
Errata

Kimmerle–Stroppel: Lineare Algebra und Geometrie

3. Auflage, 3. korrigierter Nachdruck 2012 ISBN 978-3-936413-24-3

Stand: 27.12.2018

Dieses Dokument enthält die bisher bekannten Fehler des 3. Nachdrucks der 3. Auflage.

Errata der ersten Auflage (2006), der zweiten Auflage (2007), der 3. Auflage (2009) sowie späterer Auflagen und ihrer Nachdrucke finden Sie unter

info.mathematik.uni-stuttgart.de/HM-Stroppel-Material/

Vielen Dank an die aufmerksamen Leser für ihre Hinweise!

4.6.21 (S. 130): Wir bestimmen die Drehachse durch Lösen der *Fixpunktgleichung* $Fv = v$: Diese führt auf das homogene LGS

$$\begin{pmatrix} -2 & 2 & 2 \\ 2 & -5 & 1 \\ 2 & 1 & -5 \end{pmatrix} v = 0; \text{ die Drehachse ist also die Gerade } \mathbb{R} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

6.3.10 (S. 181): der Ursprung R im neuen Koordinatensystem $\mathbb{J} = (R; f_1, f_2)$ hat demnach die Koordinaten ${}_G R = \left(0, -\frac{29}{12\sqrt{5}}\right)^T$ und

$${}_E R = {}_E P - \frac{29}{12\sqrt{5}} f_2 = \frac{1}{60} \begin{pmatrix} -101 \\ 22 \end{pmatrix}.$$

Der Algorithmus zur Hauptachsentransformation wurde neu gefasst (und steht so in neueren Auflagen). Sie finden die neue Fassung unter [https://info.mathematik.uni-stuttgart.de/HM-Stroppel-Material/](https://info.mathematik.uni-stuttgart.de/HM-Stroppel-Material/neu-algorithmus-hauptachsen-2016.pdf)

[neu-algorithmus-hauptachsen-2016.pdf](https://info.mathematik.uni-stuttgart.de/HM-Stroppel-Material/neu-algorithmus-hauptachsen-2016.pdf)
