

1강. 행렬과 행렬식

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

1. 행렬

(1) 용어정리

성분 := 행렬 안에 배열된 구성원
 (=행=원소)

행 := 행렬의 가로줄

열 := 행렬의 세로줄

$m \times n$ **행렬** := m 개의 행과 n 개의 열로 이루어진 행렬

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

주대각선 := 행렬의 원쪽 위에서 오른쪽 아래를 가르는 선

대각성분 := 주대각선에 걸치는, 행과 열의 지표수가 같은 성분

영행렬 := 모든 성분이 0인 행렬

전치행렬 := (a_{ij}) 에 대하여 (a_{ji})

대칭행렬 := $A = A^T$ 인 A

정사각행렬 := 행, 열의 개수가 같은 행렬

단위행렬 := 모든 대각성분이 1이고, 그 외의 성분은 0인 정사각행렬

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

(2) 행렬의 연산

$m \times n$ 행렬 $A = (a_{ij})$, $B = (b_{ij})$ 에 대해

① 덧셈과 뺄셈

$$A \pm B = (a_{ij} \pm b_{ij})$$

② 상수배

상수 c 에 대해 $cA = (ca_{ij})$

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

$m \times n$ 행렬 $A = (a_{ij})$ 와 $n \times r$ 행렬

$B = (b_{jk})$ 에 대해

③ 곱셈

$$AB = (c_{ik}) : m \times r \text{ 행렬}$$

$$\text{단, } c_{ik} = \sum_{j=1}^n a_{ij}b_{jk}$$

* 행렬의 곱셈은 교환법칙이 성립되지 않는다.

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

2. 연립일차방정식**(1) 행렬의 표현**

예를 들어, $\begin{cases} x + 2y = 5 \\ 2x + 3y = 8 \end{cases}$ 를

① $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 5 \\ 2 & 3 & 8 \end{pmatrix}$ 표현 \Rightarrow 가우스 조던 소거법

② $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \end{pmatrix}$ 표현 \Rightarrow 역행렬 이용

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

(2) 가우스 조던 소거법

*: 기존 행렬보다 더 간단해야 함,
원래의 해가 유지되어야 함*

- 다음 세 가지의 기본 행 연산을 통해
연립일차방정식의 첨가행렬을 **기약 행**
사다리꼴로 변환하여 해를 구한다.
- 1) 한 행을 상수배한다.
 - 2) 한 행을 상수배하여 다른 행에 더한다.
 - 3) 두 행을 맞바꾼다.

기본행 연산

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

(3) 역행렬 이용

연립일차방정식 $AX = B$ 에서 A 의

역행렬 A^{-1} 가 존재하면, $X = A^{-1}B$
이다.

예를 들어,

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \end{pmatrix}$$

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

3. 행렬식**(1) 행렬식이란?**

정사각행렬 A 를 하나의 수로써
대응시키는 특별한 함수. $\det A = |A|$

이때, A 가

- 1) $0 \times 0 \Leftrightarrow \det(\) = 0$
- 2) $1 \times 1 \Leftrightarrow \det(a) = a$
- 3) $2 \times 2 \Leftrightarrow \det \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$ (**ad - bc**)

가우스조던 소거법

$$\begin{cases} x+2y=5 \\ 2x+3y=8 \end{cases} \Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 5 & 0 \\ 2 & 3 & 8 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{x_2 - 2x_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 5 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \text{ : 행사다리꼴}$$

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \text{ : 기약행사다리꼴}$$

$$\Rightarrow x=1, y=2$$

$$\begin{cases} y+z=1 \\ 2x+y+3z=3 \end{cases} \Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 3 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{x_2 - \frac{1}{2}x_1} \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & \frac{1}{2} & \frac{3}{2} & \frac{3}{2} \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right) \text{ 행 약분법}$$

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow x+z=1$$

$$y+z=1$$

$$\therefore \begin{cases} z=t \\ x=1-t \\ y=1-t \end{cases} \text{ 부정형 (일반형)}$$

— Index —

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

4) $3 \times 3 \Leftrightarrow$

M_{ij} : **기준 행렬에서 i행과 j열을 자운 소행렬**

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

$$\begin{aligned} &= a_{11}M_{11} - a_{12}M_{12} + a_{13}M_{13} \\ &= a_{11} \left| \begin{array}{cc} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{array} \right| \ominus a_{12} \left| \begin{array}{cc} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{array} \right| \oplus a_{13} \left| \begin{array}{cc} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{array} \right| \\ &= a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} \quad + - + - \cdots \text{이렇식으로 이어짐} \\ &\quad - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33} \end{aligned}$$

5) $4 \times 4 \Leftrightarrow$ 웅만하면 불일치는 거의 x

$$\det A = a_{11}M_{11} - a_{12}M_{12} + a_{13}M_{13} - a_{14}M_{14}$$

— Index —**(2) 역행렬**

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

행렬식이 0이면 역행렬이 존재하지 않는다. 즉, 행렬식이 0이 아닌

정사각행렬 A 의 역행렬 A^{-1} 은

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} C_{11} & C_{21} & \cdots \\ C_{12} & C_{22} & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

