

# Sitzungsberichte

der

mathematisch-naturwissenschaftlichen  
Abteilung

der

Bayerischen Akademie der Wissenschaften  
zu München

---

1933. Heft III

November-Dezember-Sitzung

---

München 1933

Verlag der Bayerischen Akademie der Wissenschaften  
in Kommission bei der C. H. Beck'schen Verlagsbuchhandlung



# Über orthogonaloide Systeme.

Von Aurel Voß.

Auf Grund hinterlassener Aufzeichnungen herausgegeben  
von Otto Volk in Würzburg.

Vorgelegt von W. von Dyck in der Sitzung am 11. November 1933.

## Vorbemerkung.

Herr Aurel Voß hatte in einem letzten Vortrag in der Mathematisch-naturwissenschaftlichen Abteilung der Bayerischen Akademie der Wissenschaften am 7. Juli 1928 (vgl. Sitzungsberichte 1928 S. 12\*) über die „Lösung der orthogonaloiden Transformation durch eine Kette linearer Gleichungen unter Adjunktion von quadratischen Irrationalitäten“ gesprochen.

In den hierüber im Nachlaß vorhandenen Aufzeichnungen werden für die Fälle  $n = 2, 3, 4, 5$  unter Benützung linearer Gleichungen  $\frac{n(n+1)}{2}$  Unbekannte durch die übrigen  $\frac{n(n-1)}{2}$  ausgedrückt.

Indem in der ersten der Gleichungen

$$x_{11}x_{l1} + x_{12}x_{l2} + \cdots + x_{1n}x_{ln} = a_{1l}, \quad l = 1, 2, \dots, n$$

die  $x_{11}^2, x_{12}^2, \dots, x_{1n}^2$  aufgefaßt werden als lineare Größen mit sich selbst als Koeffizienten, ergeben sich für  $x_{11}, x_{12}, \dots, x_{1n}$  die linearen Gleichungen:

$$x_{11} \Delta = \begin{vmatrix} a_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1n} \\ a_{12} & x_{22} & \cdots & x_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{1n} & x_{n2} & \cdots & x_{nn} \end{vmatrix},$$

$$x_{12} \Delta = \begin{vmatrix} x_{11} & a_{11} & x_{13} & \cdots & x_{1n} \\ x_{21} & a_{12} & x_{23} & \cdots & x_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ x_{n1} & a_{1n} & x_{2n} & \cdots & x_{nn} \end{vmatrix},$$

.....  
.....,

wo:

$$\Delta = \begin{vmatrix} x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1n} \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{nn} \end{vmatrix}, \quad \Delta^2 = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}.$$

Analog wird mit den Gleichungen

$$x_{21} x_{m1} + x_{22} x_{m2} + \cdots + x_{2, n-1} x_{m, n-1} = a_{2m} - x_{2n} x_{mn}$$

$m = 2, 3, \cdots, n$

verfahren u. s. w.

Die Rechnungen sind aber teilweise sehr verwickelt und insbesondere die Ausnahmefälle durch Gleichungen der 2., bzw. 3., bzw. 4., bzw. 5. Ordnung gekennzeichnet.

Herr Voß hat noch ein zweites Verfahren versucht, indem er von den  $n-1$  Gleichungen

$$x_{11} x_{l1} + x_{12} x_{l2} + \cdots + x_{1, n-1} x_{l, n-1} = a_{1l} - x_{1n} x_{ln} = \dot{a}_{1l},$$

$l = 2, 3, \cdots, n$

ausgeht und dann aus

$$x_{11}^2 + x_{12}^2 + \cdots + x_{1n}^2 = a_{11}$$

$x_{1n}$  bestimmt und analog mit den weiteren Gleichungen verfährt. Auch von dieser Methode gilt ähnliches wie oben.

Von Anfang an hatte mich Herr Voß zu diesen seinen letzten Untersuchungen herangezogen und ihre Durchführung mir ans Herz gelegt. Auf Veranlassung des Herrn W. v. Dyck habe ich die Untersuchungen aufgenommen und glaube sie nunmehr zu einem befriedigenden Abschluß gebracht zu haben.

Es handelt sich in der vorliegenden Arbeit um die etwas erweiterte Aufgabe:

Die  $n^2$  Unbekannten

$$x_{11}, x_{12}, \dots, x_{n,n}$$

aus den  $\frac{n(n+1)}{2}$  Gleichungen

$$x_{k1} x_{l1} + x_{k2} x_{l2} + \dots + x_{kn} x_{ln} = a_{kl},$$

$$k = 1, 2, \dots, n,$$

$$l = 1, 2, \dots, n$$

mittels einer Kette von linearen Gleichungen rational durch  $\frac{n(n-1)}{2}$  Parameter darzustellen.

Es gelingt dies in übersichtlicher Weise unter Benützung der Beziehungen:

$$x_{11} \Delta_1 + x_{12} \Delta_2 + \dots + x_{1n} \Delta_n = \Delta,$$

$$x_{21} \Delta_1 + x_{22} \Delta_2 + \dots + x_{2,n-1} \Delta_{n-1} = \Delta,$$

$$\dots$$

Im Folgenden sind die Fälle  $n = 2, 3, 4, 5$  explizit behandelt und daraufhin wird der allgemeine Fall  $n > 5$  gekennzeichnet.

### § 1.

$$n = 2.$$

Die Veränderlichen  $x_1, x_2, y_1, y_2$  sind zu bestimmen aus:

$$x_1^2 + y_1^2 = a_{11},$$

$$x_1 x_2 + y_1 y_2 = a_{12},$$

$$x_2^2 + y_2^2 = a_{22}.$$

1.  $a_{22} \neq 0$ .

$$(1) \quad x_2 = \sqrt{a_{22}} \frac{1 - \lambda^2}{1 + \lambda^2}, \quad y_2 = \sqrt{a_{22}} \frac{2\lambda}{1 + \lambda^2};$$

$$(2) \quad \Delta = x_1 y_2 - x_2 y_1; \quad \Delta^2 = \begin{vmatrix} x_1^2 + y_1^2 & x_1 x_2 + y_1 y_2 \\ x_1 x_2 + y_1 y_2 & x_2^2 + y_2^2 \end{vmatrix} \\ = a_{11} a_{22} - a_{12}^2.$$

$x_1, y_1$  ergeben sich aus den linearen Gleichungen:

$$\begin{aligned}x_1 x_2 + y_1 y_2 &= a_{12}, \\x_1 y_2 - y_1 x_2 &= \Delta ;\end{aligned}$$

man erhält:

$$(3) \quad \begin{cases} x_1 = \frac{1}{a_{22}}(a_{12} x_2 + \Delta y_2) = \frac{1}{\sqrt{a_{22}(1+\lambda^2)}}(a_{12}(1-\lambda^2) + 2\Delta\lambda), \\ y_1 = \frac{1}{a_{22}}(a_{12} y_2 - \Delta x_2) = \frac{1}{\sqrt{a_{22}(1+\lambda^2)}}(2a_{12}\lambda - \Delta(1-\lambda^2)). \end{cases}$$

Man verifiziert leicht, daß in der Tat die gegebenen Gleichungen durch (1) und (3) erfüllt sind:

$$\begin{aligned}x_1^2 + y_1^2 &= \frac{1}{a_{22}} \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ \Delta x_2 - a_{12} y_2 & a_{12} x_2 + \Delta y_2 \end{vmatrix} = \frac{1}{a_{22}} (\Delta^2 + a_{12}^2) = a_{11}; \\ x_1 x_2 + y_1 y_2 &= \frac{1}{a_{22}} \begin{vmatrix} x_2 & y_2 \\ \Delta x_2 - a_{12} y_2 & a_{12} x_2 + \Delta y_2 \end{vmatrix} = a_{12}.\end{aligned}$$

2.  $a_{22} = 0, a_{11} = 0^1$ ).

$$(4) \quad y_1 = i x_1, \quad y_2 = j x_2, \quad j^2 = i^2 = -1.$$

Aus der 2. Gleichung  $x_1 x_2 + y_1 y_2 = a_{12}$  kommt dann:

$$(5) \quad x_1 x_2 (1 + ij) = a_{12}.$$

Ist  $a_{12} \neq 0$ , so muß  $ij = 1$  sein; ist  $a_{12} = 0$ , so erhält man für  $i \cdot j = -1$  die beiden Parameter  $x_1, x_2$ .

## § 2.

$$n = 3.$$

Die Veränderlichen  $x_k, y_k, z_k$  ( $k = 1, 2, 3$ ) sind zu bestimmen aus den Gleichungen:

$$A) \quad \begin{cases} x_1^2 + y_1^2 + z_1^2 = a_{11}, \\ x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2 = a_{12}, \\ x_1 x_3 + y_1 y_3 + z_1 z_3 = a_{13}; \end{cases} \quad B) \quad \begin{cases} x_2^2 + y_2^2 + z_2^2 = a_{22}, \\ x_2 x_3 + y_2 y_3 + z_2 z_3 = a_{23}, \\ x_3^2 + y_3^2 + z_3^2 = a_{33}. \end{cases}$$

<sup>1)</sup>  $a_{22} = 0, a_{11} \neq 0$  erledigt sich durch Vertauschung von  $x_2, y_2$  mit  $x_1, y_1$  nach 1.

I. Aus den Gleichungen B) erhalten wir durch die Substitution

$$(1) \quad \dot{a}_{22} = a_{22} - z_2^2, \quad \dot{a}_{23} = a_{23} - z_2 z_3, \quad \dot{a}_{33} = a_{33} - z_3^2$$

das System:

$$B') \quad \begin{cases} x_2^2 + y_2^2 = \dot{a}_{22}, \\ x_2 x_3 + y_2 y_3 = \dot{a}_{23}, \\ x_3^2 + y_3^2 = \dot{a}_{33}, \end{cases}$$

das sich nach § 1 unmittelbar behandeln läßt. Wir setzen:

$$(2) \quad \dot{\Delta} = x_2 y_3 - x_3 y_2, \quad \dot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} & z_2 \\ a_{23} & a_{33} & z_3 \\ z_2 & z_3 & 1 \end{vmatrix}$$

und haben die folgenden Fälle zu unterscheiden.

