

Jetzt mit
eLearning

#*besser
lernen*

Lineare Algebra

für Naturwissenschaftler und Ingenieure

Lehr- und Übungsbuch mit MyMathLab | Lineare Algebra

Michael Ruhrländer

 Pearson

MIT
ELEARNING

Lineare Algebra

für Naturwissenschaftler und Ingenieure

Lehr- und Übungsbuch mit MyMathLab | Lineare Algebra

Michael Ruhrländer

Lineare Algebra für Naturwissenschaftler und Ingenieure

Inhaltsverzeichnis

Lineare Algebra

Inhaltsverzeichnis

Einleitung

Kapitel 1 Lineare Gleichungssysteme

1.1 Einfache lineare Gleichungssysteme und prinzipielle Lösungsverfahren

1.2 Allgemeine lineare Gleichungssysteme und Gauß-Verfahren

1.3 Anwendungen: Netzwerke und Stromkreise

Kapitel 2 Vektorrechnung im \mathbb{R}^3

2.1 Koordinatensysteme und Vektoren

2.2 Einheitsvektoren und Linearkombinationen

2.3 Skalarprodukt von Vektoren

2.4 Kreuz- und Spatprodukt von Vektoren

2.5 Anwendung: Analytische Geometrie von Geraden und Ebenen

Kapitel 3 Allgemeine Vektorräume

3.1 Definition allgemeiner Vektorraum

3.2 Unterräume

3.3 Lineare Unabhängigkeit, Basis, Dimension

3.4 Anwendung: Funktionenräume

Kapitel 4 Matrix Algebra

4.1 Matrizen-Operationen

4.2 Inverse einer Matrix

4.3 Matrizen und lineare Transformationen

4.4 Die Fundamentalmatrizen einer Matrix

4.5 Basistransformationen und Matrizen

4.6 Anwendung: Lösbarkeit linearer Gleichungssysteme

Kapitel 5 Determinanten

5.1 Definition von Determinanten

5.2 Eigenschaften von Determinanten

5.3 Cramer'sche Regel und Adjunkte

5.4 Anwendung: Volumen, lineare Transformationen, Interpolationen

Kapitel 6 Eigenwerte und Diagonalisierung

6.1 Eigenwerte und Eigenvektoren

6.2 Charakteristische Gleichung

6.3 Ähnlichkeit und Diagonalisierung

Inhaltsverzeichnis

6.4 Anwendung: Systeme von linearen Differenzialgleichungen

Kapitel 7 Orthogonalität

7.1 Orthogonale Vektoren und Matrizen

7.2 Orthogonales Komplement und orthogonale Projektion

7.3 Gram-Schmidt-Verfahren

7.4 Anwendung: Lineare Ausgleichsrechnung

Kapitel 8 Symmetrische Matrizen und quadratische Formen

8.1 Diagonalisierung von symmetrischen Matrizen

8.2 Quadratische Formen, Hauptachsentransformation

8.3 Optimierung mit Nebenbedingungen

8.4 Anwendung: Kegelschnitte

Kapitel 9 Matrix-Faktorisierungen

9.1 LR-Faktorisierung

9.2 QR-Faktorisierung

9.3 Singulärwertzerlegung

9.4 Anwendung: Pseudoinverse und Kleinste-Quadrate-Approximation

Anhang

A.1 Abbildungen/Funktionen

A.2 Polynome

Lösungen der ungeraden Aufgaben

Literaturverzeichnis

Index

Copyright

Ins Internet: Weitere Infos zum Buch, Downloads, etc.

Copyright

Daten, Texte, Design und Grafiken dieses eBooks, sowie die eventuell angebotenen eBook-Zusatzdaten sind urheberrechtlich geschützt. Dieses eBook stellen wir lediglich als **persönliche Einzelplatz-Lizenz** zur Verfügung!

Jede andere Verwendung dieses eBooks oder zugehöriger Materialien und Informationen, einschließlich

- der Reproduktion,
- der Weitergabe,
- des Weitervertriebs,
- der Platzierung im Internet, in Intranets, in Extranets,
- der Veränderung,
- des Weiterverkaufs und
- der Veröffentlichung

bedarf der **schriftlichen Genehmigung** des Verlags. Insbesondere ist die Entfernung oder Änderung des vom Verlag vergebenen Passwortschutzes ausdrücklich untersagt!

Bei Fragen zu diesem Thema wenden Sie sich bitte an: info@pearson.de

Zusatzdaten

Möglicherweise liegt dem gedruckten Buch eine CD-ROM mit Zusatzdaten bei. Die Zurverfügungstellung dieser Daten auf unseren Websites ist eine freiwillige Leistung des Verlags. **Der Rechtsweg ist ausgeschlossen.**

Hinweis

Dieses und viele weitere eBooks können Sie rund um die Uhr und legal auf unserer Website herunterladen:

<http://ebooks.pearson.de>