(단, $C_{ij} = (-1)^{i+j} M_{ij}$)

$$\text{ex. } \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} C_{11} & C_{21} & \cdots & C_{n1} \\ C_{12} & C_{22} & \cdots & C_{n2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{1n} & C_{2n} & \cdots & C_{nn} \end{pmatrix}}_{\text{adj } A} = \underbrace{\begin{pmatrix} \det(A) & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \det(A) & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \det(A) \end{pmatrix}}_{\det(A) \cdot I}$$

$\Leftrightarrow A \cdot \text{adj } A = \det(A) \cdot I$

$\therefore A \cdot \frac{\text{adj } A}{\det(A)} = I \quad (\det(A) \neq 0 \text{ 일 때})$

$\hookrightarrow A^{-1}$

— Index —**(3) 크래머 공식**

1. 행렬
 - (1) 용어정리
 - (2) 행렬의 연산
2. 연립일차방정식
 - (1) 행렬의 표현
 - (2) 가우스 조던 소거법
 - (3) 역행렬 이용
3. 행렬식
 - (1) 행렬식이란?
 - (2) 역행렬
 - (3) 크래머 공식

연립일차방정식 $AX=B$ 에서, A 가 행렬식이 0이 아닌 정사각행렬일 때,

$$x_j = \frac{\det A_j}{\det A} = \frac{\det \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & b_1 & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & \cdots & b_2 & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & b_n & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}}{\det \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1j} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & \cdots & a_{2j} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nj} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}}$$

단, $j=1, \dots, n$ 이고 A_j 는 A 의 j 번째

열을 B 의 원소로 바꾼 행렬이다.

$$x_j = \frac{\det A_j}{\det A} = \frac{1}{\det A} \begin{vmatrix} b_1 & a_{12} & a_{13} \\ b_2 & a_{22} & a_{23} \\ b_3 & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{\det A} (b_1C_{11} + b_2C_{21} + b_3C_{31})$$

역행렬, 행렬식

ex) $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$ 의 행렬식 구하기

$$3 \cdot (0 - 1) = -3$$

$$\therefore \det(A) = -3$$

* 사루스 법칙 (전개) : 이렇게 할 수도 있음

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

크래mer 공식

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \Leftrightarrow AX=B$$

$$X = A^{-1}B$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} C_{11} & C_{21} & C_{31} \\ C_{12} & C_{22} & C_{32} \\ C_{13} & C_{23} & C_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$$

$$\therefore x_1 = \frac{1}{\det(A)} (b_1 C_{11} + b_2 C_{21} + b_3 C_{31})$$

ex) $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$0+0+0 - 3 - 0 - 0 = -3$$

[연습문제]

1. 다음 연립일차방정식을 가우스 조던 소거법 또는 역행렬을 이용하여 풀이하고, 해에 대해 탐구하시오.

$$(1) \begin{cases} 2x + 4y - 3z = 1 \\ x + y + 2z = 9 \\ 3x + 6y - 5z = 0 \end{cases}$$

$$(2) \begin{cases} x - y + 2z = 5 \\ 2x - 3y + z = -10 \\ 3x - 3y + 6z = 15 \end{cases}$$

$$(3) \begin{cases} 2x + 4y - 2z = 6 \\ x + y + 2z = 9 \\ x + 2y - z = 4 \end{cases}$$

$$(4) \begin{cases} x + y + 2z + 4w + v = 0 \\ z + w + 2v = 0 \\ 2x + 2y - z + 3w = 0 \end{cases}$$

2. 역행렬이 존재하는 두 정사각행렬 A, B 에 대하여

$$(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1} \text{ 임을 보이시오.}$$

3. 다음 행렬의 역행렬을 구하시오.

$$(1) \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$$

$$(2) \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 3 \\ 1 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$

4. 정사각행렬 A 와 A 의 역행렬 A^{-1} 에 대하여

$$\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)} \text{ 임을 증명하시오.}$$

5. 크래머 공식을 이용하여 다음 연립일차방정식의 해를 구하시오.

$$(1) \begin{cases} 5x + 3y + 2 = 0 \\ 4x - y + 5 = 0 \end{cases}$$

$$(2) \begin{cases} x + 2z = 6 \\ -x - 2y + 3z = 8 \\ -3x + 4y + 6z = 30 \end{cases}$$

