

- Die Berechnung von Determinanten hat eine sehr hohe Komplexität und ist deshalb nur für kleine Systeme geeignet. Deshalb programmieren wir eine zweite Lösungsmöglichkeit mit Hilfe von Äquivalenzumformungen (Gauß-Jordan-Algorithmus).
- Zuerst führen wir x und y in einer Matrix zusammen:

```
k = np.arange(12, step=1.0).reshape(3, 4)
```

```
k[:3, :3] = x
```

```
k[:, 3] = y
```

- Die Matrix k hat folgende Form:

☹️	☹️	☹️	😊
☹️	☹️	☹️	😊
☹️	☹️	☹️	😊

Durch Äquivalenzumformungen sollen die roten Einträge auf 0 und die orangen Einträge auf 1 gesetzt werden. Dann kann man die Lösung in der rechten Spalte ablesen.

### ■ Die ersten Umformungen lauten:

$$k[0] = k[0] / k[0, 0]$$

$$k[1] = k[1] - k[1, 0] * k[0]$$

$$k[2] = k[2] - k[2, 0] * k[0]$$

### ■ Weiter geht's mit:

$$k[1] = k[1] / k[1, 1]$$

$$k[0] = k[0] - k[0, 1] * k[1]$$

$$k[2] = k[2] - k[2, 1] * k[1]$$

und

$$k[2] = k[2] / k[2, 2]$$

$$k[0] = k[0] - k[0, 2] * k[2]$$

$$k[1] = k[1] - k[1, 2] * k[2]$$

### ■ Die Lösung ist dann: $k[:, 3]$

Danach sieht die Matrix k folgendermaßen aus:

$$\begin{bmatrix} 1 & \text{☹} & \text{☹} & \text{😊} \\ 0 & \text{☺} & \text{☹} & \text{😊} \\ 0 & \text{☹} & \text{☺} & \text{😊} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & \text{☹} & \text{😊} \\ 0 & 1 & \text{☹} & \text{😊} \\ 0 & 0 & \text{☺} & \text{😊} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \text{😊} \\ 0 & 1 & 0 & \text{😊} \\ 0 & 0 & 1 & \text{😊} \end{bmatrix}$$



### 1. Schreiben Sie eine Funktion

```
def gauss(x, y):
```

Parameter:        array x : Koeffizientenmatrix  
                      array y : Konstantenvektor

Rückgabewert: array : Lösungsvektor

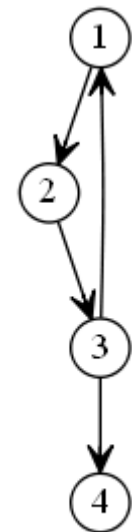
die das Gleichungssystem mit Umformungen löst. Die Funktion soll wieder unabhängig von der Anzahl der Gleichungen sein. Außerdem soll wieder geprüft werden, ob die Anzahl der Zeilen von x und die Anzahl der Spalten von x und die Anzahl der Elemente von y gleich sind. Zusätzlich soll, falls ein Diagonalelement  $k[i, i]$  gleich 0 ist, `np.array([None])` zurückgegeben werden.

2. Gerichtete Graphen werden sehr häufig in der Informatik für verschiedene Fragestellungen verwendet. Ein solcher Graph besteht aus Knoten und gerichteten Kanten.

Beispiel: Der nebenstehende Graph hat 4 Knoten, die mit den Zahlen 1 bis 4 beschriftet sind. Er hat ebenfalls 4 Kanten, die als Pfeile dargestellt sind.

In einem Programm kann ein gerichteter Graph durch seine Adjazenzmatrix  $A$  gespeichert werden. In der  $i$ -ten Zeile und der  $j$ -ten Spalte wird eine 1 eingetragen, falls es eine Kante von Knoten  $i$  zu Knoten  $j$  gibt. Sonst steht überall 0. Beispiel:

$$\begin{array}{c} 1 \rightarrow 2 \\ \vdots \\ 3 \rightarrow 1 \end{array} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{array}{c} 2 \rightarrow 3 \\ \\ 3 \rightarrow 4 \end{array}$$





Oft möchte man herausfinden, ob es einen Weg längs der gerichteten Kanten von einem Knoten  $i$  zu einem anderen Knoten  $j$  gibt. Das geht, indem man

$$W = A + A^2 + A^3 + \dots + A^n$$

berechnet, wobei  $A^r$  die Matrix  $A$   $r$ -mal mit sich selbst multipliziert ist, d.h.  $A^r = A \cdot A \cdot \dots \cdot A$  ( $r$ -mal).  $n$  ist dabei die Anzahl der Knoten. Steht in der  $i$ -ten Zeile und der  $j$ -ten Spalte von  $W$  eine 0, gibt es keinen Weg von  $i$  nach  $j$ , sonst gibt es einen.

Schreiben Sie ein Skript, das die Matrix  $W$  zum Graphen auf der letzten Folie berechnet. Zur Matrixmultiplikation gibt es den Operator `@`, z.B.  $B = C @ D$ .