

Inhaltsverzeichnis

1 Motivation

- 1.1 Proportionalität .
- 1.2 Die Ableitung . .
- 1.3 Linearisierung . .
- 1.4 Produktionsmodell
- 1.5 Zusammenfassung

2 Vektoren, Matrizen und

- 2.1 Vektor und Matrix
- 2.2 Rechenregeln für M
- 2.3 Besondere Typen v
- 2.4 Lösung linearer Gl

3 Vektorräume und aff

- 3.1 Der Begriff des Vektor
- 3.2 Untervektorraum, s
- 3.3 Lineare Unabhängig
- 3.4 Affine Räume . .

4 Lineare Abbildungen

- 4.1 Grundlegende Begr
- 4.2 Dualer Raum, dual
- 4.3 Matrixdarstellung
- 4.4 Der Rang einer Matr
- 4.5 Invertierbare Matr
- 4.6 Lineare Gleichung
- 4.7 Koordinatentransf

5 Die Determinante

- 5.1 Der Flächeninhalt
- 5.2 Definition der Dete
- 5.3 Regeln für den Um
- 5.4 Der Laplacesche E

5.5	Die Determinante eines Endomorphismus	119
6	Euklidische und unitäre Vektorräume	125
6.1	Länge und Winkel im \mathbb{R}^2	125
6.2	Das Standardskalarprodukt im \mathbb{R}^n	127
6.3	Euklidische Vektorräume	129
6.4	Unitäre Vektorräume	134
6.5	Orthogonalität	136
6.6	Orthogonale und unitäre Endomorphismen	145
6.7	Ein Trennungssatz und das Farkas–Lemma	148
7	Eigenwerte und Eigenvektoren	157
7.1	Aufgabenstellung und Begriffe	157
7.2	Eigenschaften und Berechnung von Eigenwerten und Eigenvektoren	159
7.3	Ähnlichkeitstransformation	171
7.4	Hauptachsentransformation quadratischer Formen	177
7.5	Extremaleigenschaft der Eigenwerte	183
8	Geometrie in euklidischen Vektorräumen	187
8.1	Darstellung affiner Unterräume	187
8.2	Abstand und Lage affiner Unterräume	190
8.3	Volumen von Parallelotopen	200
8.4	Das Vektorprodukt	205
8.5	Spiegelungen und Drehungen	210
	Literaturverzeichnis	219
	Bezeichnungen	221
	Index	224