

$$\begin{aligned} ④ \quad & -x_1 + 2x_2 + 5x_3 - 2x_4 = 0 \\ & -2x_1 + 4x_2 + 10x_3 - 2x_4 = 4 \\ & -x_1 + 2x_2 + 2x_3 - 2x_4 = -3 \\ & 2x_1 - 4x_2 - 7x_3 + 5x_4 = 5 \end{aligned}$$

$$\overline{A} = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ -2 & 4 & 10 & -2 & 4 \\ -1 & 2 & 2 & -2 & -3 \\ 2 & -4 & -7 & 5 & 5 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-2)} \xrightarrow{(-1)} \xrightarrow{(2)} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & -3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & 5 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-1)} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & 5 \end{pmatrix} \xrightarrow{(+1)} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & 5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{(\cdot \frac{1}{2})} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-1)} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-\frac{1}{3})} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 & 5 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-5)} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 0 & -2 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(2)} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-1)} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$L = \left\{ \begin{pmatrix} 1+2\lambda \\ \lambda \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \mid \lambda \in \mathbb{R} \right\}$$

⑤ **Typ I:** Vertauschen der Zeilen i und j :

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Typ II: Multiplizieren der Zeile i mit einem Skalar $s \in K \setminus \{0\}$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & s & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Typ III: Addieren des s -fachen Vielfachen der Zeile i zur Zeile j für einen Skalar $s \in K$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & s & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

⑥ **Erklärung:** Warum gibt es W invert. und R in Zf.?

Der Gauß Algorithmus liefert eine Matrix R in Zf. und verwendet ausschließlich Zeilenoperationen.

Aus TS $\Rightarrow \forall$ Zeilenoperation, $\exists E$ Matrix s.d. das Ergebnis nach der Op. gleich $E \cdot A$ ist.

Die verwendete Matrizen sind: $E_1, E_2, \dots, E_n \Rightarrow$ sei $W = E_n \cdot \dots \cdot E_2 \cdot E_1$ eine Matrix mit alle Op.

Aus dieser Grund $\Rightarrow W \cdot A = R$

W invertierbar $\Rightarrow \exists V = W^{-1}$

$$\left. \begin{aligned} W^{-1} \cdot W \cdot A = R &\Rightarrow A = W^{-1} \cdot R \\ A \cdot x = b &\end{aligned} \right\} \Rightarrow W^{-1} \cdot R \cdot x = b \Rightarrow R \cdot x = W \cdot b$$

$$\text{sei } b' = W \cdot b \Rightarrow R \cdot x = b'$$

Weil R in Zf. \Rightarrow VIEL SCHNELLER LGS zu berechnen, durch Rückwärtssubstitution.

□