1.  $\dot{a}_{33} \neq 0$ .

$$(3) \quad \begin{cases} x_2 = \frac{1}{\dot{a}_{33}} (\dot{a}_{23} x_3 + \dot{\Delta} y_3), \\ y_2 = \frac{1}{\dot{a}_{33}} (\dot{a}_{23} y_3 - \dot{\Delta} x_3). \end{cases}$$

a)  $a_{33} \neq 0$ ,  $D = a_{22} a_{33} - a_{23}^2 \neq 0$ .

$$(4) \quad x_3 = \sqrt{a_{33}} \frac{2(1-\lambda^2)\mu}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)}, \quad y_3 = \sqrt{a_{33}} \frac{4\lambda\mu}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)}, \\ z_3 = \sqrt{a_{33}} \frac{1-\mu^2}{1+\mu^2};$$

$$\dot{\Delta} = \frac{1}{\sqrt{a_{33}}} \sqrt{D \cdot \dot{a}_{33} - (a_{33} z_2 - a_{23} z_3)^2} = \sqrt{D} \frac{4\mu\nu}{(1+\mu^2)(1+\nu^2)},$$

$$a_{33} z_2 - a_{23} z_3 = \sqrt{\dot{a}_{33} \cdot D} \frac{1-\nu^2}{1+\nu^2},$$

$$(5) \quad \begin{cases} z_2 = \frac{1}{\sqrt{a_{33}}} \frac{a_{23}(1-\mu^2)(1+\nu^2) + 2\sqrt{D}\mu(1-\nu^2)}{(1+\mu^2)(1+\nu^2)}, \\ y_2 = \frac{a_{23}}{\sqrt{a_{33}}} \frac{4\lambda\mu}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)} \\ \frac{2\sqrt{D}(1-\lambda^2)(1+\mu^2)\nu + \lambda(1-\mu^2)(1-\nu^2)}{\sqrt{a_{33}}(1+\lambda^2)(1+\mu^2)(1+\nu^2)}, \end{cases}$$

$$\left\{ \begin{aligned} x_2 &= \frac{a_{23}}{\sqrt{a_{33}}} \frac{2(1-\lambda^2)\mu}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)} \\ &+ \frac{\sqrt{D}}{\sqrt{a_{33}}} \frac{4\lambda(1+\mu^2)\nu - (1-\lambda^2)(1-\mu^2)(1-\nu^2)}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)(1+\nu^2)}. \end{aligned} \right.$$

b)  $a_{33} \neq 0$ ,  $D = 0$ .

$x_3, y_3, z_3$  wie in (4);

$$\dot{\Delta} = \frac{i}{\sqrt{a_{33}}} (a_{33} z_2 - a_{23} z_3) = 2i a_{23} \frac{\mu \nu}{1 + \mu^2},$$

$$(6) \left\{ \begin{aligned} z_2 &= \frac{a_{23}}{\sqrt{a_{33}}} \frac{1 - \mu^2 + 2\mu\nu}{1 + \mu^2}, \\ y_2 &= \frac{a_{23}}{\sqrt{a_{33}}} \frac{2\lambda((-1 + \mu^2)\nu + 2\mu) - i(1 - \lambda^2)(1 + \mu^2)\nu}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)}, \\ x_2 &= \frac{a_{23}}{\sqrt{a_{33}}} \frac{(1 - \lambda^2)((-1 + \mu^2)\nu + 2\mu) + 2i\lambda(1 + \mu^2)\nu}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)}. \end{aligned} \right.$$

c)  $a_{33} = 0$ ,  $a_{22} \neq 0$ ,  $a_{23} \neq 0$ .

Vertauschung von  $x_2, y_2, z_2$  und  $x_3, y_3, z_3$  in a).

d)  $a_{33} = a_{23} = 0$ ,  $a_{22} \neq 0$ .

$$(7) \quad x_3 = \frac{i(1-\lambda^2)\mu}{1+\lambda^2}, \quad y_3 = \frac{2i\lambda\mu}{1+\lambda^2}, \quad z_3 = \mu;$$

$$\dot{\Delta} = i\sqrt{a_{22}}\mu,$$

$$(8) \quad z_2 = i\sqrt{a_{22}}\nu, \quad y_2 = -\sqrt{a_{22}} \frac{2\lambda\nu + 1 - \lambda^2}{1 + \lambda^2}, \quad x_2 = \sqrt{a_{22}} \frac{2\lambda - (1 - \lambda^2)\nu}{1 + \lambda^2}.$$

e)  $a_{33} = a_{22} = 0$ ,  $a_{23} \neq 0$ .

$x_3, y_3, z_3$  wie in (7);

$$\dot{\Delta} = \frac{2i a_{23} \nu}{1 + \nu^2},$$

$$z_2 = \frac{a_{23}}{2\mu} \left( \frac{1 - \nu^2}{1 + \nu^2} \right)^2,$$

$$y_2 = -\frac{a_{23}(i\lambda(1+6v^2+v^4)+2(1-\lambda^2)(1+v^2)v)}{(1+\lambda^2)\mu(1+v^2)^2},$$

$$x_2 = -\frac{a_{23}(i(1-\lambda^2)(1+6v^2+v^4)-8\lambda(1+v^2)v)}{2(1+\lambda^2)\mu(1+v^2)^2}.$$

f)  $a_{22} = a_{23} = a_{33} = 0.$

$x_3, y_3, z_3$  wie in (7);  $\dot{\Delta} = 0;$

$$z_2 = v, y_2 = \frac{2i\lambda v}{1+\lambda^2}, x_2 = \frac{i(1-\lambda^2)v}{1+\lambda^2}.$$

2.  $\dot{a}_{33} = 0.$

(9)  $x_3 = i\mu, y_3 = \mu, z_3 = \sqrt{a_{33}};$

$$(y_2 + ix_2)\mu = \dot{a}_{23}, (y_2 - ix_2)\dot{a}_{23} = \dot{a}_{22}\mu.$$

a)  $\dot{a}_{23} \neq 0.$

(10) 
$$z_2 = v, y_2 = \frac{(a_{23} - \sqrt{a_{33}}v)^2 + \mu^2(a_{22} - v^2)}{2\mu(a_{23} - \sqrt{a_{33}}v)},$$

$$x_2 = i\frac{\mu^2(a_{22} - v^2) - (a_{23} - \sqrt{a_{33}}v)^2}{2\mu(a_{23} - \sqrt{a_{33}}v)}.$$

b)  $\dot{a}_{23} = 0.$

(11)  $z_2 = \sqrt{a_{22}}, y_2 = v, x_2 = iv; a_{22} a_{33} = a_{23}^2.$

II. Die Gleichungen A) bestimmen  $x_1, y_1, z_1$  rational durch die Parameter. Wir gehen aus von der Determinante:

$$(12) \quad \Delta = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = x_1 \Delta_1 + y_1 \Delta_2 + z_1 \Delta_3; \quad \Delta^2 = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{vmatrix};$$

die Determinanten

$$(13) \quad \Delta_1 = \begin{vmatrix} y_2 & z_2 \\ y_3 & z_3 \end{vmatrix}, \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} z_2 & x_2 \\ z_3 & x_3 \end{vmatrix}, \quad \Delta_3 = \dot{\Delta} = \begin{vmatrix} x_2 & y_2 \\ x_3 & y_3 \end{vmatrix}$$

sind rational durch die Parameter darstellbar.

1. Aus (12) und der 2. und 3. Gleichung A) ergeben sich sofort  $x_1, y_1, z_1$  für



$$(14) \quad D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = \Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \Delta_3^2 = \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{23} & a_{33} \end{vmatrix} \neq 0.^1)$$

Man erhält:

$$(15) \quad \begin{cases} D x_1 = \begin{vmatrix} \Delta & \Delta_2 & \Delta_3 \\ a_{12} & y_2 & z_2 \\ a_{13} & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = \Delta \Delta_1 - \begin{vmatrix} 0 & x_2 & x_3 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{vmatrix}^{2)} \\ D y_1 = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta & \Delta_3 \\ x_2 & a_{12} & z_2 \\ x_3 & a_{13} & z_3 \end{vmatrix} = \Delta \Delta_2 - \begin{vmatrix} 0 & y_2 & y_3 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{vmatrix} \\ D z_1 = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta \\ x_2 & y_2 & a_{12} \\ x_3 & y_3 & a_{13} \end{vmatrix} = \Delta \Delta_3 - \begin{vmatrix} 0 & z_2 & z_3 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{vmatrix} \end{cases}$$

Man überzeugt sich leicht, daß in der Tat die Gleichungen A) damit erfüllt sind. Es wird nämlich:

$$(x_1^2 + y_1^2 + z_1^2) D = - \begin{vmatrix} 0 & x_1 & y_1 & z_1 \\ \Delta & \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 \\ a_{12} & x_2 & y_2 & z_2 \\ a_{13} & x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} -a_{11} & x_1 & y_1 & z_1 \\ 0 & \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 \\ 0 & x_2 & y_2 & z_2 \\ 0 & x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = a_{11} D,$$

$$(x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2) D = - \begin{vmatrix} 0 & x_2 & y_2 & z_2 \\ \Delta & \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 \\ a_{12} & x_2 & y_2 & z_2 \\ a_{13} & x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = a_{12} D,$$

$$(x_1 x_3 + y_1 y_3 + z_1 z_3) D = - \begin{vmatrix} 0 & x_3 & y_3 & z_3 \\ \Delta & \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 \\ a_{12} & x_2 & y_2 & z_2 \\ a_{13} & x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = a_{13} D.$$

<sup>1)</sup> Es wird nämlich:  $D^2 = D \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{23} & a_{33} \end{vmatrix}$ .

<sup>2)</sup>  $\begin{vmatrix} 0 & \Delta_2 & \Delta_3 \\ a_{12} & y_2 & z_2 \\ a_{13} & y_3 & z_2 \end{vmatrix} \Delta_1 = \begin{vmatrix} 0 & -\Delta_1 x_2 & -\Delta_1 x_3 \\ a_{12} & a_{22} - x_2^2 & a_{23} - x_2 x_3 \\ a_{13} & a_{23} - x_2 x_3 & a_{33} - x_3^2 \end{vmatrix} = -\Delta_1 \begin{vmatrix} 0 & x_2 & x_3 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{vmatrix}$ .

