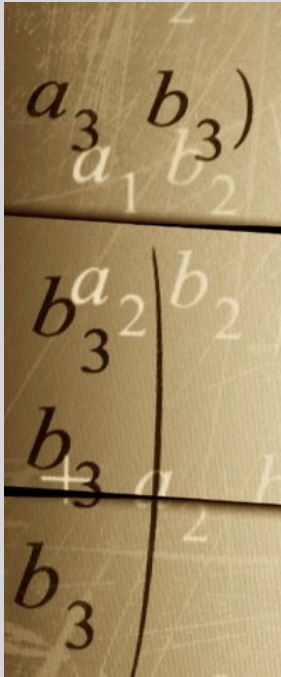


$$\begin{aligned}
 &= \begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \\ a_3 & b_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} a_1 \cos(\alpha + \beta) - b_1 \sin(\alpha + \beta) & -a_1 \sin(\alpha + \beta) - b_1 \cos(\alpha + \beta) \\ a_2 \cos(\alpha + \beta) - b_2 \sin(\alpha + \beta) & -a_2 \sin(\alpha + \beta) - b_2 \cos(\alpha + \beta) \\ a_3 \cos(\alpha + \beta) - b_3 \sin(\alpha + \beta) & -a_3 \sin(\alpha + \beta) - b_3 \cos(\alpha + \beta) \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

Multiplikation von Matrizen

Aufgaben: Teil 2



Aufgabe 1:

Bestimmen Sie das Produkt AB der Matrizen A und B und interpretieren Sie das Ergebnis:

$$A = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix}$$

Aufgabe 2:

Beschreiben Sie die Matrizen folgender Transformationen:

- Spiegelung an der x -Achse
- Drehung um den Winkel $\theta = 30^\circ$ und anschließende Spiegelung an der x -Achse
- Drehung um den Winkel $\theta = -45^\circ$ und anschließende Spiegelung an der y -Achse
- Drehung des Punktes $P = (3, 0)$ um den Winkel $\theta = 45^\circ$ und anschließende Spiegelung an der y -Achse

$$\begin{aligned} A \cdot B &= \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta & -(\sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta) \\ \cos \alpha \sin \beta + \sin \alpha \cos \beta & \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Die Matrizen A und B beschreiben Drehungen um den Winkel α und β .
Die Hintereinanderausführung ist eine Drehung um den Winkel $(\alpha + \beta)$.

