

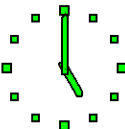
Script generated by TTT

Title: Meixner: ZUE_DS_WS2014 (21.01.2015)

Date: Wed Jan 21 16:59:43 CET 2015

Duration: 90:01 min

Pages: 45



WS 2014/15

Zentralübung zur Vorlesung Diskrete Strukturen (Prof. Bungartz)

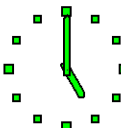
Dr. Werner Meixner

Fakultät für Informatik
TU München

<http://www14.in.tum.de/lehre/2014WS/ds/uebung/>

21. Januar 2015

TUM ZÜ DS ©Dr. Werner Meixner LEA



ZÜ XIV

Übersicht:

1. **Übungsbetrieb** Fragen, Probleme?
2. **Quiz:** Rechnen modulo n
3. **Thema** Euklidischer Algorithmus
4. **Vorbereitung** von Blatt 13

TUM ZÜ DS ©Dr. Werner Meixner 1/33 LEA

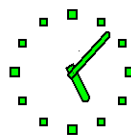


1. Fragen, Anregungen?

Aktuelle Fragen?

Anmeldungen zur Klausur unbedingt nachholen!!

TUM ZÜ DS ©Dr. Werner Meixner 1 Fragen, Anregungen? 2/33 LEA

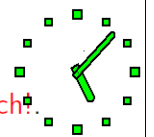
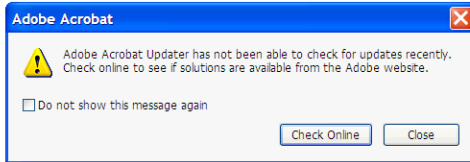


2. Quiz: Rechnen modulo n

Wir rechnen im Ring $Z_6 = (\mathbb{Z}_6, +_6, \cdot_6)$.

in **3 Minuten**,

Wieviel ist:

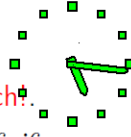


Wir rechnen im Ring $Z_6 = (\mathbb{Z}_6, +_6, \cdot_6)$ in **3 Minuten, schriftlich!**.
Im Folgenden lassen wir den Index 6 in den Bezeichnungen $+_6, \cdot_6$ weg.

Wieviel ist:

$$\begin{array}{cccc}
 1 \cdot 1 = \underline{\quad} & 2 \cdot 2 = \underline{\quad} & 3 \cdot 3 = \underline{\quad} & (-3) = \underline{\quad} \\
 1 - 2 = \underline{\quad} & 2 \cdot (-5) = \underline{\quad} & 5^{-1} = \underline{\quad} & (-3) \cdot 3 = \underline{\quad} \\
 (1-2)^3 = \underline{\quad} & 2 \cdot (1-5) = \underline{\quad} & (-1)^{-1} = \underline{\quad} & (-4) \cdot (-4) = \underline{\quad} \\
 & & & ?
 \end{array}$$

Zusatzfrage: Besitzt 2 ein multiplikatives Inverses 2^{-1} ?

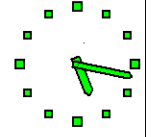


Wir rechnen im Ring $Z_6 = (\mathbb{Z}_6, +_6, \cdot_6)$ in **3 Minuten, schriftlich!**.
Im Folgenden lassen wir den Index 6 in den Bezeichnungen $+_6, \cdot_6$ weg.

Wieviel ist:

$$\begin{array}{cccc}
 1 \cdot 1 = \underline{\quad} & 2 \cdot 2 = \underline{\quad} & 3 \cdot 3 = \underline{\quad} & (-3) = \underline{\quad} \\
 1 - 2 = \underline{\quad} & 2 \cdot (-5) = \underline{\quad} & 5^{-1} = \underline{\quad} & (-3) \cdot 3 = \underline{\quad} \\
 (1-2)^3 = \underline{\quad} & 2 \cdot (1-5) = \underline{\quad} & (-1)^{-1} = \underline{\quad} & (-4) \cdot (-4) = \underline{\quad} \\
 & & & ?
 \end{array}$$

Zusatzfrage: Besitzt 2 ein multiplikatives Inverses 2^{-1} ?