2. Ist  $D = 0$ , also:

$$(16) \quad a_{22} a_{33} - a_{23}^2 = 0,$$

so erhält man zunächst aus den beiden Gleichungen

$$x_1 x_2 + y_1 y_2 = a_{12} - z_1 z_2 = \dot{a}_{12},$$

$$x_1 x_3 + y_1 y_3 = a_{13} - z_1 z_3 = \dot{a}_{13}$$

unter der Annahme  $\dot{\Delta} \neq 0$  für  $x_1, y_1$ :

$$(17) \quad \left\{ \begin{array}{l} \dot{\Delta} x_1 = \begin{vmatrix} \dot{a}_{12} y_2 \\ \dot{a}_{13} y_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{12} y_2 z_2 \\ a_{13} y_3 z_3 \\ z_1 & 0 & 1 \end{vmatrix}, \\ \dot{\Delta} y_1 = \begin{vmatrix} x_2 \dot{a}_{12} \\ x_3 \dot{a}_{13} \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} a_{12} x_2 z_2 \\ a_{13} x_3 z_3 \\ z_1 & 0 & 1 \end{vmatrix}, \end{array} \right.$$

somit:

$$\dot{\Delta}^2 x_1 = \begin{vmatrix} a_{12} y_2 z_2 \\ a_{13} y_3 z_3 \\ z_1 & 0 & 1 \end{vmatrix} \dot{\Delta} = \begin{vmatrix} x_2 x_3 & 0 & 1 \\ a_{12} a_{13} z_1 & 0 & \\ a_{22} a_{23} z_2 x_2 \\ a_{23} a_{33} z_3 x_3 \end{vmatrix},$$

$$\dot{\Delta}^2 y_1 = - \begin{vmatrix} a_{12} x_2 z_2 \\ a_{13} x_3 z_3 \\ z_1 & 0 & 1 \end{vmatrix} \dot{\Delta} = - \begin{vmatrix} y_2 y_3 & 0 & 1 \\ a_{12} a_{13} z_1 & 0 & \\ a_{22} a_{23} z_2 y_2 \\ a_{23} a_{33} z_3 y_3 \end{vmatrix}.$$

Aus (17) folgt:

$$\begin{aligned} \dot{\Delta}^2 (x_1^2 + y_1^2) &= \dot{\Delta} \left( x_1 \begin{vmatrix} \dot{a}_{12} y_2 \\ \dot{a}_{13} y_3 \end{vmatrix} + y_1 \begin{vmatrix} x_2 \dot{a}_{12} \\ x_3 \dot{a}_{13} \end{vmatrix} \right) = - \dot{\Delta} \begin{vmatrix} 0 & x_1 y_1 \\ \dot{a}_{12} x_2 y_2 \\ \dot{a}_{13} x_3 y_3 \end{vmatrix} \\ &= - \begin{vmatrix} \dot{a}_{11} & 2 \dot{a}_{12} & 2 \dot{a}_{13} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} \\ \dot{a}_{13} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} \end{vmatrix} = \dot{a}_{11} \begin{vmatrix} \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} \end{vmatrix}, \end{aligned}$$

da  $x_1^2 + y_1^2 = \dot{a}_{11}$  sein soll. Man erhält also für  $z_1$  die Gleichung:

$$\begin{vmatrix} \dot{a}_{11} & \dot{a}_{12} & \dot{a}_{13} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} \\ \dot{a}_{13} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & z_1 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & z_2 \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & z_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 & 1 \end{vmatrix} = 0;$$

unter der Annahme, daß

$$D' = \begin{vmatrix} a_{23} & a_{12} \\ a_{33} & a_{13} \end{vmatrix} \neq 0; \quad D'' = \begin{vmatrix} a_{12} & a_{22} \\ a_{13} & a_{23} \end{vmatrix} \neq 0;$$

folgt hieraus  $\left( \text{Multiplikation mit } D'' = \begin{vmatrix} D & D' & D'' & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \right):$

$$\begin{vmatrix} \Delta^2 & 0 & 0 & Dz_1 + D'z_2 + D''z_3 \\ a_{11} & a_{12} & a_{13} & z_1 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & z_2 \\ z_1 & z_2 & z_3 & 1 \end{vmatrix} = 0,$$

also:

$$(18) \quad (Dz_1 + D'z_2 + D''z_3) \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{vmatrix} - \Delta^2 \begin{vmatrix} a_{12} & a_{13} & z_1 \\ a_{22} & a_{23} & z_2 \\ z_2 & z_3 & 1 \end{vmatrix} = 0;$$

da  $D = 0$  ist, so ist das eine lineare Gleichung für  $z_1$ ; setzt man:

$$a_{22} = \alpha^2, \quad a_{23} = \alpha\beta, \quad a_{33} = \beta^2,$$

so ergibt (18):

$$2(\alpha a_{13} - \beta a_{12})(\alpha z_3 - \beta z_2)z_1 - a_{11}(\alpha z_3 - \beta z_2)^2 + (a_{12}z_3 - a_{13}z_2)^2 - (\alpha a_{13} - \beta a_{12})^2 = 0.$$

Da nach Voraussetzung

$$\Delta^2 = -(\alpha z_3 - \beta z_2)^2, \quad D' = \beta(\alpha a_{13} - \beta a_{12}), \quad D'' = \alpha(\beta a_{12} - \alpha a_{13})$$

nicht verschwinden, ist aus (18)  $z_1$  eindeutig bestimmt. Ist aber  $D'' = 0$ , was für  $\alpha \neq 0$ ,  $\beta \neq 0$  genau dann eintritt, wenn  $\alpha a_{13} - \beta a_{12} = 0$  wird, somit  $D' = 0$  nach sich zieht, so ist (18) für alle Werte von  $z_1$  erfüllt; in diesem Falle tritt  $z_1$  als weiterer Parameter auf.

Ist  $\Delta = 0$ ,  $\alpha \neq 0$ ,  $\beta \neq 0$ , so bestimme man  $x_1, y_1$  aus den Gleichungen:

$$(19) \quad \begin{cases} x_1 x_2 + y_1 y_2 = a_{12} - z_1 z_2 = \dot{a}_{12}, \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 = \Delta_3'', \end{cases}$$

$$\Delta_3''^2 = \begin{vmatrix} \dot{a}_{11} & \dot{a}_{12} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} z_1 & z_2 & 1 \\ a_{11} & a_{12} & z_1 \\ a_{12} & a_{22} & z_2 \end{vmatrix};$$

für  $\dot{a}_{22} \neq 0$  erhält man:

$$(20) \quad \begin{cases} \dot{a}_{22} x_1 = \dot{a}_{12} x_2 + \Delta_3'' y_2, \\ \dot{a}_{22} y_1 = \dot{a}_{12} y_2 - \Delta_3'' x_2; \end{cases}$$

hieraus folgt unmittelbar:

$$\dot{a}_{22}^2 (x_1^2 + y_1^2) = \dot{a}_{12}^2 \dot{a}_{22} + \Delta_3''^2 \dot{a}_{22} = \dot{a}_{11} \dot{a}_{22}^2,$$

also:

$$x_1^2 + y_1^2 + z_1^2 = a_{11};$$

ferner wird:

$$\dot{a}_{22} (x_1 x_3 + y_1 y_3) = \dot{a}_{12} \dot{a}_{23},$$

also:

$$\dot{a}_{22} \dot{a}_{13} - \dot{a}_{12} \dot{a}_{23} = \begin{vmatrix} z_2 & z_3 & 1 \\ a_{22} & a_{23} & z_2 \\ a_{12} & a_{13} & z_3 \end{vmatrix} = 0,$$

was für  $z_3 \neq 0$  auf  $\alpha a_{13} - \beta a_{12} = 0$  oder  $a_{22} a_{13} - a_{12} a_{23} = 0$  führt. Man überzeugt sich leicht, daß bei Berücksichtigung der in I gefundenen Werte

$$(21) \quad \begin{cases} x_3 = \frac{2\beta\lambda(1-\mu^2)}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)}, & y_3 = \frac{4\beta\lambda\mu}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)}, & z_3 = \beta \frac{1-\lambda^2}{1+\lambda^2}; \\ x_2 = \frac{2\alpha\lambda(1-\mu^2)}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)}, & y_2 = \frac{4\alpha\lambda\mu}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)}, & z_2 = \alpha \frac{1-\lambda^2}{1+\lambda^2} \end{cases}$$

die Gleichungen (17) erfüllt sind.  $z_1, \Delta_3''$  lassen sich analog wie früher durch einen Parameter rational darstellen.

Die weiteren besonderen Fälle erledigen sich nach I unmittelbar.

Anmerkung.

Im Falle

$$\begin{aligned} a_{11} &= a_{22} = a_{33} = 1, \\ a_{12} &= a_{13} = a_{23} = 0 \end{aligned}$$

führen die Formeln (4), (5), (15) unmittelbar auf die Cayley'schen Formeln.

## § 3.

$$n = 4.$$

Wir haben die 3 Gruppen von Gleichungen:

$$A) x_1 x_i + y_1 y_i + z_1 z_i + t_1 t_i = a_{1i}, \quad i = 1, 2, 3, 4.$$

$$B) x_2 x_k + y_2 y_k + z_2 z_k + t_2 t_k = a_{2k}, \quad k = 2, 3, 4.$$

$$C) \begin{cases} x_3^2 + y_3^2 + z_3^2 + t_3^2 = a_{33}, \\ x_3 x_4 + y_3 y_4 + z_3 z_4 + t_3 t_4 = a_{34}, \\ x_4^2 + y_4^2 + z_4^2 + t_4^2 = a_{44}. \end{cases}$$

Nach § 1 ist C) zu lösen. Sei  $a_{44} \neq 0$ ; dann setze man:

$$(1) \begin{cases} x_4 = \sqrt{a_{44}} \frac{8\lambda\mu\nu}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)(1+\nu^2)}, & y_4 = \sqrt{a_{44}} \frac{4\lambda\mu(1-\nu^2)}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)(1+\nu^2)}, \\ z_4 = \sqrt{a_{44}} \frac{2\lambda(1-\mu^2)}{(1+\lambda^2)(1+\mu^2)}, & t_4 = \sqrt{a_{44}} \frac{1-\lambda^2}{1+\lambda^2}; \end{cases}$$

$x_3, y_3$  sind dann aus den beiden Gleichungen

$$(2) \begin{cases} x_3^2 + y_3^2 = a_{33} - z_3^2 - t_3^2 = \ddot{a}_{33}, \\ x_3 x_4 + y_3 y_4 = a_{34} - z_3 z_4 - t_3 t_4 = \ddot{a}_{34} \end{cases}$$

zu bestimmen. Wir bilden:

$$\ddot{\Delta} = \begin{vmatrix} x_3 & y_3 \\ x_4 & y_4 \end{vmatrix}, \quad \ddot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} \ddot{a}_{33} & \ddot{a}_{34} \\ \ddot{a}_{34} & \ddot{a}_{44} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & z_3 \\ \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} & z_4 \\ z_3 & z_4 & 1 \end{vmatrix},$$

wo ist:

$$\dot{a}_{33} = a_{33} - t_3^2, \quad \dot{a}_{34} = a_{34} - t_3 t_4, \quad \dot{a}_{44} = a_{44} - t_4^2; \quad \ddot{a}_{44} = \dot{a}_{44} - z_4^2.$$

