olet
$$A = \frac{1}{\pi \in \mathcal{B}_n}$$
 sign π a $\pi(n), 1$... a $\pi(n), n$ es muss gelten $\pi(j) < j$ for alle j = $7 \pi(1) = 1$, $\pi(2) = 2$... $\pi(n) = n$

BEWELS

Wh. det
$$A = Z (-1)^{TT} \alpha_{TT(n), 1} \dots \alpha_{TT(n), n}$$

BERECHNEN DER DETERMINANTE

BENPIEL

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 3 & -2 \\ 2 & 6 & 4 & 1 \\ 3 & 3 & -1 & -1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1^{*} & 0 & 3 & 2 \\ 0 & 6 & -2 & 5 \\ 0 & 3 & -10 & 5 \end{vmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \frac{1}{2} \begin{vmatrix} 1^{*} & 0 & 3 & -2 \\ 0 & 6 & -2 & 5 \\ 0 & 6 & -2 & 10 \end{vmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \frac{1}{2} \begin{vmatrix} 1^{*} & 0 & 3 & -2 \\ 0 & 6 & -2 & 10 \\ 0 & 6 & 2^{1} & -3 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{6} \begin{vmatrix} 0 & 6 & -2 & 5 \\ 0 & 0 & -18 & 5 \\ 0 & 0 & 2^{3} & -8 \end{vmatrix} = \frac{1}{6} \begin{vmatrix} 0 & 6 & -2 & 5 \\ 0 & 0 & -18 & 5 \\ 0 & 0 & -8 + 5 \cdot \frac{2^{3}}{8} \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{6} \cdot 1.6(-18)(-8 + \frac{5.23}{18}) = (-18).8 + 5.23$$
$$= -144 + 1.15 = 29$$

7.35 LEMMA .

```
BEWELS
```

det
$$A = \sum_{T \in O_h} (-1)^T a_{T(n),1} \dots a_{T(n),n}$$

$$= \underbrace{\sum_{T \in \mathcal{P}_n} (-1)^T}_{\PT(n)=n} \circ \underbrace{\prod_{T \in \mathcal{P}_n} (-1)^T}_{\PT(n)=n} \circ \underbrace{\prod_{T$$

7.36 DEFINITION

Akil := (n-1) × (n-1) Matrix, die aus A entsteht, wenn man k-te Zeile und l-te Spalte streicht

Methode 2

4.37 ENTWICKLUNGSSATZ VON LAPLACE

A = Knxn => det A = I are (-1)k+l det Are

.. Entwicklung nach der leten Spalte

det A = I ane (-1) hel det Ake

... Entwicklung nach der k-ten Keile.

Vertausche l-te Spelte mit l-1-ter Spalte, diese dann mit l-2-ter etc. -> l-1 Vertauschungen = 2 aue (-1) e-1 o k-te Zeile o ann -- an e-1 an e-1 an e-1 ann

...tausche k-te Zeile mit k-1-ter, diese mit k-2-ter etc

-> k-1 Vertauschungen

= Zahe (-1) k-1+l-1 | 0 |

= Zahe (-1) h+l olet Ake

7.38 BEISPIEL

```
4.39 SATZ
       A invertierboar (=> det A = 0
  Sei A E Knin
     À := [ ake ] k. l = 1 ....
     heißt Komplementarmatrix oder adjunkte Matrix
    \hat{A}_{ke} = (-1)^{k+1} \det A_{ek}

Dann ist A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot \hat{A}
BEWELS
      3:= A. A = det A. I
       bre= I are aje = I (-1) k+j det Ajr aje
   Falls h=l: bkk = Z(-1)k+j ajk det Ajk
      (Laplace - Entwicklung nach leter Spalte
  Falls k + l, oBd A k < l
   Ersetze k-te Spalte von A. durch lite Spalte von A
```

Wie be: Laplace

Zaje (-1) det Ajk = Î aje ân = bne = 0

$$n=2$$
: $\begin{bmatrix} a & b \end{bmatrix} = \frac{1}{ad-bc} \begin{bmatrix} a & -b \end{bmatrix}$ cayley 1855