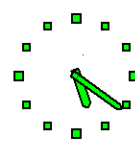
Lösung:

Wir rechnen in \mathbb{Z}_6 .

$$\begin{array}{cccc}
 1 \cdot 1 = \underline{1} & 2 \cdot 2 = \underline{4} & 3 \cdot 3 = \underline{3} & (-3) = \underline{3} \\
 1 - 2 = \underline{5} & 2 \cdot (-5) = \underline{2} & 5^{-1} = \underline{5} & (-3) \cdot 3 = \underline{3} \\
 (1-2)^3 = \underline{5} & 2 \cdot (1-5) = \underline{4} & (-1)^{-1} = \underline{5} & (-4) \cdot (-4) = \underline{4} \\
 & & & !
 \end{array}$$

Es gibt kein multiplikatives Inverses von 2, denn 2 ist ein **Nullteiler** (zu welchem co-Nullteiler?)

3. Thema: Euklidischer Algorithmus



3.1 Beispiel

Aufgabe:

Berechnen Sie den größten gemeinsamen Teiler der ganzen Zahlen 53 und 36 und stellen Sie den ggT als Linearkombination dar wie folgt:

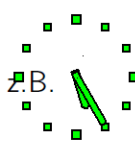
$$a \cdot 53 + b \cdot 36 = \text{ggT}(53, 36).$$

Lösung:

Man berechnet mit Hilfe des erweiterten Euklidischen Algorithmus ganze Zahlen a, b , so dass gilt

$$a \cdot 53 + b \cdot 36 = 1.$$

Nun führen wir die **Erweiterung** des Euklidischen Algorithmus z.B. in der Form der **Rückeinsetzung** aus.



$$\begin{aligned} 1 &= r_4 \\ &= r_2 - 8r_3 &= r_2 - 8(r_1 - 2r_2) \\ &= -8r_1 + 17r_2 &= -8r_1 + 17(r_0 - r_1) \\ &= 17r_0 - 25r_1. \end{aligned}$$

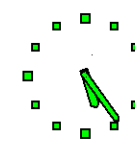
Es folgt $17r_0 - 25r_1 = 1$, mithin, für $a = 17$ und $b = -25$,

$$a \cdot 53 + b \cdot 36 = 1.$$

Aus der Gleichung folgt:

Das **Inverse von 36 modulo 53** ist $(-25) \bmod 53 = 28$.

Wir führen den Euklidischen Algorithmus aus wie folgt.

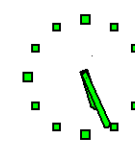


$$\begin{aligned} r_0 &= 53, \\ r_1 &= 36, \\ r_2 &= 53 \bmod 36 = r_0 - 1 \cdot r_1 = 17, \\ r_3 &= 36 \bmod 17 = r_1 - 2 \cdot r_2 = 2, \\ r_4 &= 17 \bmod 2 = r_2 - 8 \cdot r_3 = 1. \end{aligned}$$

Es folgt

$$\text{ggT}(53, 36) = 1.$$

Wir führen den Euklidischen Algorithmus aus wie folgt.



$$\begin{aligned} r_0 &= 53, \\ r_1 &= 36, \\ r_2 &= 53 \bmod 36 = r_0 - 1 \cdot r_1 = 17, \\ r_3 &= 36 \bmod 17 = r_1 - 2 \cdot r_2 = 2, \\ r_4 &= 17 \bmod 2 = r_2 - 8 \cdot r_3 = 1. \end{aligned}$$

Es folgt

$$\text{ggT}(53, 36) = 1.$$

Nun führen wir die **Erweiterung** des Euklidischen Algorithmus z.B. in der Form der **Rückeinsetzung** aus.

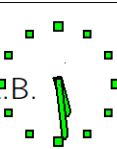
$$\begin{aligned} 1 &= r_4 \\ &= r_2 - 8r_3 &= r_2 - 8(r_1 - 2r_2) \\ &= -8r_1 + 17r_2 &= -8r_1 + 17(r_0 - r_1) \\ &= 17r_0 - 25r_1. \end{aligned}$$

Es folgt $17r_0 - 25r_1 = 1$, mithin, für $a = 17$ und $b = -25$,

$$a \cdot 53 + b \cdot 36 = 1.$$

Aus der Gleichung folgt:

Das **Inverse von 36 modulo 53** ist $(-25) \bmod 53 = 28$.



