Inhaltsverzeichnis

Vorv	wort	7
1.	Beschreibung dynamischer Systeme durch Zustandsvariable	11
1.1	Einführung der Zustandsvariablen	11
1.2	Lineare Systeme in kontinuierlicher Zelt	14
	1.2.1 Die Lösung der Zustandsdifferentialgleichung	15
	1.2.2 Die Eigenschaften der Transitionsmatrix	17
	1.2.3 Lineare zeitinvariante Systeme	18
1.3	Lineare Systeme in diskreter Zeit	21
1.4	Kanonische Formen	23
	1.4.1 Die Regelungs-Normalform	25
	1.4.2 Die Beobachtungs-Normalform	29
	1.4.3 Die Partialbruch-Normalform	31
1.5	Literatur	
2.	Stochastische Grundlagen	36
2.1	Zufällige Ereignisse	36
2.2	Rechenregeln für zufällige Ereignisse	41
2.3	Axiomatische Einführung des Wahrscheinlichkeitsbegriffes	46
	2.3.1 Die Axiome von Kolmogoroff	49
	2.3.2 Folgerungen aus den Axiomen	52
	2.3.3 Die bedingte Wahrscheinlichkeit	62
	2.3.4 Unabhängige zufällige Ereignisse	67
2.4	Zufallsvariable, Verteilungsfunktion und Dichtefunktion	71
	2.4.1 Zufallsvariable	71
	2.4.2 Die Verteilungsfunktion bei skalaren Zufallsvariablen	76
	2.4.3 Die Dichtefunktion bei skalaren Zufallsvariablen	86
	2.4.4 Verteilungs- und Dichtefunktion bei vektoriellen Zufallsvariablen .	92
	2.4.5 Randverteilungen	99
	2.4.6 Bedingte Verteilungsfunktion, bedingte Dichtefunktion	
	2.4.7 Unabhängige Zufallsvariable	
	2.4.8 Die Normalverteilung (Gauß-Verteilung)	109

2.5 2.6	Erwartungswerte
2.7	Markoff-Prozesse 194 Literatur 200 2.7.1 Zitierte Literatur 200 2.7.2 Ergänzende und weiterführende Literatur 201
3.	Übertragung stochastischer Prozesse durch lineare Systeme 203
3.1	Stochastische Prozesse und lineare Systeme in kontinuierlicher Zeit 206
3.2	Stochastische Prozesse und lineare Systeme in diskreter Zeit 218
3.3	Literatur
	•
Δnh	ang — Einige Grundelemente der Matrizenrechnung 226
AIII.	and — Finds of and of the first and the firs
A.1	Die Begriffe Vektor und Matrix
	Die Begriffe Vektor und Matrix
A.1	Die Begriffe Vektor und Matrix
A.1 A.2	Die Begriffe Vektor und Matrix
A.1 A.2 A.3	Die Begriffe Vektor und Matrix .226 Die Grundoperationen .229 Die Matrizenmultiplikation .230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix .234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme .234
A.1 A.2 A.3	Die Begriffe Vektor und Matrix .226 Die Grundoperationen .229 Die Matrizenmultiplikation .230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix .234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme .234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse .236
A.1 A.2 A.3 A.4	Die Begriffe Vektor und Matrix .226 Die Grundoperationen .229 Die Matrizenmultiplikation .230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix .234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme .234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse .236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand .237
A.1 A.2 A.3	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 236
A.1 A.2 A.3 A.4	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 238 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 240
A.1 A.2 A.3 A.4	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 238 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 240 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241
A.1 A.2 A.3 A.4	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 238 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 240 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243
A.1 A.2 A.3 A.4	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 239 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 240 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243 A.5.4 Die Modalmatrix 243
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 239 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 240 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243 A.5.4 Die Modalmatrix 243 Quadratische Formen 246
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 236 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 246 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 242 A.5.4 Die Modalmatrix 243 Quadratische Formen 246 Vektor-Normen 246
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 238 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 246 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243 A.5.4 Die Modalmatrix 243 Quadratische Formen 246 Vektor-Normen 246 Integration und Differentiation bezüglich Skalaren 245
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 236 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 246 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243 A.5.4 Die Modalmatrix 243 Quadratische Formen 246 Vektor-Normen 246 Integration und Differentiation bezüglich Skalaren 245 Differentiation bezüglich Vektoren 251
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 236 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 246 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243 A.5.4 Die Modalmatrix 243 Quadratische Formen 246 Vektor-Normen 246 Integration und Differentiation bezüglich Skalaren 245 Differentiation bezüglich Vektoren 251 A.9.1 Der Gradient 251
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 236 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 246 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243 A.5.4 Die Modalmatrix 243 Quadratische Formen 246 Vektor-Normen 246 Integration und Differentiation bezüglich Skalaren 246 Differentiation bezüglich Vektoren 251 A.9.1 Der Gradient 251 A.9.2 Die Hessesche Matrix 252
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 236 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 246 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 245 A.5.4 Die Modalmatrix 245 Quadratische Formen 246 Vektor-Normen 246 Integration und Differentiation bezüglich Skalaren 246 Differentiation bezüglich Vektoren 251 A.9.1 Der Gradient 251 A.9.2 Die Hessesche Matrix 252 A.9.3 Die Jacobische Matrix 253
A.1 A.2 A.3 A.4 A.5	Die Begriffe Vektor und Matrix 226 Die Grundoperationen 229 Die Matrizenmultiplikation 230 Lineare Gleichungssysteme und die Kehrmatrix 234 A.4.1 Zur Auflösung einfacher Gleichungssysteme 234 A.4.2 Die Kehrmatrix oder (multiplikative) Inverse 236 A.4.3 Mehrfache Gleichungssysteme, Matrizendivision, Rechenaufwand 237 Eigenwertprobleme 236 A.5.1 Die charakteristische Gleichung 246 A.5.2 Das Cayley-Hamilton-Theorem 241 A.5.3 Der Algorithmus von Souriau-Fadeeva 243 A.5.4 Die Modalmatrix 243 Quadratische Formen 246 Vektor-Normen 246 Integration und Differentiation bezüglich Skalaren 246 Differentiation bezüglich Vektoren 251 A.9.1 Der Gradient 251 A.9.2 Die Hessesche Matrix 252