Es ergibt sich dann unmittelbar:

$$\begin{aligned} \ddot{\Delta}^2 &= \frac{1}{\ddot{a}_{44}} \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} & \dot{a}_{44} - \dot{a}_{34}^2 & \dot{a}_{34} z_3 \\ & 0 & \dot{a}_{44} z_4 \\ \dot{a}_{44} z_3 & \dot{a}_{34} z_4 & z_4 - 1 \end{vmatrix} \\ &= \frac{1}{\ddot{a}_{44}} \{ \ddot{a}_{44} (\dot{a}_{33} \dot{a}_{44} - \dot{a}_{34}^2) - (\dot{a}_{44} z_3 - \dot{a}_{34} z_4)^2 \}. \end{aligned}$$

Wir setzen:

$$(3) \quad \dot{a}_{44} z_3 - \dot{a}_{34} z_4 = \sqrt{\ddot{a}_{44}} \sqrt{\dot{a}_{33} \dot{a}_{44} - \dot{a}_{34}^2} \frac{1 - \rho^2}{1 + \rho^2};$$

es wird dann:

$$(4) \quad \ddot{\Delta} = \frac{\sqrt{\ddot{a}_{44}}}{\sqrt{\dot{a}_{44}}} \sqrt{\dot{a}_{33} \dot{a}_{44} - \dot{a}_{34}^2} \frac{2\rho}{1 + \rho^2}.$$

In gleicher Weise wird:

$$(5) \quad \begin{aligned} \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix} &= \frac{1}{a_{44}} ((a_{33} a_{44} - a_{34}^2) \dot{a}_{44} - (a_{44} t_3 - a_{34} t_4)^2); \\ a_{44} t_3 - a_{34} t_4 &= \sqrt{a_{33} a_{44} - a_{34}^2} \sqrt{\dot{a}_{44}} \frac{1 - \sigma^2}{1 + \sigma^2} \\ &= \sqrt{a_{33} a_{44} - a_{34}^2} \sqrt{a_{44}} \frac{2\lambda(1 - \sigma^2)}{(1 + \lambda^2)(1 + \sigma^2)}, \end{aligned}$$

$$(6) \quad \begin{aligned} \sqrt{\dot{a}_{33} \dot{a}_{44} - \dot{a}_{34}^2} &= \frac{\sqrt{a_{33} a_{44} - a_{34}^2}}{\sqrt{a_{44}}} \sqrt{\dot{a}_{44}} \frac{2\sigma}{1 + \sigma^2} \\ &= \sqrt{a_{33} a_{44} - a_{34}^2} \frac{4\lambda\sigma}{(1 + \lambda^2)(1 + \sigma^2)}; \end{aligned}$$

aus (3) und (4) kommt nun:

$$(7) \quad \left\{ \begin{aligned} \ddot{\Delta} &= \frac{16 \sqrt{a_{33} a_{44} - a_{34}^2} \lambda \mu \rho \sigma}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)(1 + \rho^2)(1 + \sigma^2)}, \\ \dot{a}_{44} z_3 - \dot{a}_{34} z_4 &= \frac{16 \sqrt{a_{44}} \sqrt{a_{33} a_{44} - a_{34}^2} \lambda^2 \mu \sigma (1 - \rho^2)}{(1 + \lambda^2)^2 (1 + \mu^2)(1 + \sigma^2)(1 + \rho^2)}. \end{aligned} \right.$$

Aus (5) und (7) sind  $z_3, t_3, \ddot{\Delta}$  rational durch die Parameter  $\lambda, \mu, \nu, \rho, \sigma$  bestimmt.  $x_3, y_3$  erhält man aus den beiden linearen Gleichungen:

$$\begin{aligned} x_3 x_4 + y_3 y_4 &= \ddot{a}_{34}, \\ x_3 y_4 - x_4 y_3 &= \ddot{\Delta}; \end{aligned}$$

es kommt:

$$(8) \quad \begin{cases} x_3 \ddot{a}_{44} = \ddot{a}_{34} x_4 + \ddot{\Delta} y_4, \\ y_3 \ddot{a}_{44} = \ddot{a}_{34} y_4 - \ddot{\Delta} x_4. \end{cases}$$

Aus C) bestimmen sich  $x_2, y_2, z_2$  nach § 2; wir schreiben:

$$C') \quad \begin{cases} x_2^2 + y_2^2 + z_2^2 = a_{22} - t_2^2 = \dot{a}_{22}, \\ x_2 x_3 + y_2 y_3 + z_2 z_3 = a_{23} - t_2 t_3 = \dot{a}_{23}, \\ x_2 x_4 + y_2 y_4 + z_2 z_4 = a_{24} - t_2 t_4 = \dot{a}_{24}. \end{cases}$$

Die Determinante ist:

$$(9) \quad \dot{\Delta} = \begin{vmatrix} x_2 y_2 z_2 \\ x_3 y_3 z_3 \\ x_4 y_4 z_4 \end{vmatrix}; \quad \dot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} \dot{a}_{22} \dot{a}_{23} \dot{a}_{24} \\ \dot{a}_{23} \dot{a}_{33} \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{24} \dot{a}_{34} \dot{a}_{44} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{22} a_{23} a_{24} t_2 \\ a_{23} a_{33} a_{34} t_3 \\ a_{24} a_{34} a_{44} t_4 \\ t_2 t_3 t_4 1 \end{vmatrix}.$$

Wir setzen:

$$D_1 = \begin{vmatrix} a_{33} & a_{34} \\ a_{34} & a_{44} \end{vmatrix}, \quad D_2 = \begin{vmatrix} a_{34} & a_{23} \\ a_{44} & a_{24} \end{vmatrix}, \quad D_3 = \begin{vmatrix} a_{23} & a_{33} \\ a_{24} & a_{34} \end{vmatrix}, \quad D = \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{vmatrix};$$

dann wird für  $D_1 \neq 0$ :

$$\begin{aligned} \dot{\Delta}^2 &= \frac{1}{D_1} \begin{vmatrix} D & a_{23} & a_{24} & t_2 \\ 0 & a_{33} & a_{34} & t_3 \\ 0 & a_{34} & a_{44} & t_4 \\ D_1 t_2 + D_2 t_3 + D_3 t_4 & t_3 & t_4 & 1 \end{vmatrix} \\ &= \frac{1}{D_1} \left( D \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix} - (D_1 t_2 + D_2 t_3 + D_3 t_4)^2 \right). \end{aligned}$$

Der Ansatz

$$(10) \quad D_1 t_2 + D_2 t_3 + D_3 t_4 = \sqrt{D} \sqrt{\dot{a}_{33} \dot{a}_{44} - \dot{a}_{34}^2} \frac{1 - \tau^2}{1 + \tau^2} \\ = 4 \sqrt{D \cdot D_1} \frac{\lambda \sigma (1 - \tau^2)}{(1 + \lambda^2)(1 + \sigma^2)(1 + \tau^2)}$$

ergibt für  $\dot{\Delta}$ :

$$(11) \quad \dot{\Delta} = \frac{8 \sqrt{D} \lambda \cdot \sigma \cdot \tau}{(1 + \lambda^2)(1 + \sigma^2)(1 + \tau^2)},$$

womit  $t_2, \dot{\Delta}$  rational durch die Parameter  $\lambda, \sigma, \tau$  ausgedrückt sind.  $x_2, y_2, z_2$  bestimmen sich nun aus den linearen Gleichungen:

$$(12) \quad \begin{cases} x_2 \dot{\Delta}_1 + y_2 \dot{\Delta}_2 + z_2 \dot{\Delta}_3 = \dot{\Delta}, \\ x_2 x_3 + y_2 y_3 + z_2 z_3 = \dot{a}_{23}, \\ x_2 x_4 + y_2 y_4 + z_2 z_4 = \dot{a}_{24}, \end{cases}$$

wo

$$(13) \quad \dot{\Delta}_1 = \begin{vmatrix} y_3 & z_3 \\ y_4 & z_4 \end{vmatrix}, \quad \dot{\Delta}_2 = \begin{vmatrix} z_3 & x_3 \\ z_4 & x_4 \end{vmatrix}, \quad \dot{\Delta}_3 = \ddot{\Delta}$$

rational durch die Parameter ausdrückbar sind. Die Determinante des Systems (12) ist:

$$(14) \quad \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1 & \dot{\Delta}_2 & \dot{\Delta}_3 \\ x_3 & y_3 & z_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 \end{vmatrix} = \dot{\Delta}_1^2 + \dot{\Delta}_2^2 + \dot{\Delta}_3^2 = \dot{a}_{33} \dot{a}_{44} - \dot{a}_{34}^2,$$

$$\left( \dot{D}^2 = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1^2 + \dot{\Delta}_2^2 + \dot{\Delta}_3^2 & 0 & 0 \\ 0 & \dot{a}_{33} \dot{a}_{34} \\ 0 & \dot{a}_{34} \dot{a}_{34} \end{vmatrix} = \dot{D} \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix} \right)$$

die sich ebenfalls durch die Parameter rational darstellen läßt. Für  $\dot{D} \neq 0$  kommt somit:

$$(15) \quad \left\{ \begin{array}{l} x_2 \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta} & \dot{\Delta}_2 & \dot{\Delta}_3 \\ \dot{a}_{23} & y_3 & z_3 \\ \dot{a}_{24} & y_4 & z_4 \end{vmatrix} = \dot{\Delta} \dot{\Delta}_1 - \begin{vmatrix} 0 & x_3 & x_4 \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix}, \\ y_2 \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1 & \dot{\Delta} & \dot{\Delta}_3 \\ x_3 & \dot{a}_{23} & z_3 \\ x_4 & \dot{a}_{24} & z_4 \end{vmatrix} = \dot{\Delta} \dot{\Delta}_2 - \begin{vmatrix} 0 & y_3 & y_4 \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix}, \\ z_2 \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1 & \dot{\Delta}_3 & \dot{\Delta} \\ x_3 & y_3 & \dot{a}_{23} \\ x_4 & y_4 & \dot{a}_{24} \end{vmatrix} = \dot{\Delta} \dot{\Delta}_3 - \begin{vmatrix} 0 & z_3 & z_4 \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix}. \end{array} \right.$$

Von der Behandlung der Ausnahmefälle in C) und B) sehen wir ab; sie geschieht ganz analog wie in § 1 bzw. § 2.

