

Theorem. Seien $A, B, C \subset U$, so gilt

- i) $A \cup B = B \cup A, A \cap B = B \cap A$ (Kommutativitätsgesetze)
- ii) $A \cup (B \cup C) = (A \cup B) \cup C$ (Assoziativitätsgesetze)
 $A \cap (B \cap C) = (A \cap B) \cap C$
- iii) $A \cup (B \cap C) = (A \cup B) \cap (A \cup C)$ (Distributivitätsgesetze)
 $A \cap (B \cup C) = (A \cap B) \cup (A \cap C)$
- iv) $A \cup (B \cap A) = A, A \cap (B \cup A) = A$ (Verschmelzungsgesetze)
- v) $A \cup A = A, A \cap A = A$ (Idempotenzgesetze)
- vi) $A \cup \emptyset = A, A \cap U = A$ (Neutralitätsgesetze)
- vii) $A \cup U = U, A \cap \emptyset = \emptyset$ (Absorptionsgesetze)
- viii) $A \cup A^c = U, A \cap A^c = \emptyset$ (Komplementaritätsgesetze)
- ix) $\emptyset^c = U, U^c = \emptyset$ (Dualitätsgesetze)
- x) $(A^c)^c = A$ (Doppelkomplementsgesetz)
- xi) $(A \cup B)^c = A^c \cap B^c, (A \cap B)^c = A^c \cup B^c$ (Gesetze von De Morgan)

Proposition. Sei M eine Menge und \sim eine Äquivalenzrelation auf M . $\forall a, b \in M$

$$Ca \cap Cb \neq \emptyset \Leftrightarrow Ca = Cb$$

Definition. Sei $f : A \rightarrow B$ eine Abbildung.

- i) f ist injektiv, wenn $x \neq y \in A \Rightarrow f(x) \neq f(y)$.
- ii) f ist surjektiv, wenn $\forall b \in B \exists a \in A : f(a) = b$.
- iii) f ist bijektiv, wenn f injektiv und surjektiv ist.

Theorem. In jeder Gruppe (G, \circ, e) gilt:

- i) Jedes linksneutrale Element ist rechtsneutral, d.h. $\forall a \in G : a \circ e = a$.
- ii) Jedes zu $a \in G$ linksinverse Element $a' \in G$ ist rechtsinvers, d.h. $a \circ a' = e$.
- iii) Das neutrale Element ist eindeutig.
- iv) Zu jedem $a \in G$ ist das inverse Element $a^{-1} \in G$ eindeutig.
- v) $\forall a \in G : (a^{-1})^{-1} = a$.
- vi) $\forall a, b \in G : (a \circ b)^{-1} = b^{-1} \circ a^{-1}$.
- vii) $\forall a, b \in G \exists! x \in G : a \circ x = b$.
- viii) $\forall a, b \in G \exists! y \in G : y \circ a = b$.
- ix) $\forall a, b, c \in G : b = c \Leftrightarrow a \circ b = a \circ c$.
- x) $\forall a, b, c \in G : b = c \Leftrightarrow b \circ a = c \circ a$.

Definition. (Ring und Körper) Ein Körper erfüllt (KR0-10), ein Ring erfüllt (KR0-KR5, KR8), ein unitärer Ring erfüllt zusätzlich (KR6) und (KR9), ein kommutativer Ring erfüllt zusätzlich (KR10):

(KR0: Die Körper-/Ringoperationen sind abgeschlossen.)

- KR1: $\forall x, y, z \in \mathbb{K} : x + (y + z) = (x + y) + z$ (Assoziativität)
- KR2: $\forall x, y \in \mathbb{K} : x + y = y + x$ (Kommutativität)
- KR3: $\exists 0 \in \mathbb{K} \forall x \in \mathbb{K} : 0 + x = x$ (Neutrales Element der Addition)
- KR4: $\forall x \in \mathbb{K} \exists x' \in \mathbb{K} : x + x' = 0$ (Additives Inverses)
- KR5: $\forall x, y, z \in \mathbb{K} : x \cdot (y \cdot z) = (x \cdot y) \cdot z$ (Assoziativität der Multiplikation)
- KR6: $\exists 1 \in \mathbb{K} \forall x \in \mathbb{K} : 1 \cdot x = x \cdot 1 = x$ (Neutrales Element der Multiplikation)
- KR7: $\forall x \in \mathbb{K} \setminus \{0\} \exists x' \in \mathbb{K} : x' \cdot x = 1$ (Inverses der Multiplikation)
- KR8: $\forall x, y, z \in \mathbb{K} : x(y + z) = xy + xz, (x + y)z = xz + yz$ (Distributivität)
- KR9: $1 \neq 0$ (Nichttrivialität)
- KR10: $\forall x, y \in \mathbb{K} : x \cdot y = y \cdot x$ (Kommutativität der Multiplikation)

