

 Föreläsningsschema

F1	1.1	Vektorer	8-17
	1.2	Projektion och koordinater	18-27
F2	1.3	Skalarprodukt	28-39
	1.4	Vektorprodukt	40-52
F3	1.5	Linjer och plan	53-74
	1.1	Introduktion till linjära ekvationssystem	1-7
F4	1.2	Matriser, vektorer och Gauss-Jordanelimination	8-24
F5	1.3	Om lösning av linjära ekvationssystem -- matrisalgebra	25-39
F6	2.1	Introduktion till linjära avbildningar och deras inverser	40-53
F7	2.2	Linjära avbildningar i geometrin	54-68
	2.3	Matrisprodukter	69-78
F8	2.4	Inversen av en linjär avbildning	79-100
F9	3.1	Bilden och kärnan av en linjär avbildning	101-112
F10	3.2	Delrum av \mathbf{R}^n - baser och linjärt oberoende	113-122
F11	3.3	Dimensionen av ett delrum av \mathbf{R}^n	123-136
	3.4	Koordinater	137-152
F12	4.3	Matrisen för en linjär avbildning	172-186
F13	5.1	Ortogonal projektion och ortonormala baser	187-202
	5.2	Gram-Schmidts metod och QR -faktorisering	203- 207
F14	5.3	Ortogonal avbildningar och ortogonala matriser	210-219
	5.4	Minsta-kvadratmetoden	220-232
F15	6.1	Introduktion till determinanter	249-260
	6.2	Egenskaper hos determinanten	261-276
F16	6.3	Geometrisk tolkning av determinanten -- Cramers regel	277-293
	7.1	Dynamiska system och egenvärden: Ett inledande exempel	299-302
	7.2	Att hitta egenvärdena till en matris	308-318
F17	7.3	Att hitta egenvektorena till en matris	319-331
F18	7.4	Diagonalisering	332-343
F19	8.1	Symmetriska matriser	367-375
F20		Repetition	
F21		Repetition	

De fem första raderna avser Särtrycket och resterande rader Bretscher.

Synlighet

Hela världen får läsa.

Senast ändrad

2011-09-04 09:32 av Mats Boij.

Taggar

Saknas än så länge.