Aus A) ergeben sich  $x_1, y_1, z_1, t_1$  mittels der Determinante:

$$\Delta = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 & t_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 & t_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 & t_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 & t_4 \end{vmatrix} = x_1 \Delta_1 + y_1 \Delta_2 + z_1 \Delta_3 + t_1 \Delta_4,$$

$$\Delta^2 = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{vmatrix};$$



$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} y_2 & z_2 & t_2 \\ y_3 & z_3 & t_3 \\ y_4 & z_4 & t_4 \end{vmatrix}, \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} z_2 & t_2 & x_2 \\ z_3 & t_3 & x_3 \\ z_4 & t_4 & x_4 \end{vmatrix}, \quad \Delta_3 = \begin{vmatrix} t_2 & x_2 & y_2 \\ t_3 & x_3 & y_3 \\ t_4 & x_4 & y_4 \end{vmatrix}, \quad \Delta_4 = \begin{vmatrix} x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 \end{vmatrix}.$$

Die 4 linearen Gleichungen

$$(16) \quad \begin{cases} x_1 \Delta_1 + y_1 \Delta_2 + z_1 \Delta_3 + t_1 \Delta_4 = \Delta, \\ x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2 + t_1 t_2 = a_{12}, \\ x_1 x_3 + y_1 y_3 + z_1 z_3 + t_1 t_3 = a_{13}, \\ x_1 x_4 + y_1 y_4 + z_1 z_4 + t_1 t_4 = a_{14} \end{cases}$$

mit der Determinante

$$\begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 & \Delta_4 \\ x_2 & y_2 & z_2 & t_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 & t_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 & t_4 \end{vmatrix} = \Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \Delta_3^2 + \Delta_4^2 = D \neq 0$$

$$\left( (\Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \Delta_3^2 + \Delta_4^2)^2 = \begin{vmatrix} \Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \Delta_3^2 + \Delta_4^2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ 0 & a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ 0 & a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{vmatrix} \right)$$

$$= (\Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \Delta_3^2 + \Delta_4^2) D$$

liefern:

$$(17) \quad \begin{cases} x_1 D = \begin{vmatrix} \Delta & \Delta_2 & \Delta_3 & \Delta_4 \\ a_{12} & y_2 & z_2 & t_2 \\ a_{13} & y_3 & z_3 & t_3 \\ a_{14} & y_4 & z_4 & t_4 \end{vmatrix} = \Delta \Delta_1 - \begin{vmatrix} 0 & x_2 & x_3 & x_4 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{vmatrix}, \\ y_1 D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta & \Delta_3 & \Delta_4 \\ x_2 & a_{12} & y_2 & t_2 \\ x_3 & a_{13} & y_3 & t_3 \\ x_4 & a_{14} & y_4 & t_4 \end{vmatrix} = \Delta \Delta_2 - \begin{vmatrix} 0 & y_2 & y_3 & y_4 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{vmatrix}, \\ z_1 D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta & \Delta_4 \\ x_2 & y_2 & a_{12} & t_2 \\ x_3 & y_3 & a_{13} & t_3 \\ x_4 & y_4 & a_{14} & t_4 \end{vmatrix} = \Delta \Delta_3 - \begin{vmatrix} 0 & z_2 & z_3 & z_4 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{vmatrix}, \end{cases}$$

$$t_1 D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 & \Delta \\ x_2 y_2 z_2 a_{12} \\ x_3 y_3 z_3 a_{13} \\ x_4 y_4 z_4 a_{14} \end{vmatrix} = \Delta \Delta_4 \begin{vmatrix} 0 & t_2 & t_3 & t_4 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{vmatrix},$$

womit  $x_1, y_1, z_1, t_1$  als rationale Funktionen der Parameter bestimmt sind.

Wird die Determinante  $\Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \Delta_3^2 + \Delta_4^2 = 0$ , was, wie man leicht erkennt,  $D = 0$  erfordert, so ist  $\dot{\Delta} = \Delta_4$  bei entsprechender Modifikation der Gleichung (10) unmittelbar rational durch die Parameter ausdrückbar;  $x_1, y_1, z_1$  bestimmen wir zunächst aus:

$$\begin{aligned} x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2 &= \dot{a}_{12} = a_{12} - t_1 t_2, \\ x_1 x_3 + y_1 y_3 + z_1 z_3 &= \dot{a}_{13} = a_{13} - t_1 t_3, \\ x_1 x_4 + y_1 y_4 + z_1 z_4 &= \dot{a}_{14} = a_{14} - t_1 t_4, \end{aligned}$$

woraus folgt:

$$(18) \quad \begin{cases} x_1 \dot{\Delta} = \begin{vmatrix} \dot{a}_{12} y_2 z_2 \\ \dot{a}_{13} y_3 z_3 \\ \dot{a}_{14} y_4 z_4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{12} y_2 z_2 t_2 \\ a_{13} y_3 z_3 t_3 \\ a_{14} y_4 z_4 t_4 \\ t_1 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}, \\ y_1 \dot{\Delta} = \begin{vmatrix} x_2 \dot{a}_{12} z_2 \\ x_3 \dot{a}_{13} z_3 \\ x_4 \dot{a}_{14} z_4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_2 a_{12} z_2 t_2 \\ x_3 a_{13} z_3 t_3 \\ x_4 a_{14} z_4 t_4 \\ 0 & t_1 & 0 & 1 \end{vmatrix}, \\ z_1 \dot{\Delta} = \begin{vmatrix} x_2 y_2 \dot{a}_{12} \\ x_3 y_3 \dot{a}_{13} \\ x_4 y_4 \dot{a}_{14} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_2 y_2 a_{12} t_2 \\ x_3 y_3 a_{13} t_3 \\ x_4 y_4 a_{14} t_4 \\ 0 & 0 & t_1 & 1 \end{vmatrix}, \end{cases}$$

somit:

$$x_1 \dot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} t_1 & 0 & 0 & 1 \\ a_{12} y_2 z_2 t_2 \\ a_{13} y_3 z_3 t_3 \\ a_{14} y_4 z_4 t_4 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & y_2 z_2 t_2 \\ 0 & y_3 z_3 t_3 \\ 0 & y_4 z_4 t_4 \end{vmatrix}$$

$$= - \begin{vmatrix} 0 & x_2 & x_3 & x_4 & 1 \\ t_1 & a_{12} & a_{13} & a_{14} & 0 \\ t_2 & a_{22} & a_{23} & a_{24} & x_2 \\ t_3 & a_{23} & a_{33} & a_{34} & x_3 \\ t_4 & a_{24} & a_{34} & a_{44} & x_4 \end{vmatrix}$$

u. s. w.;

für  $t_1$  ergibt  $x_1^2 + y_1^2 + z_1^2 + t_1^2 = a_{11}$  die lineare Gleichung:

$$(19) \quad \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & t_1 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & t_2 \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} & t_3 \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} & t_4 \\ t_1 & t_2 & t_3 & t_4 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{aligned} & \left( (x_1^2 + y_1^2 + z_1^2) \dot{\Delta}^2 = \dot{a}_{11} \begin{vmatrix} \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{24} \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix} \right. \\ & = - \begin{vmatrix} x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 0 & x_1 & y_1 & z_1 \\ \dot{a}_{12} & x_2 & y_2 & z_2 \\ \dot{a}_{13} & x_3 & y_3 & z_3 \\ \dot{a}_{14} & x_4 & y_4 & z_4 \end{vmatrix} \\ & = - \begin{vmatrix} 1 & x_1 & y_1 & z_1 \\ 0 & x_2 & y_2 & z_2 \\ 0 & x_3 & y_3 & z_3 \\ 0 & x_4 & y_4 & z_4 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 0 & x_1 & y_1 & z_1 \\ \dot{a}_{12} & x_2 & y_2 & z_2 \\ \dot{a}_{13} & x_3 & y_3 & z_3 \\ \dot{a}_{14} & x_4 & y_4 & z_4 \end{vmatrix} \\ & = - \begin{vmatrix} \dot{a}_{11} & 2\dot{a}_{12} & 2\dot{a}_{13} & 2\dot{a}_{14} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{24} \\ \dot{a}_{13} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{14} & \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix}, \end{aligned}$$

also:

$$2 \begin{vmatrix} \dot{a}_{11} & \dot{a}_{12} & \dot{a}_{13} & \dot{a}_{14} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{24} \\ \dot{a}_{13} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} \\ \dot{a}_{14} & \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} \end{vmatrix} = 0.$$

Die Behandlung der weiteren Ausnahmefälle macht keine Schwierigkeit; wir sehen davon ab.

## § 4.

$$n = 5.$$

Wir haben die 4 Systeme:

$$A) x_1 x_h + y_1 y_h + z_1 z_h + t_1 t_h + v_1 v_h = a_{1h}, \quad h = 1, 2, 3, 4, 5;$$

$$B) x_2 x_l + y_2 y_l + z_2 z_l + t_2 t_l + v_2 v_l = a_{2l}, \quad l = 2, 3, 4, 5;$$

$$C) x_3 x_m + y_3 y_m + z_3 z_m + t_3 t_m + v_3 v_m = a_{3m}, \quad m = 3, 4, 5;$$

$$D) \begin{cases} x_4 x_n + y_4 y_n + z_4 z_n + t_4 t_n + v_4 v_n = a_{4n}, \quad n = 4, 5, \\ x_5^2 + y_5^2 + z_5^2 + t_5^2 + v_5^2 = a_{55}. \end{cases}$$

Aus D) kommt für  $a_{55} \neq 0$ :

$$(1) \quad \begin{cases} x_5 = \sqrt{a_{55}} \frac{16 \lambda \mu \nu \rho}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)(1 + \nu^2)(1 + \rho^2)}, \\ y_5 = \sqrt{a_{55}} \frac{8 \lambda \mu \nu (1 - \rho^2)}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)(1 + \nu^2)(1 + \rho^2)}, \\ z_5 = \sqrt{a_{55}} \frac{4 \lambda \mu (1 - \nu^2)}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)(1 + \nu^2)}, \\ t_5 = \sqrt{a_{55}} \frac{2 \lambda (1 - \mu^2)}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)}, \\ v_5 = \sqrt{a_{55}} \frac{1 - \lambda^2}{1 + \lambda^2}; \end{cases}$$

$$(2) \quad \begin{cases} x_4 x_5 + y_4 y_5 = a_{44} - y_4^2 - t_4^2 - z_4^2 = \ddot{a}_{44}, \\ x_4 y_5 - x_5 y_4 = \ddot{\Delta}, \end{cases}$$

wo ( $\ddot{a}_{55} \neq 0$ ):

$$\begin{aligned} \ddot{\Delta}^2 &= \begin{vmatrix} x_4^2 + y_4^2 & x_4 x_5 + y_4 y_5 \\ x_4 x_5 + y_4 y_5 & x_5^2 + y_5^2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \ddot{a}_{44} & \ddot{a}_{45} \\ \ddot{a}_{45} & \ddot{a}_{55} \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} \ddot{a}_{44} \ddot{a}_{45} z_4 & \\ \ddot{a}_{45} \ddot{a}_{55} z_5 & \\ z_4 z_5 & 1 \end{vmatrix} = \frac{1}{\ddot{a}_{55}} \begin{vmatrix} \ddot{a}_{44} \ddot{a}_{55} - \ddot{a}_{45}^2 & \ddot{a}_{45} z_4 \\ & \ddot{a}_{55} z_5 \\ z_4 \ddot{a}_{55} - z_5 \ddot{a}_{45} & z_5 & 1 \end{vmatrix} \\ &= \frac{1}{\ddot{a}_{55}} (\ddot{a}_{55} (\ddot{a}_{44} \ddot{a}_{55} - \ddot{a}_{45}^2) - (z_4 \ddot{a}_{55} - z_5 \ddot{a}_{45})^2). \end{aligned}$$