Definition. Sei K ein Körper. Eine Menge V zusammen mit einer inneren Verknüpfung (Addition genannt)

$$+ : V \times V \rightarrow V; (u, v) \mapsto u + v$$

und einer äusseren Verknüpfung (Multiplikation genannt)

$$\cdot : K \times V \rightarrow V; (\lambda, v) \mapsto \lambda \cdot v$$

heisst ein Vektorraum über K wenn folgende Vektorraumaxiome gelten:

$$(V1) \forall u, v \in V : u + v = v + u$$

$$(V2) \forall u, v, w \in V : (u + v) + w = u + (v + w)$$

$$(V3) \exists 0_V \in V \forall u \in V : 0_V + u = u$$

$$(V4) \forall u \in V \exists v \in V : u + v = 0_V$$

$$(V5) \forall u \in V : 1 \cdot u = u$$

$$(V6) \forall \lambda, \mu \in K \forall u \in V : (\lambda \cdot \mu) \cdot u = \lambda \cdot (\mu \cdot u)$$

$$(V7) \forall \lambda \in K \forall u, v \in V : \lambda \cdot (u + v) = \lambda \cdot u + \lambda \cdot v$$

$$(V8) \forall \lambda, \mu \in K \forall u \in V : (\lambda + \mu) \cdot u = \lambda \cdot u + \mu \cdot u$$

Theorem. Sei V ein Vektorraum über K und $W \subset V$ eine Teilmenge. W ist ein Unterraum von V dann und nur dann, wenn folgendes gilt:

$$i) 0 \in W.$$

$$ii) \forall u, v \in W : u + v \in W.$$

$$iii) \forall u \in W \forall \lambda \in K : \lambda \cdot u \in W.$$

Definition. Ein Vektorraum V ist die direkte Summe von W_1 und W_2 , bezeichnet mit $V = W_1 \oplus W_2$, wenn $W_1, W_2 \subset V$ Unterräume sind, so dass $W_1 \cap W_2 = \{0\}$ und $W_1 + W_2 = V$.

Theorem. Sei $S \subset V$ eine nicht-leere Teilmenge, so ist die Menge W bestehend aus allen Linearkombinationen der Elemente von S ein Unterraum von V . Zudem ist es der kleinste Unterraum von V , der S enthält, d.h. W ist eine Teilmenge von jedem Unterraum von V , der S enthält.

Theorem. Für jede Teilmenge $S \subset V$ sind folgende äquivalent:

a) S ist linear unabhängig.

b) Kein Element in S ist eine Linearkombination der übrigen Elemente von S .

c) Jeder Vektor in V besitzt höchstens eine Darstellung als Linearkombination der Elemente von S .

Theorem. Sei V ein Vektorraum mit einer endlichen Basis B mit n Elementen. Sei $S = \{u_1, \dots, u_m\}$ linear unabhängig mit $m \leq n$. Dann existiert $S_0 \subset B$ mit $n - m$ Elementen, so dass $\text{span}(S \cup S_0) = V$.

Lemma. Gegeben ein endlich-dim. Vektorraum V über K , ein Unterraum $W \subset V$ sowie $v, v_1, v_2 \in V$.

$$i) v + W \text{ ist ein Unterraum} \Leftrightarrow v \in W.$$

$$ii) v_1 + W = v_2 + W \Leftrightarrow v_1 - v_2 \in W.$$

Lemma. Sei V ein Vektorraum, W ein Unterraum. Sei $\{v_1, \dots, v_m\}$ eine Basis von W und seien $\{v_{m+1}, \dots, v_n\} \subset V$ so dass $\{v_1, \dots, v_n\}$ eine Basis von V ist. Dann ist $\{v_{m+1} + W, \dots, v_n + W\}$ eine Basis von V/W .

