## Druckfehler 3. Auflage

Hans Havlicek, Lineare Algebra für Technische Mathematiker,

3. korrigierte und erweiterte Auflage,

Berliner Studienreihe zur Mathematik, Band 16, Heldermann, Lemgo, 2012.

ISBN-13 978-3-88538-116-7.

Im Allgemeinen wird nur der richtige Text angegeben. Dabei steht etwa "457" für "Seite 45, Zeile 7 von oben" und etwa "121<sub>12</sub>" für "Seite 121, Zeile 12 von unten". Kopfzeile und Fußnoten bleiben bei der Zählung der Zeilen unberücksichtigt. Abgesetzte Formeln und Abbildungen (samt Begleittext) gelten immer als eine Zeile.

## Ich darf allen Studierenden, Kolleginnen und Kollegen, die mich auf Fehler hingewiesen haben, sehr herzlich danken.

Diese Datei finden Sie im Internet: www.geometrie.tuwien.ac.at/havlicek/ Hinweise bitte vorzugsweise in elektronischer Form an: havlicek@geometrie.tuwien.ac.at Letzte Änderung am 20. April 2021.

```
xi_6
          gibt es
5_2
          gegebene
56^{14}
           x_i \boldsymbol{m}_i
59^{7}
          mindestens ein
          Erzeugendensystem bzw. eine linear unabhängige Familie ist genau dann eine Basis
           von V, wenn es bzw. sie genau n Elemente besitzt
63_{12}
           sowie Satz 2.6.4.
70^{10}
           wobei u_i \in U_i für alle i \in I und u_i = o für fast alle i \in I.
71^{3-4}
           wobei u_i \in U_i für alle i \in I und u_i = o für fast alle i \in I.
7010-13
           Beweisteil (b) lautet einfacher: Gilt dim f(V) = \dim W, so können wir wegen
           \dim f(V) < \infty die Kontraposition des zweiten Teiles von Satz 2.6.7 auf f(V) und
           W anwenden. Wir erkennen daraus f(V) = W, also die Surjektivität von f. Die Um-
          kehrung ist klar.
9115-16
          ... links-neutrales Element. Gemäß (a) und (b) wird für jede reguläre Matrix A \in K^{n \times n}
          die lineare Bijektion (f_A)^{-1} durch eine reguläre Matrix B \in K^{n \times n} beschrieben, was B
          als ein links-inverses Element von A erweist.
9514-15
          linear isomorphen
100_{12}
          Unterraum T von ker a^*
104_{8}
           Werte \neq 0
104<sub>5</sub>
           Werte \neq 0
123^{8-12}
          Neue Angaben:
          (\alpha) \ R_1 = 2 \ \Omega, \ R_2 = 2 \ \Omega, \ R_3 = 3 \ \Omega, \ R_4 = 1 \ \Omega, \ R_5 = 1 \ \Omega, \ R_6 = 2 \ \Omega, \ U_1 = 14 \ V, \ U_2 = 21 \ V.
           (β) R_1 = 1 Ω, R_2 = 2 Ω, R_3 = 2 Ω, R_4 = 1 Ω, R_5 = 1 Ω, R_6 = 1 Ω, U_1 = 9 ∨, U_2 = 18 ∨.
```

( $\gamma$ )  $R_1 = 1 \Omega$ ,  $R_2 = 1 \Omega$ ,  $R_3 = 1 \Omega$ ,  $R_4 = 1 \Omega$ ,  $R_5 = 2 \Omega$ ,  $R_6 = 2 \Omega$ ,  $U_1 = 3 V$ ,  $U_2 = 6 V$ . ( $\delta$ )  $R_1 = 1 \Omega$ ,  $R_2 = 1 \Omega$ ,  $R_3 = 1 \Omega$ ,  $R_4 = 2 \Omega$ ,  $R_5 = 2 \Omega$ ,  $R_6 = 1 \Omega$ ,  $U_1 = 13 V$ ,  $U_2 = 13 V$ . ( $\varepsilon$ )  $R_1 = 2 \Omega$ ,  $R_2 = 2 \Omega$ ,  $R_3 = 1 \Omega$ ,  $R_4 = 1 \Omega$ ,  $R_5 = 1 \Omega$ ,  $R_6 = 1 \Omega$ ,  $U_1 = 29 V$ ,  $U_2 = 58 V$ .