Wir setzen (unter der Voraussetzung, daß  $a_{44} a_{55} - a_{45}^2 \neq 0$  u. s. w.):

$$(3) \left\{ \begin{aligned} z_4 \ddot{a}_{55} - z_5 \ddot{a}_{45} &= \sqrt{\ddot{a}_{55}} \sqrt{\ddot{a}_{44} \ddot{a}_{55} - \ddot{a}_{45}^2} \frac{1 - \omega^2}{1 + \omega^2}, \\ t_4 \dot{a}_{55} - t_5 \dot{a}_{45} &= \sqrt{\ddot{a}_{55}} \sqrt{\dot{a}_{44} \dot{a}_{55} - \dot{a}_{45}^2} \frac{1 - \tau^2}{1 + \tau^2}, \\ v_4 a_{55} - v_5 a_{45} &= \sqrt{\dot{a}_{55}} \sqrt{a_{44} a_{55} - a_{45}^2} \frac{1 - \sigma^2}{1 + \sigma^2}, \\ &= \sqrt{a_{55}} \sqrt{a_{44} a_{55} - a_{45}^2} \frac{2\lambda(1 - \sigma^2)}{(1 + \lambda^2)(1 + \sigma^2)}, \end{aligned} \right.$$

so daß sich ergibt:

$$(4) \left\{ \begin{aligned} \sqrt{\dot{a}_{44} \dot{a}_{55} - \dot{a}_{45}^2} &= \sqrt{a_{44} a_{55} - a_{45}^2} \frac{4\lambda\sigma}{(1 + \lambda^2)(1 + \sigma^2)}, \\ \sqrt{\ddot{D}} = \sqrt{\ddot{a}_{44} \ddot{a}_{55} - \ddot{a}_{45}^2} &= \sqrt{a_{44} a_{55} - a_{45}^2} \frac{16\lambda\mu\sigma\tau}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)(1 + \sigma^2)(1 + \tau^2)}, \\ \ddot{\Delta} &= \sqrt{a_{44} a_{55} - a_{45}^2} \frac{64\lambda\mu\nu\sigma\tau\omega}{(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)(1 + \nu^2)(1 + \sigma^2)(1 + \tau^2)(1 + \omega^2)}. \end{aligned} \right.$$

Damit sind  $z_4, t_4, v_4, \ddot{\Delta}$  rational durch die Parameter  $\lambda, \mu, \nu, \rho, \sigma, \tau, \omega$  dargestellt;  $x_4, y_4$  erhält man aus (2):

$$(5) \left\{ \begin{aligned} \ddot{a}_{55} x_4 &= \ddot{a}_{45} x_5 + \ddot{\Delta} y_5, \\ \ddot{a}_{55} y_4 &= \ddot{a}_{45} y_5 - \ddot{\Delta} x_5. \end{aligned} \right.$$

C) führt auf:

$$(6) \left\{ \begin{aligned} x_3 x_4 + y_3 y_4 + z_3 z_4 &= \ddot{a}_{34}, \\ x_3 x_5 + y_3 y_5 + z_3 z_5 &= \ddot{a}_{35}, \\ x_3 \ddot{\Delta}_1 + y_3 \ddot{\Delta}_2 + z_3 \ddot{\Delta}_3 &= \ddot{\Delta}, \end{aligned} \right.$$

wo ( $\ddot{D}_1 \neq 0$ ):

$$\left\{ \begin{aligned} \ddot{\Delta} &= \begin{vmatrix} x_3 y_3 z_3 \\ x_4 y_4 z_4 \\ x_5 y_5 z_5 \end{vmatrix}, \\ \ddot{\Delta}^2 &= \begin{vmatrix} \ddot{a}_{33} & \ddot{a}_{34} & \ddot{a}_{35} \\ \ddot{a}_{34} & \ddot{a}_{44} & \ddot{a}_{45} \\ \ddot{a}_{35} & \ddot{a}_{45} & \ddot{a}_{55} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{35} & t_3 \\ \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} & \dot{a}_{45} & t_4 \\ \dot{a}_{35} & \dot{a}_{45} & \dot{a}_{55} & t_5 \\ t_3 & t_4 & t_5 & 1 \end{vmatrix} \end{aligned} \right.$$

$$(7) \left\{ \begin{aligned} &= \frac{1}{\dot{D}_1} \begin{vmatrix} \dot{D} & \dot{a}_{31} \dot{a}_{35} t_3 \\ 0 & \dot{a}_{44} \dot{a}_{45} t_4 \\ 0 & \dot{a}_{45} \dot{a}_{55} t_5 \\ t_3 \dot{D}_1 + t_4 \dot{D}_2 + t_5 \dot{D}_3 & t_4 t_5 1 \end{vmatrix} \\ &= \frac{1}{\dot{D}_1} (\dot{D} \ddot{D} - (t_3 \dot{D}_1 + t_4 \dot{D}_2 + t_5 \dot{D}_3)^2), \\ \dot{D} &= \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} \dot{a}_{34} \dot{a}_{35} \\ \dot{a}_{34} \dot{a}_{41} \dot{a}_{45} \\ \dot{a}_{35} \dot{a}_{45} \dot{a}_{55} \end{vmatrix} = \dot{a}_{33} \dot{D}_1 + \dot{a}_{34} \dot{D}_2 + \dot{a}_{35} \dot{D}_3. \end{aligned} \right.$$

Wir setzen ( $\dot{D} \neq 0$ ,  $D_1 \neq 0$ ):

$$(8) \left\{ \begin{aligned} t_3 \dot{D}_1 + t_4 \dot{D}_2 + t_5 \dot{D}_3 &= \sqrt{\dot{D} \ddot{D}} \frac{1 - \kappa^2}{1 + \kappa^2}, \\ v_3 D_{11} + v_4 D_{12} + v_5 D_{13} &= \sqrt{D_1 \dot{D}_1} \frac{1 - \varepsilon^2}{1 + \varepsilon^2}, \\ D_1 &= \begin{vmatrix} a_{33} a_{34} a_{35} \\ a_{34} a_{41} a_{45} \\ a_{35} a_{45} a_{55} \end{vmatrix} = a_{33} D_{11} + a_{34} D_{12} + a_{35} D_{13}; \end{aligned} \right.$$

es kommt dann nach (7), (8) und (4):

$$(9) \left\{ \begin{aligned} \dot{D} &= \frac{1}{D_{11}} \begin{vmatrix} D_1 & a_{34} a_{35} v_3 \\ 0 & a_{44} a_{45} v_4 \\ 0 & a_{45} a_{55} v_5 \\ D_{11} v_3 + D_{12} v_4 + D_{13} v_5 & v_4 v_5 1 \end{vmatrix} \\ &= \frac{1}{D_{11}} (D_1 \dot{D}_1 - (D_{11} v_3 + D_{12} v_4 + D_{13} v_5)^2) \\ &= \frac{D_1 \dot{D}_1}{D_{11}} \frac{4 \varepsilon^2}{(1 + \varepsilon^2)^2} = \frac{64 \varepsilon^2 \lambda^2 \sigma^2 D_1}{(1 + \varepsilon^2)^2 (1 + \lambda^2)^2 (1 + \sigma^2)^2} \\ \ddot{\Delta} &= \sqrt{D_1} \frac{64 \varepsilon \kappa \lambda \mu \sigma \tau}{(1 + \varepsilon^2)(1 + \kappa^2)(1 + \lambda^2)(1 + \mu^2)(1 + \sigma^2)(1 + \tau^2)}. \end{aligned} \right.$$

Damit sind  $\ddot{\Delta}$ ,  $t_3$ ,  $v_3$  und somit auch  $\ddot{\Delta}_1$ ,  $\ddot{\Delta}_2$ ,  $\ddot{\Delta}_3$  durch die Parameter rational ausgedrückt;  $x_3$ ,  $y_3$ ,  $z_3$  findet man aus (6):

$$(10) \quad \left\{ \begin{array}{l} x_3 \ddot{D} = \begin{vmatrix} \ddot{\Delta} & \ddot{\Delta}_2 & \ddot{\Delta}_3 \\ \ddot{a}_{34} & y_4 & z_4 \\ \ddot{a}_{35} & y_5 & z_5 \end{vmatrix} = \ddot{\Delta} \ddot{\Delta}_1 - \begin{vmatrix} 0 & x_4 & x_5 \\ \ddot{a}_{34} & \ddot{a}_{44} & \ddot{a}_{45} \\ \ddot{a}_{35} & \ddot{a}_{45} & \ddot{a}_{55} \end{vmatrix}, \\ y_3 \ddot{D} = \begin{vmatrix} \ddot{\Delta}_1 & \ddot{\Delta} & \ddot{\Delta}_3 \\ x_4 & \ddot{a}_{34} & z_4 \\ x_5 & \ddot{a}_{35} & z_5 \end{vmatrix} = \ddot{\Delta} \ddot{\Delta}_2 - \begin{vmatrix} 0 & y_4 & y_5 \\ \ddot{a}_{34} & \ddot{a}_{44} & \ddot{a}_{45} \\ \ddot{a}_{35} & \ddot{a}_{45} & \ddot{a}_{55} \end{vmatrix}, \\ z_3 \ddot{D} = \begin{vmatrix} \ddot{\Delta}_1 & \ddot{\Delta}_2 & \ddot{\Delta} \\ x_4 & y_4 & \ddot{a}_{34} \\ x_5 & y_5 & \ddot{a}_{35} \end{vmatrix} = \ddot{\Delta} \ddot{\Delta}_3 - \begin{vmatrix} 0 & z_4 & z_5 \\ \ddot{a}_{34} & \ddot{a}_{44} & \ddot{a}_{45} \\ \ddot{a}_{35} & \ddot{a}_{45} & \ddot{a}_{55} \end{vmatrix}. \end{array} \right.$$