3.2 Formalisierung und Verallgemeinerung

In gewissen kommutativen Ringen $R = (S, +, \cdot, 0, 1)$ stellt sich der **erweiterte Euklidische Algorithmus zur Berechnung des größten gemeinsamen Teilers ggT(a, b)** zweier Elemente $a \in S$ und $b \in S$

dar als eine iterierte Transformation (Matrixmultiplikation) Q_i angewandt auf Δ_{i-1} wie folgt mit $r_0 = a$ und $r_1 = b$.

$$\begin{aligned} \Delta_0 &= \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \\ \Delta_i &= \begin{pmatrix} r_i \\ r_{i+1} \end{pmatrix} = Q_i \Delta_{i-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{i-1} \\ r_i \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} r_i \\ r_{i-1} - q_i r_i \end{pmatrix} \quad \text{für alle } i = 1, 2, \dots, n \in \mathbb{N}. \end{aligned}$$



Dabei werden die Quotienten q_i **so gewählt (geschätzt)**, dass die Δ_i mit wachsendem i in einem gewissen Sinn stets **echt kleiner** werden.

Eine Berechnung wird **beendet**, wenn die Folge der Δ_i **maximale Länge** besitzt, d. h. wenn kein Quotient existiert, der die Bildung eines noch kleineren Restes erlaubt.

Zur **Bemessung der Größe** von Elementen eines Ringes dient beispielweise im Ring der ganzen Zahlen $(\mathbb{Z}, +, \cdot, 0, 1)$ die **Betragsfunktion**.

In Polynomringen wird der **Grad eines Polynoms** verwendet.



Die Berechnung setzt voraus, dass der Faktor q_i gefunden werden kann!

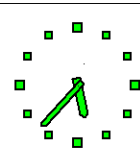
Dies setzt z.B. voraus, dass r_{i-1} in gewissem Sinne „größer“ ist als r_i .

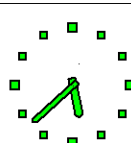
Falls umgekehrt r_i in gewissem Sinne „größer“ ist als r_{i-1} , dann fügt man eine Vertauschung ein in Gestalt einer Vertauschungsmatrix.

Wir haben dann

$$\begin{pmatrix} r_{i-1} \\ r_{i+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{i-1} \\ r_i \end{pmatrix}.$$

Dies ist ein Schritt einer „Division“.





Die Berechnung setzt voraus,
dass der Faktor q_i gefunden werden kann!

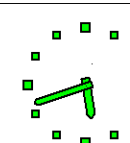
Dies setzt z.B. voraus, dass r_{i-1} in gewissem Sinne „größer“ ist als r_i .

Falls umgekehrt r_i in gewissem Sinne „größer“ ist als r_{i-1} ,
dann fügt man eine Vertauschung ein in Gestalt einer
Vertauschungsmatrix.

Wir haben dann

$$\begin{pmatrix} r_{i-1} \\ r_{i+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{i-1} \\ r_i \end{pmatrix}.$$

Dies ist ein Schritt einer „Division“.



4. Vorbereitung auf TA Blatt 11

4.1 VA 1

Man zeige:

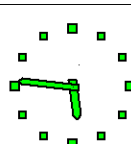
$$2^{16} \bmod 3 = 1, \quad 2^{33} \bmod 3 = 2, \quad 2^{1600} \bmod 3 = 1.$$

Lösung

$$2^{16} \bmod 3 = (2^2)^8 \bmod 3 = (4 \bmod 3)^8 \bmod 3 = 1^8 \bmod 3 = 1.$$

$$2^{33} \bmod 3 = ((2^{16})^2 \cdot 2) \bmod 3 = 1 \cdot 2 \bmod 3 = 2.$$

$$2^{1600} \bmod 3 = (2^{16})^{100} \bmod 3 = 1 \bmod 3 = 1.$$

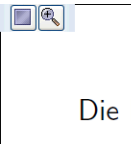


4.2 VA 2, Euklidischer Algorithmus

Wir betrachten im Folgenden den Ring $(\mathbb{Z}, +, \cdot, 0, 1)$
der **ganzen Zahlen**.

