

**8.9:** Mit den Bezeichnungen der Lösung von Aufgabe 8.7, Teil b) ergibt sich  $A = \{(T, p) \mid T \in [T_1, T_2] \wedge p \in R^1 \wedge p = \gamma V^{-1}T\}$ . Die zu (8.3) analoge Möglichkeit der Darstellung von  $A$  ergibt sich, wenn man mit  $p_A(T, p)$  die Aussageform „ $p = \gamma V^{-1}T \wedge T \in [T_1, T_2]$ “ bezeichnet:  
 $A = \{(T, p) \mid T \in R^1 \wedge p \in R^1 \wedge p_A(T, p)\}$ .

**8.10:** Ist  $p(G, V)$  die Aussageform „Zwischen der Gießerei  $G$  und dem Verbraucher  $V$  bestehen vertragliche Beziehungen“, so lautet die gesuchte Darstellung  $A = \{(G, V) \mid G \in M \wedge V \in N \wedge p(G, V)\}$ .

**8.11:** Ist  $k$  die Kraft,  $m$  die Masse und  $b$  die Beschleunigung des Körpers, so folgt aus der Aufgabenstellung die Formel  $k = mb$ . Nehmen wir nun an, daß die Beschleunigung nur Werte aus dem Intervall  $[b_1, b_2]$  annehmen kann, so ergibt sich  $A = \{(b, k) \mid b \in [b_1, b_2] \wedge k \in R^1 \wedge k = mb\}$ .

**8.12:** a)  $A = \{(-2, 4), (-1, 1), (0, 0), (1, 1), (2, 4), (3, 9)\}$ .

b) siehe schraffierte Halbebene einschließlich der Geraden  $y = -x + 4$  in Bild L.8.4.

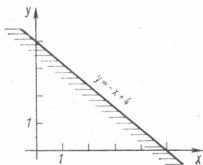


Bild L.8.4

**8.13:**  $A_1$  ist keine lineare Abbildung, weil der Linearkombination von Originalen im allgemeinen nicht die Linearkombination ihrer Bilder entspricht, d. h. weil aus  $(x_i, y_i) \in A_1, i = 1, 2$ , i. allg. nicht  $(a_1x_1 + a_2x_2, a_1y_1 + a_2y_2) \in A_1$  folgt. Dagegen ist  $A_2$  eine lineare Abbildung.  $A_3$  ist wiederum keine lineare Abbildung, weil ihr Definitionsbereich  $[-3, 4]$  kein linearer Raum ist.

**8.14:**  $A^{-1} = \{(4, -2), (1, -1), (0, 0), (1, 1), (4, 2), (9, 3)\}$ , wobei  $D_{A^{-1}} = \{0, 1, 4, 9\}$  und  $W_{A^{-1}} = \{-2, -1, 0, 1, 2, 3\}$  gilt.

**8.15:** Es seien zwei beliebige Elemente  $(m, a_1), (m, a_2) \in A$  gegeben. Dann ist  $m$  eine der Maschinen in der Halle und  $a_1$  sowie  $a_2$  sind Arbeiter, die sie bedienen. Da nach der Aufgabenstellung jede Maschine immer nur vom gleichen Arbeiter bedient werden soll, muß  $a_1 = a_2$  gelten. Also ist  $A$  eine Funktion. Damit ist ein Zusammenhang, der nicht quantitativer Natur ist (nämlich der zwischen Maschinen und den sie bedienenden Arbeitern), durch eine Funktion modelliert.

**8.16:**  $M_F \subset M_O \subset M_f \subset M_A$ .

**8.17:**  $A_1$  ist eindeutig, denn zu jedem Original  $P = (x_1, x_2) \in R^2$  gehört ein eindeutig bestimmtes Bild  $z = x_1^2 + x_2^2$ . Dagegen ist  $A_1^{-1}$  nicht mehr eindeutig, weil z. B.  $(4, P_0), (4, P_1) \in A_1^{-1}$  gilt, obwohl  $P_0 = (2, 0)$  verschieden von  $P_1 = (0, 2)$  ist. Also ist  $A_1$  zwar eindeutig, jedoch nicht ein-eindeutig. Außerdem ist  $A_1$  nach Definition 2.8 ein Funktional.

$A_2$  ist ebenfalls eindeutig, jedoch nicht eineindeutig. Ersteres folgt daraus, daß jedem Original  $x = (x_1, x_2, \dots, x_m, x_{m+1}, \dots, x_n) \in R^n$  ein eindeutig bestimmtes Bild  $y = (x_1, x_2, \dots, x_m)$  zugeordnet ist. Letzteres folgt daraus, daß unterschiedlichen Elementen von  $R^n$  wie  $(x_1, \dots, x_m, 0, \dots, 0)$  und  $(x_1, \dots, x_m, 1, \dots, 1)$  das gleiche  $y = (x_1, \dots, x_m)$  zugeordnet ist und daher  $A_2^{-1}$  nicht eindeutig ist. Außerdem ist  $A_2$  nach Definition 2.7 ein Operator, jedoch – wenn  $1 < m$  – kein Funktional. Dieser Operator wird auch *Projektion* von  $R^n$  auf  $R^m$  genannt.

$A_3$  ist eineindeutig. Das prüft man leicht nach. Außerdem ist  $A_3$  für  $1 < n$  ein Operator, jedoch kein Funktional. Er wird für  $a = -1$  *Spiegelung am Koordinatenursprung* und für  $0 < a < 1$  *Kon-traktion* genannt.

$A_4$  ist nicht eindeutig und kann deshalb auch nicht eineindeutig sein. Letzteres ist trivial, ersteres folgt daraus, daß  $n > m$  ist. Daher muß es wenigstens ein Erzeugnis geben, für dessen Produktion mehr als ein Rohstoff benötigt wird. Daher ist  $A_4$  auch nur eine Abbildung.

**9.1:** Für die gesuchten Zahlen muß gelten  $a_1 = a_2 = a$  mit  $a \geq 3$ .