 $\frac{1}{\nabla} \begin{vmatrix} \partial a \nabla & \partial b \nabla \end{vmatrix}$

LAPLACE. $\frac{\pi}{c=1}$ and $\frac{\pi}{c=1}$ det Aue = $\frac{\pi}{c=1}$ are dank obet A

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}^{-1}$$

$$= \frac{1}{\det A} \begin{bmatrix} a_{22} & a_{23} & a_{12} & a_{13} \\ a_{32} & a_{33} & a_{32} & a_{23} \\ a_{21} & a_{22} & a_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{12} & a_{13} \\ a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{31} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
1 & 2 & 5 \\
2 & 5 & 14 \\
5 & 14 & 42
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
1 & 5 & 14 \\
14 & 42 & -|2 & 5| \\
14 & 42 & -|14 & 42
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
1 & 5 & 5 \\
-|2 & 14 & | & 15 & | & 15 \\
5 & 42 & | & 5 & | & 42
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
1 & 5 & | & 15 & | & 14 & | & 14 \\
5 & 14 & 42 & | & -|5 & 14 & | & 2 & | & 5
\end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 14 & -14 & 3 \\ -14 & 17 & -4 \\ 3 & -4 & 1 \end{pmatrix}$$

7.41 SATZ (Cramer sche Regel) G. Gromer 1750 McLowin 1448. Sate von Arnold: Leibniz 1648 Kein Salx in der Hothemertik ist nach seinem ersten Entolecker benannt. regulare nxm Matrix mit Spattenvektoren an...ane K" Dann ist die eindertige dasung des Gleichungssystems Ax = b gegeben durch $X_i = \frac{\Delta(a_1 \dots a_{i-1} b a_{i+1} \dots a_n)}{\Delta(a_1 \dots a_n)}$ = det (an...b...an)

det A Advand: n+1 Determinanten berechnen BEWEIS b = \(\frac{1}{2}\) b; e; \(x = A^{-1}b = \frac{1}{\def A} \cdot \hat{A} \cdot b\) $x_i = \frac{1}{\det A} \sum_{j=1}^{n} a_{ij} b_j = \frac{1}{\det A} \sum_{j=1}^{n} (-1)^{i+j} \det (A_{ji}) b_j$ = det A Z A (an ... ain bis ain...an) bis = det A \ (a_1 ... a:-1 \frac{2}{2} \big \end{ar} \ a_{i+1} ... a_n) = det A (a, ... a b a; ... an) 7.42 BEISPIEL $A = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ -1 & -3 \end{pmatrix}$ $2x_1 + 2x_2 = 7$ 6 = (7) $x_4 - 3x_2 = 0$

$$2 \times_{1} + 2 \times_{2} = 7$$

$$X_{1} - 3 \times_{2} = 0$$

$$X_{2} = 0$$

$$X_{3} = \frac{\begin{vmatrix} 7 & 2 \\ 0 & 3 \end{vmatrix}}{-8} = \frac{21}{8}$$

$$X_{4} = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 7 \\ 0 & 3 \end{vmatrix}}{-8} = \frac{7}{8}$$

$$X_{5} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 21 \\ 7 \end{pmatrix}$$

$$X_{7} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 21 \\ 7 \end{pmatrix}$$

4.43 BEMERKUNG

In häheren Dimensionen (n ≥ 4) ist die

Cramersche Regel

② Lu aufwändig
② numerisch instabit
→ trotzolem nützlich für theoretische Überlegungen

1) die Abbildung A → det A ist € C ∞ (Polynom)

2) Die Henge der invertierbaren Motrizen in IR n×n
ist offen, denn wenn det A ≠ 0, dann
ist auch det A ≠ 0 solange

|aij - aij | < S

3) Die Lösung des Gleichungssystems Ax=b für A invertierborr hängt stetig und differenzierbar won A und b ab

(4) Die Abbildung $GL(n,R) \rightarrow GL(n,R)$ $A \mapsto A^{-1} = \frac{1}{d+A} \hat{A}$ ist stetig

=> GL(n, R) ist eine Lie-Gruppe