$$Q^{T} = (L^{T})^{-1} = \begin{bmatrix} 4N & 4I & SI \\ 1 & 0 & 07 & \text{lukapl} \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 10 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$Q_{ij}^{T} =$$