Bemerkung. Sei V ein endlichdimensionaler Vektorraum, und seien W, W_1, W_2 Unterräume, dann gelten $\dim(W_1 + W_2) = \dim(W_1) + \dim(W_2) - \dim(W_1 \cap W_2)$ und $\dim(V/W) = \dim(V) - \dim(W)$.

Theorem. Sei $T : V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung und $\{v_1, \dots, v_n\}$ eine Basis von V , dann ist

$$\text{Im}(T) = \text{span}\{T(v_1), \dots, T(v_n)\}$$

Theorem. Sei $T : V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung. Sei V endlich dimensional. Dann gilt

$$\text{nullity}(T) + \text{Rang}(T) = \dim V$$

Theorem. Sei $T : V \rightarrow W$ linear und seien $\dim V = \dim W$. Dann ist T injektiv genau dann, wenn T surjektiv ist.

Definition. Sei V ein Vektorraum über \mathbb{K} , $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ eine geordnete Basis von V , $v = \sum_{i=1}^n \lambda_i v_i \in V$. Der Koordinatenvektor $[v]_{\mathcal{B}} \in \mathbb{K}^n$ von v bezüglich \mathcal{B} ist definiert durch

$$[v]_{\mathcal{B}} := \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$$

Definition. Seien V, W Vektorräume über \mathbb{K} , $T : V \rightarrow W$ linear, $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ und $\mathcal{C} = (w_1, \dots, w_m)$ geordnete Basen. Die Darstellungsmatrix von T bezüglich \mathcal{B}, \mathcal{C} ist das eindeutige $A \in M_{m \times n}(\mathbb{K})$ mit

$$T(v_j) = \sum_{i=1}^m A_{ij} w_i \quad \forall 1 \leq j \leq n$$

Wir schreiben $[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}} = A$. Wenn $V = W$ und $\mathcal{B} = \mathcal{C}$, dann schreiben wir $[T]_{\mathcal{B}} := [T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}$.

Definition. Seien $A \in M_{m \times n}(\mathbb{K})$, $B \in M_{p \times m}(\mathbb{K})$ so ist $BA \in M_{p \times n}(\mathbb{K})$ definiert durch

$$(BA)_{ij} = \sum_{k=1}^m B_{ik} A_{kj} \quad \forall 1 \leq i \leq p \forall 1 \leq j \leq n$$

Theorem. Seien $T \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(U, V)$, $S \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(V, W)$ und $\mathcal{A}, \mathcal{B}, \mathcal{C}$ geordnete Basen von U, V, W . Dann gilt

$$[ST]_{\mathcal{A}}^{\mathcal{C}} = [S]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}} [T]_{\mathcal{A}}^{\mathcal{B}}$$

Theorem. Seien $T \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(V, W)$, \mathcal{B}, \mathcal{C} geordnete Basen von V, W . Dann gilt für alle $v \in V$

$$[T(v)]_{\mathcal{C}} = [T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}} [v]_{\mathcal{B}}$$

Theorem. Seien $A \in M_{m \times n}(\mathbb{K})$ so ist $L_A \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m)$. Seien $\mathcal{E}_n, \mathcal{E}_m$ die Standardbasen von $\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m$, dann gelten

- i) $[L_A]_{\mathcal{E}_m}^{\mathcal{E}_n} = A$
- ii) $\forall B \in M_{m \times n}(\mathbb{K}) : L_A = L_B \Leftrightarrow A = B$
- iii) $\forall B \in M_{m \times n}(\mathbb{K}) \forall \lambda \in \mathbb{K} : L_{A+B} = L_A + L_B, L_{\lambda A} = \lambda L_A$
- iv) $\forall T \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}^m) \exists! C \in M_{m \times n}$ so dass $T = L_C$. Es gilt $C = [T]_{\mathcal{E}_m}^{\mathcal{E}_n}$.
- v) $\forall E \in M_{n \times p}(\mathbb{K}) : L_{AE} = L_A \circ L_E$
- vi) Falls $m = n$, dann ist $L_{I_n} = I_{\mathbb{K}^n}$

Theorem. Seien V, W endlichdimensionale Vektorräume mit geordneten Basen \mathcal{B}, \mathcal{C} . Sei $T \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(V, W)$. Dann ist T genau dann invertierbar, wenn $[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}$ invertierbar ist. Des Weiteren gilt $[T^{-1}]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}} = ([T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}})^{-1}$.

