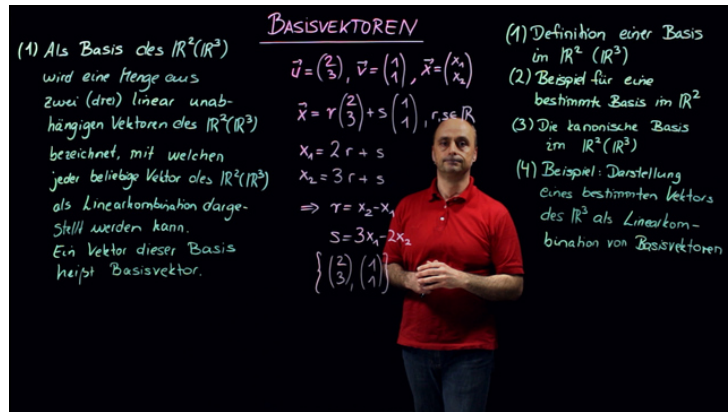




Arbeitsblätter zum Ausdrucken von sofatutor.com

# Basisvektoren



- 1 **Gib die Koordinaten des Vektors in Abhängigkeit der Basis an.**
- 2 **Beschreibe, was eine Basis ist, und gib die kanonische Basis des  $\mathbb{R}^2$  sowie  $\mathbb{R}^3$  an.**
- 3 **Stelle den beliebigen Vektor  $\vec{x}$  als Linearkombination der Vektoren  $\vec{u}$  sowie  $\vec{v}$  dar.**
- 4 **Bestimme die Koordinaten des Vektors  $\vec{x}$  bezüglich der gegebenen Basis.**
- 5 **Prüfe, welche der Mengen eine Basis darstellt.**
- 6 **Stelle die Vektoren  $\vec{x}$ ,  $\vec{y}$  sowie  $\vec{z}$  als Linearkombinationen der entsprechenden Basisvektoren dar.**
- + **mit vielen Tipps, Lösungsschlüsseln und Lösungswegen zu allen Aufgaben**



Das komplette Paket, inkl. aller Aufgaben, Tipps, Lösungen und Lösungswege gibt es für alle Abonnenten von sofatutor.com



## Gib die Koordinaten des Vektors in Abhängigkeit der Basis an.

Wähle die Koordinaten aus.

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

Hier ist die kanonische Basis des  $\mathbb{R}^3$  zu sehen.

Jeder Vektor

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

lässt sich als Linearkombination dieser Vektoren angeben. Die entsprechenden Parameter werden als die Koordinaten des Vektors bezüglich dieser Basis

bezeichnet.

**A**

$$x_1$$

**B**

$$-x_1$$

**C**

$$x_2$$

**D**

$$2$$

**E**

$$3$$

**F**

$$x_3$$



## Unsere Tipps für die Aufgaben

1  
von 6

### Gib die Koordinaten des Vektors in Abhängigkeit der Basis an.

#### 1. Tipp

Du musst  $\vec{x}$  als Linearkombination der Basisvektoren schreiben:

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = r \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

#### 2. Tipp

Schreibe  $\vec{x}$  wie folgt

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ x_2 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

#### 3. Tipp

Beachte, dass

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = x_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ist.



## Lösungen und Lösungswege für die Aufgaben

1  
von 6

### Gib die Koordinaten des Vektors in Abhängigkeit der Basis an.

Lösungsschlüssel: A, C, F

Es ist

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ x_2 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

und somit

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = x_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Das bedeutet, dass  $x_1$ ,  $x_2$  und  $x_3$  die Koordinaten dieses Vektors bezüglich der kanonischen Basis sind.