- 1 Zeigen Sie für alle entsprechenden i

$$\text{ggT}(a, b) = \text{ggT}(r_i, r_{i+1}).$$



Die Matrixmultiplikation liefert eine Linearkombination wie folgt.

$$\Delta_i = \begin{pmatrix} r_i \\ r_{i+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r_i \\ r_{i-1} - q_i r_i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{i-1} \\ r_i \end{pmatrix}.$$

Da die Matrix $Q_i = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_i \end{pmatrix}$ invertierbar ist mit

$$Q_i^{-1} = \begin{pmatrix} q_i & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix},$$

haben die Komponentenpaare der Δ_i für alle i die gleichen Teiler.
w.z.b.w.



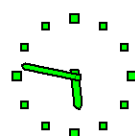
Die Matrixmultiplikation liefert eine Linearkombination wie folgt.

$$\Delta_i = \begin{pmatrix} r_i \\ r_{i+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r_i \\ r_{i-1} - q_i r_i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} r_{i-1} \\ r_i \end{pmatrix}.$$

Da die Matrix $Q_i = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_i \end{pmatrix}$ invertierbar ist mit

$$Q_i^{-1} = \begin{pmatrix} q_i & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix},$$

haben die Komponentenpaare der Δ_i für alle i die gleichen Teiler.
w.z.b.w.



Berechnung:

Wir rechnen im Ring der ganzen Zahlen.

Im Euklidischen Algorithmus für den Ring ganzer Zahlen zur Berechnung des $\text{ggT}(a, b)$ werden die Quotienten q_i durch ganzzahlige Division bestimmt.

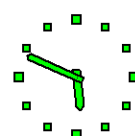
$$q_i = r_{i-1} \text{ div } r_i.$$

Abweichend davon könnte man aber auch grob schätzen.

Für die Linearkombination $r_{i+1} = r_{i-1} - q_i r_i$ folgt dann

$$r_{i+1} = r_{i-1} \bmod r_i.$$

Die Berechnung wird beendet, wenn $r_{n+1} = 0$ eintritt für irgendein $n \in \mathbb{N}$.



Berechnung:

Wir rechnen im Ring der ganzen Zahlen.

Im Euklidischen Algorithmus für den Ring ganzer Zahlen zur Berechnung des $\text{ggT}(a, b)$ werden die Quotienten q_i durch ganzzahlige Division bestimmt.

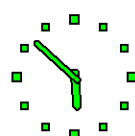
$$q_i = r_{i-1} \text{ div } r_i.$$

Abweichend davon könnte man aber auch grob schätzen.

Für die Linearkombination $r_{i+1} = r_{i-1} - q_i r_i$ folgt dann

$$r_{i+1} = r_{i-1} \bmod r_i.$$

Die Berechnung wird beendet, wenn $r_{n+1} = 0$ eintritt für irgendein $n \in \mathbb{N}$.



Berechnung (Fortsetzung):

$$\begin{aligned} r_0 &= 10800, \\ r_1 &= 122, \\ r_2 &= 10800 \bmod 122 = 64, \\ r_3 &= 122 \bmod 64 = 58, \\ r_4 &= 64 \bmod 58 = 6, \\ r_5 &= 58 \bmod 6 = 4, \\ r_6 &= 6 \bmod 4 = 2, \\ r_7 &= 4 \bmod 2 = 0. \end{aligned}$$

Ergebnis: $\text{ggT}(10800, 122) = r_6 = 2$.

3 Berechnen Sie mit dem erweiterten Euklidischen Algorithmus ganze Zahlen m, n , so dass gilt

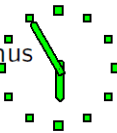
$$m \cdot 10800 + n \cdot 122 = \text{ggT}(10800, 122) \quad (\text{Linearkombination}).$$

Ein äußerst wichtiger nächster Schritt besteht darin, den größten gemeinsamen Teiler r_6 von a und b als Linearkombination von $a = r_0$ und $b = r_1$ zu bestimmen.

Dies geschieht mit dem *erweiterten Euklidischen Algorithmus* wie folgt.

Der erweiterte Euklidische Algorithmus lässt sich als Matrixmultiplikation wie folgt darstellen:

$$\begin{pmatrix} r_n \\ r_{n+1} \end{pmatrix} = Q_n \cdot Q_{n-1} \cdot \dots \cdot Q_2 \cdot Q_1 \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}.$$



Nun führen wir die *Erweiterung* des Euklidischen Algorithmus z.B. in der Form der *Rückeinsetzung* aus.