Die Gleichungen B) liefern für die Bestimmung der  $x_2, y_2, z_2, t_2$ :

$$(11) \quad \begin{cases} x_2 x_3 + y_2 y_3 + z_2 z_3 + t_2 t_3 = \dot{a}_{23}, \\ x_2 x_4 + y_2 y_4 + z_2 z_4 + t_2 t_4 = \dot{a}_{24}, \\ x_2 x_5 + y_2 y_5 + z_2 z_5 + t_2 t_5 = \dot{a}_{25}, \\ x_2 \dot{\Delta}_1 + y_2 \dot{\Delta}_2 + z_2 \dot{\Delta}_3 + t_2 \dot{\Delta}_4 = \dot{\Delta}, \end{cases}$$

wo:

$$\dot{\Delta} = \begin{vmatrix} x_2 & y_2 & z_2 & t_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 & t_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 & t_4 \\ x_5 & y_5 & z_5 & t_5 \end{vmatrix},$$

$$\dot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{24} & \dot{a}_{25} \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{35} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} & \dot{a}_{45} \\ \dot{a}_{25} & \dot{a}_{35} & \dot{a}_{45} & \dot{a}_{55} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} & v_2 \\ a_{23} & a_{33} & a_{34} & a_{35} & v_3 \\ a_{24} & a_{34} & a_{44} & a_{45} & v_4 \\ a_{25} & a_{35} & a_{45} & a_{55} & v_5 \\ v_2 & v_3 & v_4 & v_5 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{D_1} \begin{vmatrix} & D & & & a_{23} & a_{24} & a_{25} & v_2 \\ & 0 & & & a_{33} & a_{34} & a_{35} & v_3 \\ & 0 & & & a_{34} & a_{44} & a_{45} & v_4 \\ & 0 & & & a_{35} & a_{45} & a_{55} & v_5 \\ D_1 v_2 + D_2 v_3 + D_3 v_4 + D_4 v_5 & v_3 & v_4 & v_5 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{D_1} (D \dot{D} - (D_1 v_2 + D_2 v_3 + D_3 v_4 + D_4 v_5)^2).$$

Wir setzen ( $D \neq 0$ ):

$$(12) \quad D_1 v_2 + D_2 v_3 + D_3 v_4 + D_4 v_5 = \sqrt{DD} \frac{1 - \eta^2}{1 + \eta^2},$$

so daß wird:

$$(13) \quad \dot{\Delta} = \frac{16 \cdot \lambda \cdot \sigma \cdot \varepsilon \cdot \eta \cdot \sqrt{D}}{(1+\lambda^2)(1+\sigma^2)(1+\varepsilon^2)(1+\eta^2)};$$

damit ist  $\dot{\Delta}$  rational durch die Parameter dargestellt; dasselbe gilt von  $\dot{\Delta}_1, \dot{\Delta}_2, \dot{\Delta}_3, \dot{\Delta}_4$ . Die Determinante von (11) ist  $\dot{\Delta}_1^2 + \dot{\Delta}_2^2 + \dot{\Delta}_3^2 + \dot{\Delta}_4^2 = \dot{D}$ ; somit ergibt sich aus (11):

$$(14) \quad \left\{ \begin{array}{l} x_2 \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta} & \dot{\Delta}_2 & \dot{\Delta}_3 & \dot{\Delta}_4 \\ \dot{a}_{23} & y_3 & z_3 & t_3 \\ \dot{a}_{24} & y_4 & z_4 & t_4 \\ \dot{a}_{25} & y_5 & z_5 & t_5 \end{vmatrix} = \dot{\Delta} \dot{\Delta}_1 - \begin{vmatrix} 0 & x_3 & x_4 & x_5 \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{35} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} & \dot{a}_{45} \\ \dot{a}_{25} & \dot{a}_{35} & \dot{a}_{45} & \dot{a}_{55} \end{vmatrix}, \\ y_2 \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1 & \dot{\Delta} & \dot{\Delta}_3 & \dot{\Delta}_4 \\ x_3 & \dot{a}_{23} & z_3 & t_3 \\ x_4 & \dot{a}_{24} & z_4 & t_4 \\ x_5 & \dot{a}_{25} & z_5 & t_5 \end{vmatrix} = \dot{\Delta} \dot{\Delta}_2 - \begin{vmatrix} 0 & y_3 & y_4 & y_5 \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{35} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} & \dot{a}_{45} \\ \dot{a}_{25} & \dot{a}_{35} & \dot{a}_{45} & \dot{a}_{55} \end{vmatrix}, \\ z_2 \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1 & \dot{\Delta}_2 & \dot{\Delta} & \dot{\Delta}_4 \\ x_3 & y_3 & \dot{a}_{23} & t_3 \\ x_4 & y_4 & \dot{a}_{24} & t_4 \\ x_5 & y_5 & \dot{a}_{25} & t_5 \end{vmatrix} = \dot{\Delta} \dot{\Delta}_3 - \begin{vmatrix} 0 & z_3 & z_4 & z_5 \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{35} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} & \dot{a}_{45} \\ \dot{a}_{25} & \dot{a}_{35} & \dot{a}_{45} & \dot{a}_{55} \end{vmatrix}, \\ t_2 \dot{D} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1 & \dot{\Delta}_2 & \dot{\Delta}_3 & \dot{\Delta} \\ x_3 & y_3 & z_3 & \dot{a}_{23} \\ x_4 & y_4 & z_4 & \dot{a}_{24} \\ x_5 & y_5 & z_5 & \dot{a}_{25} \end{vmatrix} = \dot{\Delta} \dot{\Delta}_4 - \begin{vmatrix} 0 & t_3 & t_4 & t_5 \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{35} \\ \dot{a}_{24} & \dot{a}_{34} & \dot{a}_{44} & \dot{a}_{45} \\ \dot{a}_{25} & \dot{a}_{35} & \dot{a}_{45} & \dot{a}_{55} \end{vmatrix}. \end{array} \right.$$

Endlich ergeben sich  $x_1, y_1, z_1, t_1, v_1$  aus den Gleichungen A) durch Hinzunahme von:

$$(15) \quad \Delta = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 & t_1 & v_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 & t_2 & v_2 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix} = x_1 \Delta_1 + y_1 \Delta_2 + z_1 \Delta_3 + t_1 \Delta_4 + v_1 z_5,$$

$$\Delta^2 = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & a_{15} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} & a_{35} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} & a_{45} \\ a_{15} & a_{25} & a_{35} & a_{45} & a_{55} \end{vmatrix}.$$



Die Determinante des Systems ist:

$$\begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 & \Delta_4 & \Delta_5 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} & a_{35} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} & a_{45} \\ a_{15} & a_{25} & a_{35} & a_{45} & a_{55} \end{vmatrix} = \Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \Delta_3^2 + \Delta_4^2 + \Delta_5^2 = D.$$

Man findet so:

$$(16) \left\{ \begin{array}{l} x_1 D = \begin{vmatrix} \Delta & \Delta_2 & \Delta_3 & \Delta_4 & \Delta_5 \\ a_{12} & y_2 & z_2 & t_2 & v_2 \\ a_{13} & y_3 & z_3 & t_3 & v_3 \\ a_{14} & y_4 & z_4 & t_4 & v_4 \\ a_{15} & y_5 & z_5 & t_5 & v_5 \end{vmatrix} = \Delta \Delta_1 - \begin{vmatrix} 0 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} & a_{35} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} & a_{45} \\ a_{15} & a_{25} & a_{35} & a_{45} & a_{55} \end{vmatrix}, \\ \\ y_1 D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta & \Delta_3 & \Delta_4 & \Delta_5 \\ x_2 & a_{12} & z_2 & t_2 & v_2 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix} = \Delta \Delta_2 - \begin{vmatrix} 0 & y_2 & y_3 & y_4 & y_5 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix}, \\ \\ z_1 D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta & \Delta_4 & \Delta_5 \\ x_2 & y_2 & a_{12} & t_2 & v_2 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix} = \Delta \Delta_3 - \begin{vmatrix} 0 & z_2 & z_3 & z_4 & z_5 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix}, \\ \\ t_1 D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 & \Delta & \Delta_5 \\ x_2 & y_2 & z_2 & a_{12} & v_2 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix} = \Delta \Delta_4 - \begin{vmatrix} 0 & t_2 & t_3 & t_4 & t_5 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix}, \\ \\ v_1 D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \Delta_3 & \Delta_4 & \Delta \\ x_2 & y_2 & z_2 & t_2 & a_{12} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix} = \Delta \Delta_5 - \begin{vmatrix} 0 & v_2 & v_3 & v_4 & v_5 \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix}. \end{array} \right.$$

Ist  $D = 0$ , so ist zunächst (12) entsprechend zu modifizieren (auf der rechten Seite ist  $\eta$  zu setzen), womit sich die Darstellung von  $\dot{\Delta}$  in (13) ebenfalls ändert.  $x_1, y_1, z_1, t_1$  berechnen wir nun aus den 4 Gleichungen:

$$x_1 x_k + y_1 y_k + z_1 z_k + t_1 t_k = \dot{a}_{1k}, \quad k = 2, 3, 4, 5, \text{ was ergibt:}$$

$$(17) \quad \left\{ \begin{array}{l} x_1 \dot{\Delta} = \begin{vmatrix} \dot{a}_{12} & y_2 & z_2 & t_2 \\ \dot{a}_{13} & y_3 & z_3 & t_3 \\ \dot{a}_{14} & y_4 & z_4 & t_4 \\ \dot{a}_{15} & y_5 & z_5 & t_5 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{12} y_2 z_2 t_2 v_2 \\ a_{13} y_3 z_3 t_3 v_3 \\ a_{14} y_4 z_4 t_4 v_4 \\ a_{15} y_5 z_5 t_5 v_5 \\ v_1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}, \\ \\ x_1 \dot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} a_{12} y_2 z_2 t_2 v_2 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & y_2 & z_2 & t_2 & v_2 \\ 0 & y_3 & z_3 & t_3 & v_3 \\ 0 & y_4 & z_4 & t_4 & v_4 \\ 0 & y_5 & z_5 & t_5 & v_5 \end{vmatrix} \\ \\ = \begin{vmatrix} 0 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 & 1 \\ v_1 & a_{12} & a_{13} & a_{14} & a_{15} & 0 \\ v_2 & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} & x_2 \\ v_3 & a_{23} & a_{33} & a_{34} & a_{35} & x_3 \\ v_4 & a_{24} & a_{34} & a_{44} & a_{45} & x_4 \\ v_5 & a_{25} & a_{35} & a_{45} & a_{55} & x_5 \end{vmatrix} \quad \text{u. s. w.} \end{array} \right.$$