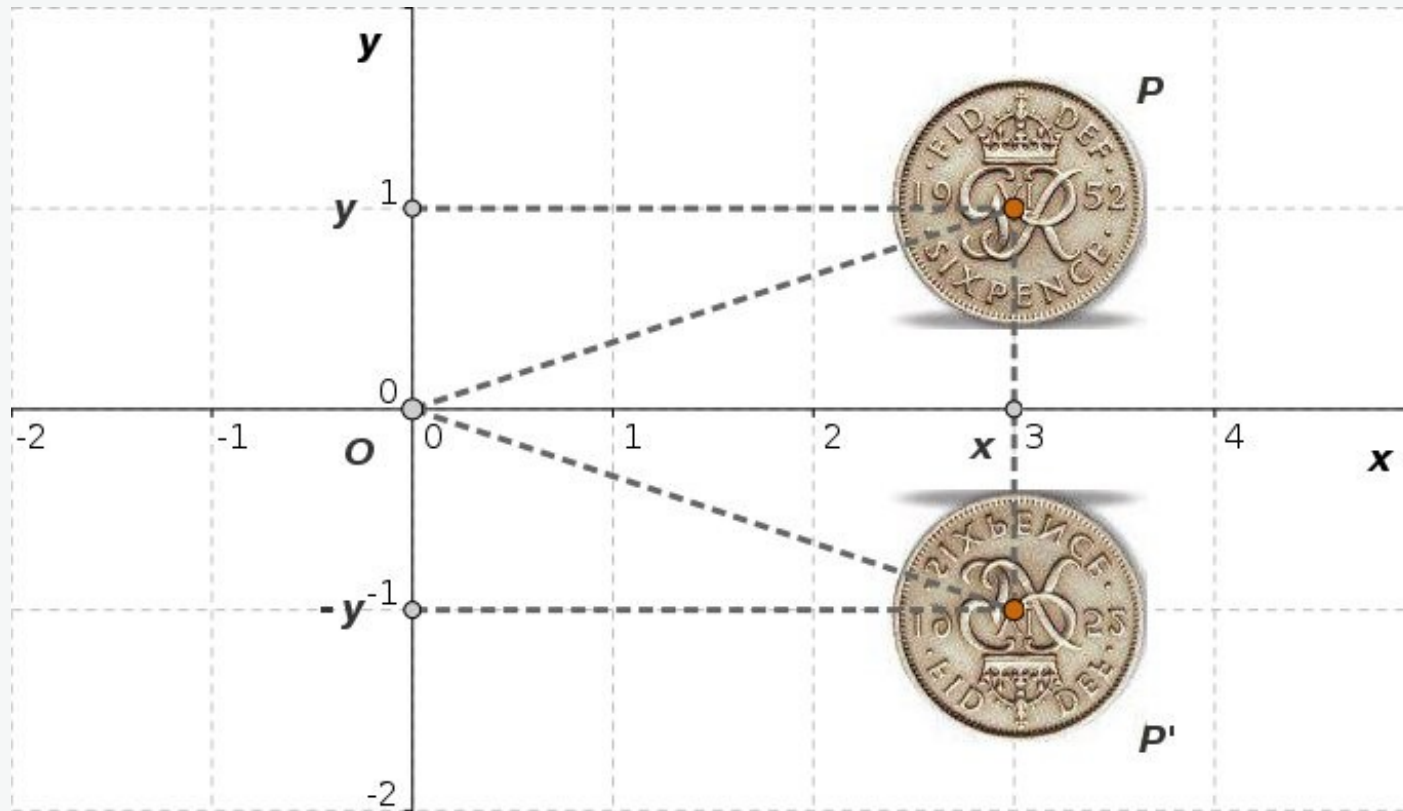


Abb. 3-1: Spiegelung an der x-Achse

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ -y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot x + 0 \cdot y \\ 0 \cdot x - 1 \cdot y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$S_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Die Drehung um den Winkel θ – $R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$

Die Spiegelung an der x -Achse – $S_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$

$$T = S_x \cdot R_\theta = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ -\sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\theta = \frac{\pi}{6}: \quad T = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ -\sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 \\ -1 & -\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

Die Drehung um den Winkel $-\theta$ – $R_{-\theta} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$

Die Spiegelung an der y -Achse – $S_y = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

$$T = S_y \cdot R_{-\theta} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\cos \theta & -\sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\theta = \frac{\pi}{4}: \quad T = \begin{pmatrix} -\cos \theta & -\sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