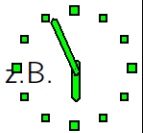
$$\begin{aligned} 1 &= r_4 \\ &= r_2 - 8r_3 &= r_2 - 8(r_1 - 2r_2) \\ &= -8r_1 + 17r_2 &= -8r_1 + 17(r_0 - r_1) \\ &= 17r_0 - 25r_1. \end{aligned}$$

Es folgt $17r_0 - 25r_1 = 1$, mithin, für $a = 17$ und $b = -25$,

$$a \cdot 53 + b \cdot 36 = 1.$$

Aus der Gleichung folgt:

Das *Inverse von 36 modulo 53* ist $(-25) \bmod 53 = 28$.

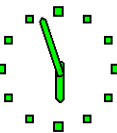


Wir führen den Euklidischen Algorithmus aus wie folgt.

$$\begin{aligned} r_0 &= 53, \\ r_1 &= 36, \\ r_2 &= 53 \bmod 36 = r_0 - 1 \cdot r_1 = 17, \\ r_3 &= 36 \bmod 17 = r_1 - 2 \cdot r_2 = 2, \\ r_4 &= 17 \bmod 2 = r_2 - 8 \cdot r_3 = 1. \end{aligned}$$

Es folgt

$$\text{ggT}(53, 36) = 1.$$

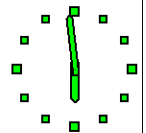


Die Matrizen P_k enthalten die Koeffizienten der jeweiligen Linearkombinationen. Man berechnet diese Koeffizienten gleichzeitig mit den r_k durch sukzessive Berechnung von

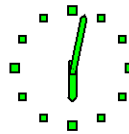
$$P_k = Q_k \cdot P_{k-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_k \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} m_{k-1} & n_{k-1} \\ m_k & n_k \end{pmatrix}.$$

Es gelten die folgenden Gleichungen.

$$\begin{aligned} q_k &= r_{k-1} \text{ div } r_k, \\ r_{k+1} &= r_{k-1} \bmod r_k, \\ m_{k+1} &= m_{k-1} - q_k \cdot m_k, \\ n_{k+1} &= n_{k-1} - q_k \cdot n_k, \\ r_k &= m_k \cdot a + n_k \cdot b. \end{aligned}$$



Wir führen die Auswertung der Formeln von Hand aus mit Buchführung in einer Tabelle.

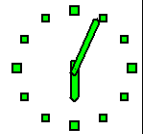


k	r_{k-1}	r_k	q_k	m_{k-1}	m_k	n_{k-1}	n_k
$k = 1$	10800	122	88	1	0	0	1
$k = 2$	122	64	1		1		-88
$k = 3$	64	58	1		-1		89
$k = 4$	58	6	9		2		-177
$k = 5$	6	4	1		-19		1682
$k = 6$	4	2	2		21		-1859
$k = 7$	2	0			-61		5400

Ergebnis:

$$m_6 \cdot a + n_6 \cdot b = 21 \cdot 10800 + (-1859) \cdot 122 = 2.$$

Wir führen die Auswertung der Formeln von Hand aus mit Buchführung in einer Tabelle.

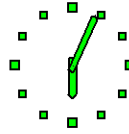


k	r_{k-1}	r_k	q_k	m_{k-1}	m_k	n_{k-1}	n_k
$k = 1$	10800	122	88	1	0	0	1
$k = 2$	122	64	1		1		-88
$k = 3$	64	58	1		-1		89
$k = 4$	58	6	9		2		-177
$k = 5$	6	4	1		-19		1682
$k = 6$	4	2	2		21		-1859
$k = 7$	2	0			-61		5400

Ergebnis:

$$m_6 \cdot a + n_6 \cdot b = 21 \cdot 10800 + (-1859) \cdot 122 = 2.$$

Die Matrizen P_k enthalten die Koeffizienten der jeweiligen Linearkombinationen. Man berechnet diese Koeffizienten gleichzeitig mit den r_k durch sukzessive Berechnung von

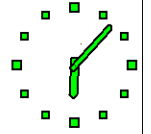


$$P_k = Q_k \cdot P_{k-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q_k \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} m_{k-1} & n_{k-1} \\ m_k & n_k \end{pmatrix}.$$

Es gelten die folgenden Gleichungen.

$$\begin{aligned} q_k &= r_{k-1} \operatorname{div} r_k, \\ r_{k+1} &= r_{k-1} \bmod r_k, \\ m_{k+1} &= m_{k-1} - q_k \cdot m_k, \\ n_{k+1} &= n_{k-1} - q_k \cdot n_k, \\ r_k &= m_k \cdot a + n_k \cdot b. \end{aligned}$$

Wir führen die Auswertung der Formeln von Hand aus mit Buchführung in einer Tabelle.