$v_1$  bestimmt sich aus der linearen Gleichung:

$$\dot{a}_{11} \dot{\Delta}^2 = - \begin{vmatrix} 0 & x_1 y_1 z_1 t_1 \\ \dot{a}_{12} & x_2 y_2 z_2 t_2 \\ \dot{a}_{13} & x_3 y_3 z_3 t_3 \\ \dot{a}_{14} & x_4 y_4 z_4 t_4 \\ \dot{a}_{15} & x_5 y_5 z_5 t_5 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} 1 & x_1 y_1 z_1 t_1 \\ 0 & x_2 y_2 z_2 t_2 \\ 0 & x_3 y_3 z_3 t_3 \\ 0 & x_4 y_4 z_4 t_4 \\ 0 & x_5 y_5 z_5 t_5 \end{vmatrix}$$

$$= - \begin{vmatrix} \dot{a}_{11} & 2\dot{a}_{12} & 2\dot{a}_{13} & 2\dot{a}_{14} & 2\dot{a}_{15} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} & \dot{a}_{24} & \dot{a}_{25} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix},$$

$$(18) \quad \begin{vmatrix} \dot{a}_{11} & \dot{a}_{12} & \dot{a}_{13} & \dot{a}_{14} & \dot{a}_{15} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & a_{15} & t_1 \\ a_{12} & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & t_2 \\ a_{13} & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & t_3 \\ a_{14} & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & t_4 \\ a_{15} & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & t_5 \\ t_1 & t_2 & t_3 & t_4 & t_5 & 1 \end{vmatrix} = 0.$$

Von der Betrachtung der weiteren Sonderfälle wird abgesehen:

§ 5.

$n > 5.$

1. Aus den Gleichungen

$$A) \quad x_{11} x_{h1} + x_{12} x_{h2} + \cdots + x_{1n} x_{hn} = a_{1h}, \quad h = 1, 2, 3, \dots, n$$

und der Determinante

$$(1) \quad \left. \begin{aligned} \Delta &= \begin{vmatrix} x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1n} \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{nn} \end{vmatrix} \\ &= x_{11} \Delta_1 + x_{12} \Delta_2 + \cdots + x_{1n} \Delta_n, \\ \Delta^2 &= \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} \end{aligned} \right\}$$

bestimmt man für

$$(2) \quad D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \cdots & \Delta_n \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{nn} \end{vmatrix} = \Delta_1^2 + \Delta_2^2 + \cdots + \Delta_n^2$$

$$= \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ a_{23} & a_{23} & \cdots & a_{3n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{2n} & a_{3n} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} \neq 0$$

$$(D \cdot \Delta = \begin{vmatrix} \Delta & 0 & \cdots & 0 \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} = \Delta \begin{vmatrix} a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{2n} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix},$$

wenn  $\Delta \neq 0$ ; gilt aber auch für  $\Delta = 0$ )

die Veränderlichen  $x_{11}, x_{12}, \dots, x_{1n}$ :

$$(3) \quad x_{1k} D = \begin{vmatrix} \Delta_1 & \Delta_2 & \cdots & \Delta_{k-1} & \Delta & \Delta_{k+1} & \cdots & \Delta_n \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2,h-1} & a_{12} & x_{2,h+1} & \cdots & x_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ x_{n2} & x_{n3} & \cdots & x_{n,h-1} & a_{1n} & x_{n,h+1} & \cdots & x_{nn} \end{vmatrix}$$

$$= \Delta \Delta_k - \begin{vmatrix} 0 & x_{2k} & x_{3k} & \cdots & x_{nk} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{1n} & a_{2n} & a_{3n} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}.$$

Ist  $D = 0$ , so kommt aus

$$x_{11} x_{k1} + x_{12} x_{k2} + \cdots + x_{1,n-1} x_{k,n-1} = \dot{a}_{1k} = a_{1k} - x_{1n} x_{kn},$$

$k = 2, 3, \dots, n:$

$$(4) \quad \left. \begin{aligned} x_{1k} \cdot \dot{\Delta} &= \begin{vmatrix} x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2,h-1} & \dot{a}_{12} & x_{2,h+1} & \cdots & x_{2,n-1} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{n,h-1} & \dot{a}_{1n} & x_{n,h+1} & \cdots & x_{n,n-1} \end{vmatrix}, \\ \dot{\Delta} &= \begin{vmatrix} x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2,n-1} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{n,n-1} \end{vmatrix}, \quad \dot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} \dot{a}_{22} & \dot{a}_{23} & \cdots & \dot{a}_{2n} \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \cdots & \dot{a}_{3n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \dot{a}_{2n} & \dot{a}_{3n} & \cdots & \dot{a}_{nn} \end{vmatrix} \end{aligned} \right\}$$

$$\left[ \begin{array}{l} \text{oder:} \\ x_{1h} \dot{\Delta}^2 = \end{array} \right. \left. \begin{array}{c} \left| \begin{array}{cccccc} 0 & x_{21} & x_{31} & \cdots & x_{n1} & 1 \\ x_{1n} & a_{12} & a_{13} & \cdots & a_{1n} & 0 \\ x_{2n} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} & x_{21} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ x_{nn} & a_{2n} & a_{3n} & \cdots & a_{nn} & x_{n1} \end{array} \right| \end{array} \right];$$

$x_{1n}$  bestimmt sich aus der linearen Gleichung:

$$\begin{aligned} \dot{a}_{11} \dot{\Delta}^2 = & - \left| \begin{array}{cccc} 0 & x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1,n-1} \\ \dot{a}_{12} & x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2,n-1} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \dot{a}_{1n} & x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{n,n-1} \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} 1 & x_{11} & \cdots & x_{1,n-1} \\ 0 & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & \cdot & \cdots & \cdot \\ 0 & x_{n1} & \cdots & x_{n,n-1} \end{array} \right| \\ = & - \left| \begin{array}{cccc} \dot{a}_{11} & 2\dot{a}_{12} & 2\dot{a}_{13} & \cdots & 2\dot{a}_{1n} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} & \cdot & \cdots & \dot{a}_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \dot{a}_{1n} & \dot{a}_{2n} & \cdot & \cdots & \dot{a}_{nn} \end{array} \right|, \end{aligned}$$

d. h.

$$(5) \quad \left| \begin{array}{cccc} \dot{a}_{11} & \dot{a}_{12} & \cdots & \dot{a}_{1n} \\ \dot{a}_{12} & \dot{a}_{22} & \cdots & \dot{a}_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \end{array} \right| = \left| \begin{array}{cccc} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & x_{1n} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & x_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{nn} & x_{nn} \\ x_{1n} & x_{2n} & \cdots & x_{nn} & 1 \end{array} \right| = 0.$$

2. Aus

$$B) x_{21} x_{l1} + \cdots + x_{2,n-1} x_{l,n-1} = \dot{a}_{2l} = a_{2l} - x_{2n} x_{ln}; \quad l = 2, 3, \dots, n$$

erhält man mittels

$$\dot{\Delta} = x_{21} \dot{\Delta}_1 + x_{22} \dot{\Delta}_2 + \cdots + x_{2,n-1} \dot{\Delta}_{n-1}$$

die Beziehungen:

$$(6) \quad \dot{D} x_{2h} = \begin{vmatrix} \dot{\Delta}_1 & \dot{\Delta}_2 & \cdots & \dot{\Delta}_{h-1} & \dot{\Delta} & \dot{\Delta}_{h+1} & \cdots & \dot{\Delta}_{n-1} \\ x_{31} & x_{32} & \cdots & x_{3, h-1} & \dot{a}_{23} & x_{3, h+1} & \cdots & x_{3, n-1} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \end{vmatrix}$$

$$= \dot{\Delta} \dot{\Delta}_h - \begin{vmatrix} 0 & x_{3h} & x_{4h} & \cdots & x_{nh} \\ \dot{a}_{23} & \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \cdots & \dot{a}_{3n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \end{vmatrix};$$

dabei ist:

$$(7) \quad \dot{D} = \dot{\Delta}_1^2 + \dot{\Delta}_2^2 + \cdots + \dot{\Delta}_{n-1}^2 = \begin{vmatrix} \dot{a}_{33} & \dot{a}_{34} & \cdots & \dot{a}_{3n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \end{vmatrix}.$$

Setzen wir nun:

$$(8) \quad D = a_{22} D_1 + \cdots + a_{2n} D_{n-1},$$

so wird:

$$\dot{\Delta}^2 = \begin{vmatrix} a_{22} & \cdots & a_{2n} & x_{2n} \\ \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ a_{2n} & \cdots & a_{nn} & x_{nn} \\ x_{2n} & \cdots & x_{nn} & 1 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{D_1} \begin{vmatrix} & D & & a_{23} & \cdots & a_{2n} & x_{2n} \\ & 0 & & \cdot & \cdots & \cdot & x_{3n} \\ & \cdot & & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ & \cdot & & \cdot & \cdots & \cdot & \cdot \\ & 0 & & \cdot & \cdots & \cdot & x_{nn} \\ D_1 x_{2n} + D_2 x_{3n} + \cdots + D_{n-1} x_{nn} & x_{3n} & \cdots & x_{nn} & & & 1 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{D_1} \left( D \dot{D} - (D_1 x_{2n} + D_2 x_{3n} + \cdots + D_{n-1} x_{nn})^2 \right).$$

Für  $D \neq 0$  setzen wir:

$$(9) \quad D_1 x_{2n} + D_2 x_{3n} + \dots + D_{n-1} x_{nn} = \sqrt{D\dot{D}} \frac{\lambda_1^2 - 1}{\lambda_1^2 + 1},$$

so daß wird:

$$\dot{\Delta} = \sqrt{\frac{D\dot{D}}{D_1}} \frac{2\lambda_1}{1 + \lambda_1^2}.$$

Das weitere Verfahren ist klar.

# ZOBODAT - [www.zobodat.at](http://www.zobodat.at)

Zoologisch-Botanische Datenbank/Zoological-Botanical Database

Digitale Literatur/Digital Literature

Zeitschrift/Journal: [Sitzungsberichte der mathematisch-physikalischen Klasse der Bayerischen Akademie der Wissenschaften München](#)

Jahr/Year: 1933

Band/Volume: [1933](#)

Autor(en)/Author(s): Voss Aurel Edmund, Volk Otto

Artikel/Article: [Über orthogonale Systeme 373-402](#)