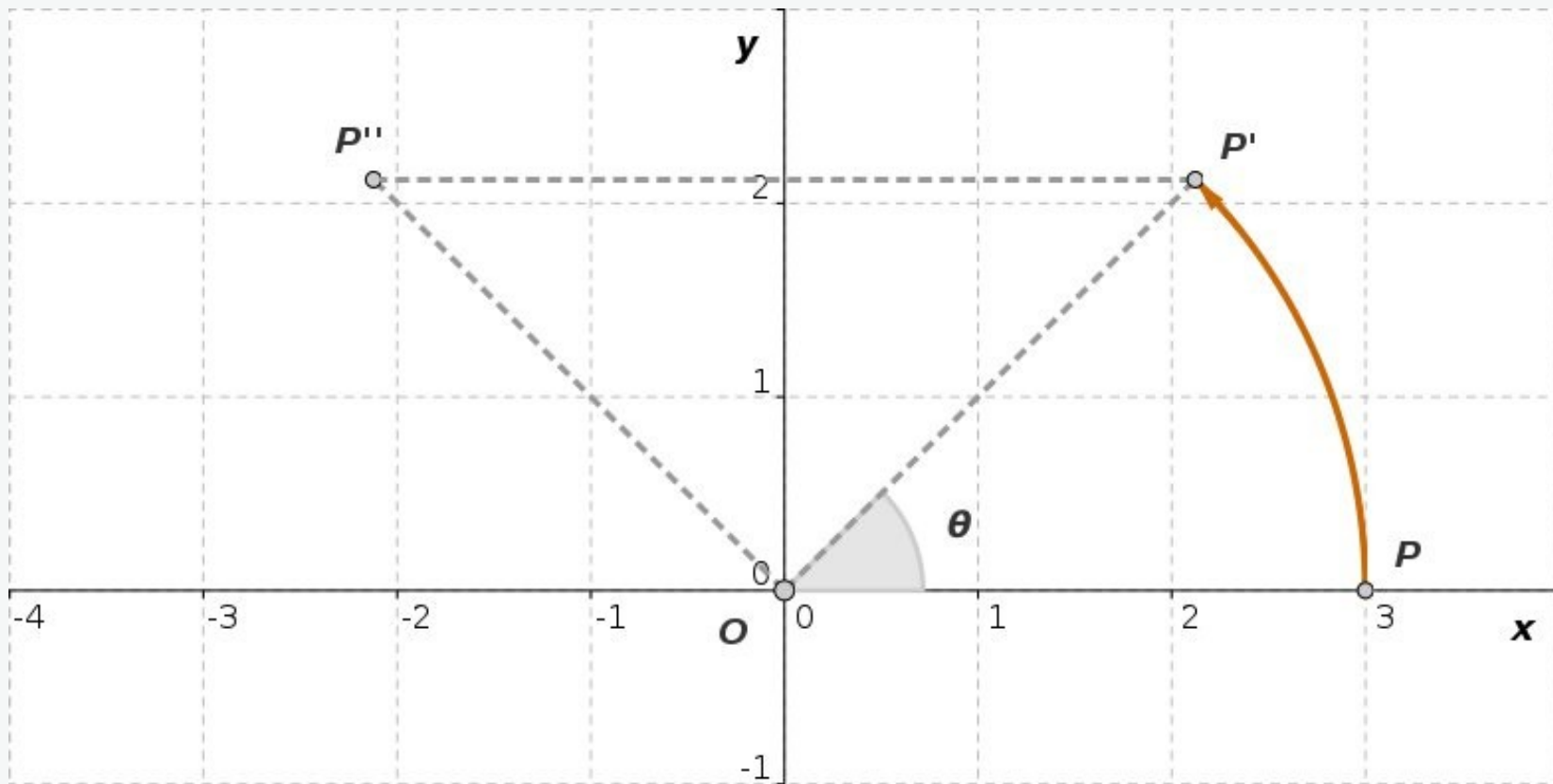


Abb. 3-2: Zwei Transformationen: Drehung des Punktes P um den Winkel $\theta = 45^\circ$ und anschließende Spiegelung an der y -Achse

$$P = (3, 0)$$

Die Drehung um den Winkel θ –
$$R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

Die Spiegelung an der y -Achse –
$$S_y = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$T = S_y \cdot R_\theta = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\theta = \frac{\pi}{4}: \quad T = \begin{pmatrix} -\cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$T \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -3 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{3}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Die Spiegelung an der x -Achse ist eine lineare Abbildung mit Matrix

$$S_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Die Spiegelung an der y -Achse ist eine lineare Abbildung mit Matrix

$$S_y = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Scherung um den Faktor a am Ursprung ist eine lineare Abbildung mit der Matrix

$$S_a = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix}, \quad a \in \mathbb{R}$$

Die Rotation um den Winkel θ am Ursprung gegen den Uhrzeigersinn

$$R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 (A \cdot B)(1,1) &= (a_1 b_1 + a_2 b_2) \cos \alpha \\
 &= \begin{pmatrix} a_1 b_1 \cos \alpha & \sin \beta & \cos \beta \\ a_1 b_1 & a_3 b_3 \\ a_2 b_2 & a_3 b_3 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta & -(\sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta) \\ \cos \alpha \sin \beta + \sin \alpha \cos \beta & \cos \alpha \cos \beta \\ a_2 b_2 & a_3 b_3 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 b_1 \\ a_2 b_2 \\ a_3 b_3 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} a_1 b_1 \cos(\alpha + \beta) & -a_1 b_1 \sin(\alpha + \beta) \\ a_2 b_2 \cos(\alpha + \beta) & -a_2 b_2 \sin(\alpha + \beta) \\ a_3 b_3 \cos(\alpha + \beta) & -a_3 b_3 \sin(\alpha + \beta) \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

A and B beschreiben a_1, b_1 und a_2, b_2