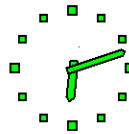


k	r_{k-1}	r_k	q_k	m_{k-1}	m_k	n_{k-1}	n_k
$k = 1$	10800	122	88	1	0	0	1
$k = 2$	122	64	1		1		-88
$k = 3$	64	58	1		-1		89
$k = 4$	58	6	9		2		-177
$k = 5$	6	4	1		-19		1682
$k = 6$	4	2	2		21		-1859
$k = 7$	2	0			-61		5400

Ergebnis:

$$m_6 \cdot a + n_6 \cdot b = 21 \cdot 10800 + (-1859) \cdot 122 = 2.$$

4.3 VA 3, Abstrakte Ringe, elementare Eigenschaften



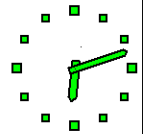
- 1 Man zeige:
In einem beliebigen Ring $(R, \oplus, \odot, 0, 1)$ gelten die folgenden Gleichungen.

$$a \odot 0 = 0 \odot a = 0, \quad a \odot b = (-a) \odot (-b).$$

Bemerkung 1: Das Inverse eines Elements x bezüglich der Operation \oplus wird mit $-x$ bezeichnet.

Bemerkung 2: Da a und b beliebige Elemente aus R sind, schreiben wir die Gleichungen ohne Allquantoren. Natürlich darf man auch $\forall a, b$ ergänzen.

4.3 VA 3, Abstrakte Ringe, elementare Eigenschaften



- 1 Man zeige:
In einem beliebigen Ring $(R, \oplus, \odot, 0, 1)$ gelten die folgenden Gleichungen.

$$a \odot 0 = 0 \odot a = 0, \quad a \odot b = (-a) \odot (-b).$$

Bemerkung 1: Das Inverse eines Elements x bezüglich der Operation \oplus wird mit $-x$ bezeichnet.

Bemerkung 2: Da a und b beliebige Elemente aus R sind, schreiben wir die Gleichungen ohne Allquantoren. Natürlich darf man auch $\forall a, b$ ergänzen.

Beweis:

1. Gleichung(en): $a \odot 0 = 0 \odot a = 0$.

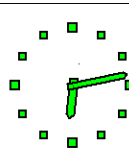
- Es gilt

$$a \odot 0 = a \odot (0 \oplus 0) = (a \odot 0) \oplus (a \odot 0).$$

Daraus folgt mit additiver Kürzungsregel $a \odot 0 = 0$.

Da die Kommutativität der Multiplikation nicht vorausgesetzt wurde, müssen wir $0 \odot a = 0$ gesondert beweisen.

Dies folgert man aber **analog** wie vorhin.



- 2 Geben Sie zwei nichtkommutative Ringe an.

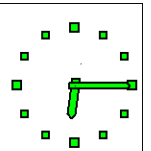
Lösung:

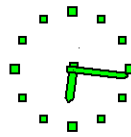
Man nehme die Ringe der $n \times n$ -Matrizen für verschiedene $n \geq 2$.

Für die Matrixmultiplikation mit $n = 2$ gilt beispielsweise

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

Was erhält man bei Rechnung modulo 2?