- 124<sup>16–17</sup> Satz 4.8.3 Es seien U ein Unterraum von V und  $(b_j)_{j\in I}$  eine solche Basis von V, dass  $U = [(b_j)_{j\in I_1}]$  für eine gewisse Teilmenge  $I_1 \subset I$  erfüllt ist. Schreiben wir  $I_2 := I \setminus I_1$ , so gilt
- Nach dem Basisergänzungssatz 2.5.8 gibt es für jeden Unterraum U von V eine Basis  $(\boldsymbol{b}_i)_{i \in I}$  mit den in Satz 4.8.3 genannten Eigenschaften. Setzen wir . . .
- $140_9 W^*$
- 161<sup>1-3</sup> Die Bestimmung des Durchschnitts von m beliebigen Hyperebenen im affinen Raum  $K^{n\times 1}$  führt daher auf ein (m,n)-LGS. Satz 6.2.3 über den Durchschnitt affiner Unterräume illustriert, dass die Lösungsmenge dieses LGS ...
- $161_{11} \quad x \in g$
- 170<sub>15</sub>  $\mathcal{P}(K \times \mathbf{H})$
- 176<sub>9</sub> so, dass f(a), f(b) l. u. sind.
- 178<sup>6-7</sup> ... Basis von V. Das zeigt  $\mathbf{q} \notin [(\mathbf{q}_0, \ldots, \mathbf{q}_{j-1}, \mathbf{q}_{j+1}, \ldots, \mathbf{q}_n)]$ , also muss  $c_j \neq 0$  erfüllt sein.
- $184_9 \qquad (n, m \in \mathbb{N})$
- 189<sup>11</sup> anschaulichen
- Für n = 0 ist (7.6) offensichtlich richtig. Wir setzen im Folgenden  $n \ge 1$  voraus und berechnen
- 230<sup>3</sup>  $d_1$  und  $d_2$  Hauptvektoren aus  $V_f(t)$
- 233<sup>12-13</sup> Wegen  $U_1 \subset (f-t \operatorname{id}_V)^{m_2-1}(W_1)$  ist  $U_1 \cap U_2 = \{o\}$ . Die Vereinigung der zuvor gewählten Basen von  $U_1$  und  $U_2$  ist daher l.u., sodass wir Satz 8.7.5 anwenden können. Es folgt, dass  $C_{1,2} := (C_1, C_2)$  eine Basis von  $W_1 + W_2$  ist, womit hier eine direkte Summe vorliegt.
- $275^{15}$   $a \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$
- $279^{14-20}$  Ersetze an allen fünf Stellen  $\overline{\sigma}$  durch  $\overline{\sigma}_{\mathbb{C}}$
- $287_8 V = \tilde{U}^+ \oplus \tilde{U}^- \oplus V^\perp$
- $288^1 V = \tilde{U}^+ \oplus \tilde{U}^- \oplus V^\perp$
- 291<sub>8</sub> einer radikalfreien indefiniten Form
- 307<sub>13</sub> Parabelpunkt  $\mathbf{p} \neq (0,0)^{\mathrm{T}}$
- Die Graphiken in den Abbildungen 11.2 und 11.3 gehören vertauscht.
- $327^{10-11}$  aus den
- $331_{18} \quad \dim V \ge 1$

$$339^{15} = \frac{1}{2} \left( -1 + i, 1 + i, 2 \right)^{\mathrm{T}}$$

- $350^2 \quad w \in W \setminus \{o\}$
- Statt  $\hat{\mathbf{B}}^*$  kann einfacher  $\mathbf{B}^*$  geschrieben werden.
- 396<sub>4</sub> Eine