0} a \\
&= 0,
\end{aligned}$$

wobei wir im letzten Schritt verwendet haben, dass das Skalarprodukt symmetrisch ist, das heisst  $a \cdot b = b \cdot a$ , da

$$a \cdot b = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = b \cdot a.$$

(d) In der untenstehenden Berechnung werden wir im ersten Schritt die Formel

$$\|x\|^2 = \|x\| \cdot \|x\| \cdot \underbrace{\cos(0)}_{=1} = x \cdot x \quad \text{für alle } x \in \mathbb{R}^3$$



verwenden, welche aus dem Hinweis folgt. Im letzten Schritt werden wir den trigonometrischen Pythagoras Satz

$$\sin^2(\varphi) + \cos^2(\varphi) = 1$$

verwenden.

Aus der Lagrange-Identität und dem Hinweis folgt

$$\begin{aligned} \|a \times b\|^2 &= (a \times b) \cdot (a \times b) \\ &\stackrel{\text{Lagrange-Identität}}{=} (a \cdot a)(b \cdot b) - (b \cdot a)(a \cdot b) \\ &= (a \cdot a)(b \cdot b) - (a \cdot b)(a \cdot b) \\ &= (a \cdot a)(b \cdot b) - (a \cdot b)^2 \\ &\stackrel{\text{Hinweis}}{=} \|a\|^2 \|b\|^2 - (\|a\| \|b\| \cos(\varphi))^2 \\ &= \|a\|^2 \|b\|^2 - \|a\|^2 \|b\|^2 \cos^2(\varphi) \\ &= \|a\|^2 \|b\|^2 (1 - \cos^2(\varphi)) \\ &= \|a\|^2 \|b\|^2 \sin^2(\varphi). \end{aligned}$$

Durch Wurzelziehen erhält man das gewünschte Resultat

$$\|a \times b\| = \|a\| \cdot \|b\| \cdot \sin(\varphi),$$

da  $0 \leq \varphi \leq \pi$ .