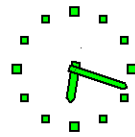




4.4 VA 4

Die Menge der Permutationen der Teilmenge $\{1, 2, 3, 4\}$ der natürlichen Zahlen bildet zusammen mit der Komposition \circ von Abbildungen die Gruppe S_4 . Das neutrale Element der Gruppe sei id . Wir betrachten die in Zyklusschreibweise gegebenen Permutationen

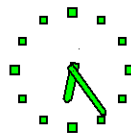
$$p = (1\ 2)(3)(4) \quad \text{und} \quad q = (1)(2)(3\ 4).$$



4.4 VA 4

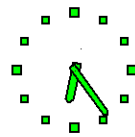
Die Menge der Permutationen der Teilmenge $\{1, 2, 3, 4\}$ der natürlichen Zahlen bildet zusammen mit der Komposition \circ von Abbildungen die Gruppe S_4 . Das neutrale Element der Gruppe sei id . Wir betrachten die in Zyklusschreibweise gegebenen Permutationen

$$p = (1\ 2)(3)(4) \quad \text{und} \quad q = (1)(2)(3\ 4).$$



Seien $r = p \circ q$ und $U = \{id, p, q, r\}$.

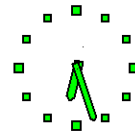
- 1 Geben Sie die \circ -Verknüpfungstafel für die Elemente aus U an.
- 2 Beweisen Sie, dass die Menge U mit jedem Element $x \in U$ auch sein Inverses x^{-1} enthält (mit $x \circ x^{-1} = id$).
- 3 Aus den obigen Aussagen folgt, dass U eine Untergruppe von S_4 ist. Ist die Gruppe U zyklisch? Beweis!



4.4 VA 4

Die Menge der Permutationen der Teilmenge $\{1, 2, 3, 4\}$ der natürlichen Zahlen bildet zusammen mit der Komposition \circ von Abbildungen die Gruppe S_4 . Das neutrale Element der Gruppe sei id . Wir betrachten die in Zyklusschreibweise gegebenen Permutationen

$$p = (1\ 2)(3)(4) \quad \text{und} \quad q = (1)(2)(3\ 4).$$



Einige Hilfsrechnungen:

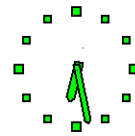
$$\begin{aligned} (p \circ p)(1) &= p(p(1)) = p(2) = 1, \\ (p \circ p)(2) &= p(p(2)) = p(1) = 2, \\ (p \circ p)(3) &= p(p(3)) = p(3) = 3, \\ (p \circ p)(4) &= p(p(4)) = p(4) = 4. \end{aligned}$$

Analog für $q \circ q$.

Es gelten $p \circ p = id$ und $q \circ q = id$.

$$p \circ q = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 1 & 4 & 3 \end{pmatrix}, \quad q \circ p = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 1 & 4 & 3 \end{pmatrix}.$$

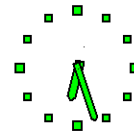
Daraus folgt $p \circ q = q \circ p$.



1 Geben Sie die \circ -Verknüpfungstafel für die Elemente aus U an.

Lösung

\circ	id	p	q	r
id	id	p	q	r
p	p	id	r	q
q	q	r	id	p
r	r	q	p	id



Einige Hilfsrechnungen:

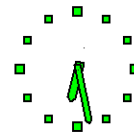
$$\begin{aligned} (p \circ p)(1) &= p(p(1)) = p(2) = 1, \\ (p \circ p)(2) &= p(p(2)) = p(1) = 2, \\ (p \circ p)(3) &= p(p(3)) = p(3) = 3, \\ (p \circ p)(4) &= p(p(4)) = p(4) = 4. \end{aligned}$$

Analog für $q \circ q$.

Es gelten $p \circ p = id$ und $q \circ q = id$.

$$p \circ q = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 1 & 4 & 3 \end{pmatrix}, \quad q \circ p = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 1 & 4 & 3 \end{pmatrix}.$$

Daraus folgt $p \circ q = q \circ p$.

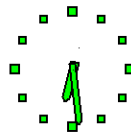


2 Beweisen Sie, dass die Menge U mit jedem Element $x \in U$ auch sein Inverses x^{-1} enthält (mit $x \circ x^{-1} = id$).

Lösung

Für jedes Element $x \in U$ gilt $x^2 = id$.

Damit ist jedes Element zu sich selbst invers.



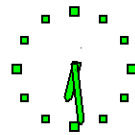
3 Aus den obigen Aussagen folgt, dass U eine Untergruppe von S_4 ist.

Ist die Gruppe U zyklisch? Beweis!

Lösung

Nein!

Wäre die Gruppe zyklisch, dann müsste sie ein Element der Ordnung 4 enthalten.



Viel Erfolg bei der Endterm!!