Definition. Seien V, W Vektorräume über \mathbb{K} . V und W sind isomorph ($V \cong W$), falls $\exists T \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(V, W)$ so dass T invertierbar ist. Ein invertierbarer Homomorphismus T heisst Isomorphismus.

Theorem. Seien V, W Vektorräume über \mathbb{K} mit Dimensionen n und m . Seien \mathcal{B}, \mathcal{C} geordnete Basen von V und W . Dann ist Φ ein Isomorphismus, wobei

$$\Phi : \text{Hom}_{\mathbb{K}}(V, W) \rightarrow M_{m \times n}(\mathbb{K}); T \mapsto [T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}$$

Korollar. $\dim(\text{Hom}_{\mathbb{K}}(V, W)) = \dim(V) \dim(W)$

Theorem. Seien V ein Vektorraum und $\mathcal{B}, \tilde{\mathcal{B}}$ geordnete Basen von V . Sei $Q := [I_V]_{\tilde{\mathcal{B}}}^{\mathcal{B}}$. Dann gelten

- i) Q ist invertierbar.
- ii) $\forall v \in V : [v]_{\tilde{\mathcal{B}}} = Q [v]_{\mathcal{B}}$.

Theorem. Seien V ein Vektorraum über \mathbb{K} , $\mathcal{B}, \tilde{\mathcal{B}}$ geordnete Basen von V , sowie $Q := [I_V]_{\tilde{\mathcal{B}}}^{\mathcal{B}}$. Sei $T \in \text{End}_{\mathbb{K}}(V)$, dann gilt $[T]_{\tilde{\mathcal{B}}} = Q^{-1} [T]_{\mathcal{B}} Q$.

Definition. Seien $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$. Dann sind A, B ähnlich, wenn ein invertierbares $Q \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$ existiert, so dass $B = Q^{-1} A Q$.

Theorem. Sei V ein Vektorraum über \mathbb{K} mit geordneter Basis $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ und sei $\mathcal{B}^* := (f_1, \dots, f_n) \in (V^*)^n$, wobei $\{f_i \mid 1 \leq i \leq n\}$ die Koordinatenfunktionen bezüglich \mathcal{B} sind. Dann ist \mathcal{B}^* eine geordnete Basis von V^* und für alle $f \in V^*$ gilt

$$f = \sum_{i=1}^n f(v_i) f_i$$

Die Basis \mathcal{B}^* ist die duale Basis zu \mathcal{B} .

Theorem. Seien V, W Vektorräume über \mathbb{K} und \mathcal{B}, \mathcal{C} geordnete Basen von V und W . Sei $T \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(V, W)$, und $T^* : W^* \rightarrow V^*$ definiert durch $T^*(g) := g \circ T$ für alle $g \in W^*$. Dann gilt

$$1 \quad T^* \in \text{Hom}_{\mathbb{K}}(W^*, V^*)$$

$$2 \quad [T^*]_{\mathcal{C}^*}^{\mathcal{B}^*} = ([T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}})^T$$

Theorem. Sei V ein endlichdimensionaler Vektorraum. Dann ist die Abbildung $\psi : V \rightarrow V^{**}$, $\psi(v) := \text{ev}_v$ mit $\text{ev}_v(f) := f(v)$ ($f \in V^*$) ein Isomorphismus.

Theorem. Seien $A \in M_{m \times n}(\mathbb{K})$, $P \in M_{m \times m}(\mathbb{K})$, $Q \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$ und seien P und Q invertierbar. Dann ist $\text{Rang}(PAQ) = \text{Rang}(A)$.

Theorem. Sei $Ax = 0$ ein homogenes System über \mathbb{K} mit m Gleichungen in n Unbekannten. Sei \mathcal{L} die Lösungsmenge des Systems. Dann gilt $\mathcal{L} = \text{Ker}(L_A)$ und somit ist \mathcal{L} ein Unterraum und $\dim \mathcal{L} = n - \text{Rang}(A)$.