<연습문제>

1. 역행렬 구하기

$$1) \begin{cases} 2x+4y-3z=1 \\ x+y+2z=9 \\ 3x+6y-5z=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} 2 & 4 & -3 & 1 \\ 1 & 1 & 2 & 9 \\ 3 & 6 & -5 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{11}{2} & \frac{25}{2} \\ 0 & 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{11}{2} \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} \end{pmatrix} \quad \text{---} \quad \begin{matrix} 0 & 0 & -\frac{4}{2} & -\frac{21}{2} \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$\therefore \underline{\underline{x=1 \ y=-2 \ z=3}}$

$$\begin{matrix} 2 & 2 & 4 & 10 \\ 3 & 3 & 6 & 15 \end{matrix}$$

$$2) \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & 5 \\ 2 & -3 & 1 & -10 \\ 3 & -3 & 6 & 15 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & 5 \\ 0 & 1 & 3 & 20 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 5 & 25 \\ 0 & 1 & 3 & 20 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\therefore \begin{cases} z=t \\ x=25-5t \\ y=20-3t \end{cases}$$

$$3) \begin{pmatrix} 2 & 4 & -2 & 6 \\ 1 & 1 & 2 & 9 \\ 1 & 2 & -1 & 4 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 3 \\ 0 & 1 & -3 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\det \begin{pmatrix} 2 & 4 & -2 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} = -1 \cdot (-4+4) + 1 \cdot (-2+2) - 2 \cdot (-2+2) = 0$$

보는! \Rightarrow 해가 없다.

$\det(A) = 0$ 이므로 해가 없다.

$$4) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 2 & 2 & -1 & 3 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} 2 & 2 & 4 & 8 & 2 & 0 \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -5 & -5 & -2 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} 0 & 0 & 5 & 5 & 10 & 0 \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 2 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 8 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 3 & 0 \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \left\{ \begin{array}{l} v=0 \\ w=t \\ z=-t \\ y=s \\ x=-s-2t \end{array} \right\} \quad \text{부정형} \quad \Rightarrow$$

3. 역행렬 구하기

$$2) A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 3 \\ 1 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$

$$\det(A) = 1 \cdot (6-15) - 0 \cdot (\quad) + 8 \cdot (5-4) \\ = -9 + 8 = -1$$

$$\text{adj } A = \begin{pmatrix} 40 & -6 & -9 \\ -13 & 5 & 3 \\ -5 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\therefore A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \cdot \text{adj } A = \begin{pmatrix} -40 & 6 & 9 \\ 13 & -5 & -3 \\ 5 & -2 & -1 \end{pmatrix}$$

5. 크래머 공식

$$1) \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ 4 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\det(A) = -5 - 12 = -17$$

$$x = \frac{\det(A_x)}{\det(A)} = -\frac{1}{17} \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ -5 & -1 \end{vmatrix} = -\frac{1}{17} (2 + 15) = -1$$

$$y = \frac{\det(A_y)}{\det(A)} = -\frac{1}{17} \begin{vmatrix} 5 & -2 \\ 4 & -5 \end{vmatrix} = -\frac{1}{17} (-25 + 8) = 1$$

$$2) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -1 & -2 & 3 \\ -3 & 4 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \\ 30 \end{pmatrix}$$

$$\det(A) = 1 \cdot (-12 - 2) - 0 \cdot (\quad) + 2 \cdot (-4 - 6) \\ = -24 - 20 = -44$$

$$\frac{24}{24} \quad \frac{92}{484} \quad \frac{184}{144} \quad \frac{40}{40}$$

$$x = \frac{\det(A_x)}{\det(A)} = -\frac{1}{44} \begin{vmatrix} 6 & 0 & 2 \\ 8 & -2 & 3 \\ 30 & 4 & 6 \end{vmatrix} = -\frac{1}{44} \left\{ 6 \cdot (-12 - 12) - 0 \cdot (\quad) + 2 \cdot (32 + 60) \right\} \\ = -\frac{1}{44} (-44 + 84) = -\frac{40}{44} = -\frac{10}{11}$$

$$y = \frac{\det(A_y)}{\det(A)} = -\frac{1}{44} \begin{vmatrix} 1 & 6 & 2 \\ -1 & 8 & 3 \\ -3 & 30 & 6 \end{vmatrix} = -\frac{1}{44} \left\{ 1 \cdot (48 - 96) + 1 \cdot (36 - 60) - 3 \cdot (18 - 16) \right\} \\ = -\frac{1}{44} (-42 - 24 - 6) = -\frac{72}{44} = -\frac{18}{11}$$

$$\frac{60}{44} \quad \frac{36}{44} \quad \frac{-72}{44}$$

$$z = \frac{\det(A_z)}{\det(A)} = -\frac{1}{44} \begin{vmatrix} 1 & 0 & 6 \\ -1 & -2 & 8 \\ -3 & 4 & 30 \end{vmatrix}$$

$$= -\frac{1}{44} \left\{ 1 \cdot (-60 - 32) - 0 \cdot (\quad) + 6 \cdot (-4 - 6) \right\}$$

$$= -\frac{1}{44} (-92 - 60) = +\frac{152}{44} = \frac{38}{11}$$