Theorem. Das System $Ax = b$ hat mindestens eine Lösung genau dann, wenn $\text{Rang}(A) = \text{Rang}(A \mid b)$.

Definition. Eine Matrix $A \in M_{m \times n}(\mathbb{K})$ ist in Zeilenstufenform, wenn

- i) Zeilen mit Einträgen alle gleich null stehen zuunterst.
- ii) Der erste von null verschiedene Eintrag in einer Zeile (genannt Pivot) ist der einzige von null verschiedene Eintrag in der jeweiligen Spalte.
- iii) Der erste von null verschiedene Eintrag in einer Zeile ist gleich 1 und steht in einer Spalte rechts des ersten von null verschiedenen Eintrags der vorangehenden Zeile.

Algorithmus. Um ein LGS von der Form $Ax = b$ in n Unbekannten zu lösen, kann man wie folgt vorgehen:

- (1) Bilde die erweiterte Matrix $(A \mid b)$
- (2) Führe $(A \mid b)$ mittels Gauss-Elimination in eine Matrix $(\tilde{A} \mid \tilde{b})$ in Zeilenstufenform über.
- (3) Existiert eine Zeile mit dem einzigen von null verschiedenen Eintrag in der letzten Spalte, dann besitzt das LGS keine Lösung und der Algorithmus gibt die leere Menge zurück.
- (4) Partitioniere die Variablen x_1, \dots, x_n in zwei Gruppen – die $m' := \text{Rang}(A)$ Pivotvariablen und die $n - m'$ nicht-Pivotvariablen – und ersetze die nicht-Pivotvariablen durch neue Variablen $t_1, \dots, t_{n-m'}$.
- (5) Lese die allgemeine Lösung s ab:

$$s = s_0 + t_1 u_1 + \dots + t_{n-m'} u_{n-m'}$$

Theorem. Sei $Ax = b$ ein LGS mit m nicht-trivialen Gleichungen in n Unbekannten. Sei $\text{Rang}(A) = \text{Rang}(A \mid b)$ und $(A \mid b)$ in Zeilenstufenform. Dann ist

- i) $\text{Rang}(A) = m$
- ii) Sei $s = s_0 + t_1 u_1 + \dots + t_{n-m} u_{n-m}$ ($t_1, \dots, t_{n-m} \in \mathbb{K}$) die allgemeine Lösung von $Ax = b$. Dann ist $\{u_1, \dots, u_{n-m}\}$ eine Basis der Lösungsmenge von $Ax = 0$ und s_0 eine Lösung von $Ax = b$.

Bemerkung. Anzahl Lösungen eines LGS:

- Eine Lösung: Falls n Gleichungen in n Unbekannten: $\text{Rang}(A) = \text{Rang}(A \mid b) = n$. Oder: $\det(A) \neq 0$
- Keine Lösung: $\text{Rang}(A) \neq \text{Rang}(A \mid b)$ ($\Rightarrow \det(A) = 0$)
- (Falls $|\mathbb{K}| = \infty$) unendlich viele Lösungen: $\text{Rang}(A) = \text{Rang}(A \mid b) < n$ ($\Rightarrow \det(A) = 0$)

Definition. Sei $\mathcal{B} = (u, v)$ eine geordnete Basis von \mathbb{R}^2 . Die Orientierung von \mathcal{B} ist

$$O(u, v) := \frac{\det \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}}{|\det \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}|}$$

Definition. Eine Abbildung $\delta : M_{m \times n}(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$ ist multilinear, falls sie linear ist in den Zeilen, d.h. für alle Zeilen $A_{(1)}, \dots, A_{(m)}$ sowie $A'_{(i)} \in \mathbb{K}^n$ und für alle $c \in \mathbb{K}$ gilt

$$\delta \begin{pmatrix} A_{(1)} \\ \vdots \\ cA_{(i)} + A'_{(i)} \\ \vdots \\ A_{(m)} \end{pmatrix} = c\delta \begin{pmatrix} A_{(1)} \\ \vdots \\ A_{(i)} \\ \vdots \\ A_{(m)} \end{pmatrix} + \delta \begin{pmatrix} A_{(1)} \\ \vdots \\ A'_{(i)} \\ \vdots \\ A_{(m)} \end{pmatrix}$$

Definition. Eine multilinere Abbildung $\delta : M_{m \times n}(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$ heisst alternierend, falls gilt

$$\forall A \in M_{m \times n}(\mathbb{K}) : (\exists 1 \leq i < m : A_{(i)} = A_{(i+1)}) \Rightarrow \delta(A) = 0$$

Proposition. Sei $\delta : M_{n \times n}(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$ eine alternierende multilinere Abbildung. Sei $1 \leq j \leq n+1$ und definiere

$$\forall A \in M_{n+1 \times n+1}(\mathbb{K}) : \varepsilon_j(A) := \sum_{i=1}^{n+1} (-1)^{i+j} A_{ij} \delta(\tilde{A}_{ij})$$

wobei $\tilde{A}_{ij} \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$ die aus A nach Streichung der i -ten Zeile und der j -ten Spalte erhaltene Matrix ist. Dann ist $\varepsilon_j : M_{n+1 \times n+1}(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$ multilinear und alternierend. Falls δ eine Determinante auf $M_{n \times n}(\mathbb{K})$ ist, so ist ε_j eine Determinante auf $M_{n+1 \times n+1}(\mathbb{K})$.

Theorem. Sei δ eine Determinante auf $M_{n \times n}(\mathbb{K})$. Seien $A, B \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$.

- i) Ist B entstanden aus A durch Multiplikation einer Zeile mit $c \in \mathbb{K}$. Dann ist $\delta(B) = c\delta(A)$.
- ii) Sind zwei Zeilen von A identisch, dann ist $\delta(A) = 0$.
- iii) Ist B entstanden aus A durch Vertauschung zweier Zeilen, dann ist $\delta(B) = -\delta(A)$.
- iv) Sind die Einträge einer Zeile von A alle gleich null, dann ist $\delta(A) = 0$.
- v) Ist B entstanden durch Addition eines Vielfachen der j -ten Zeile von A zur i -ten Zeile von A , wobei $1 \leq i, j \leq n$ mit $i \neq j$. Dann ist $\delta(B) = \delta(A)$.

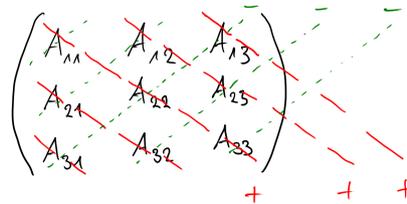
Korollar. Sei δ eine Determinante auf $M_{n \times n}(\mathbb{K})$ und sei $A \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$. Dann sind folgende äquivalent:

- i) $\delta(A) = 0$
- ii) A ist nicht invertierbar
- iii) $\text{Rang}(A) < n$

Korollar. Sei $A \in M_{n \times n}(\mathbb{K})$, seien $1 \leq i^*, j^* \leq n$, dann ist

$$\det(A) = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j^*} A_{ij^*} \det(\tilde{A}_{ij^*}) = \sum_{j=1}^n (-1)^{i^*+j} A_{i^*j} \det(\tilde{A}_{i^*j})$$

Bemerkung (Sarrus). Für $A \in M_{3 \times 3}(\mathbb{K})$ ist $\det(A) = A_{11}A_{22}A_{33} + A_{12}A_{23}A_{31} + A_{13}A_{21}A_{32} - A_{31}A_{22}A_{13} - A_{32}A_{23}A_{11} - A_{33}A_{21}A_{12}$.



Theorem. Sei V ein endlich-dimensionaler \mathbb{K} -Vektorraum, seien $T, \tilde{T} \in \text{End}(V)$ beliebig. Es gelten:

- i) $\det(I_V) = 1$
- ii) $\det(T \circ \tilde{T}) = \det(T) \det(\tilde{T})$
- iii) T ist genau dann ein Automorphismus, wenn $\det(T) \neq 0$ und in diesem Fall ist $\det(T^{-1}) = \det(T)^{-1}$.
- iv) Sei $S : V \rightarrow W$ ein Isomorphismus. Dann ist $\det(S \circ T \circ S^{-1}) = \det(T)$.