

Adı Soyadı :
Numara :

CEVAP ANAHATARI

19.06.2019

LINEER CEBİR II FINAL SINAVI SORULARI

- SORU 1:** $\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 \\ 8 & 7 & 4 & 1 & 2 & 5 & 6 & 3 \end{pmatrix}$ ve $\tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 \\ 3 & 5 & 6 & 7 & 4 & 1 & 2 & 8 \end{pmatrix}$ olmak üzere σ, τ için
- $\sigma^2 \tau$ çarpımını hesaplayınız.
 - $\sigma^2 \tau$ çarpımını transpozisyonların çarpımı olarak yazınız ve işaretini bulunuz.

- SORU 2:** V ve W aynı bir \mathcal{F} cismi üzerinde tanımlanan iki vektör uzayı ve $A: V \rightarrow W$ bir lineer dönüşüm olsun. A lineer dönüşümü birebirdir $\Leftrightarrow \alpha \in V$ için $A(\alpha) = 0 \Rightarrow \alpha = 0$ dır, gösteriniz.

- SORU 3:**
- $$\begin{aligned} 2x + z &= 1 \\ 2x + 4y - z &= 1 \\ -x + 8y + 3z &= 2 \end{aligned}$$
- lineer denklem sistemini çözünüz.

- SORU 4:** IR^3 de $A: IR^3 \rightarrow IR^3$
- $$(x, y, z) \rightarrow A(x, y, z) = (x - y, x + y + z, y + z)$$
- lineer dönüşümü verilsin. IR^3 ün sıralı iki bazı $S = \{(1, 0, 1), (2, 1, 0), (0, 0, 1)\}$ ve $T = \{(1, 1, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0)\}$ olmak üzere A lineer dönüşümüne bu bazlara göre karşılık gelen $A_{S,T}$ matrisini bulunuz.

- SORU 5:**
- $$A = \begin{bmatrix} 6 & 4 \\ -3 & -1 \end{bmatrix}$$
- matrisinin karakteristik (öz) değerlerini ve karakteristik (öz) vektörlerini bulunuz.

Not: Sorular eşit puanlı ve süre 90 dakikadır.

Başarılar
Prof.Dr. İsmail AYDEMİR

1- a) $\tau^2 \gamma = \tau \cdot \tau \cdot \gamma$ oldugu dan

$$\tau^2 \gamma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 \\ 1 & 7 & 2 & 5 & 8 & 3 & 6 & 4 \end{pmatrix} \text{ dir.}$$

b) $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 \\ 1 & 7 & 2 & 5 & 8 & 3 & 6 & 4 \end{pmatrix} = (2, 7, 6, 3)(4, 5, 8)$

$$\Rightarrow \tau^2 \gamma = (2, 3)(2, 6)(2, 7)(4, 8)(4, 5)$$

seklinde transpozisyonların çarpımı olarak elde edilir.

Burada transpozisyon sayısı 5 olduğu için

$$s(\tau^2 \gamma) = -1$$

dir.

2. Dafürde mevcut.

3.

$$2x + 2 = 1$$

$$2x + 4y - 2 = 1$$

$$-x + 8y + 32 = 2$$

$$m = 3 \quad (\text{Denklem Sayısı})$$

$$n = 3 \quad (\text{Bilinmeyen Sayısı}) \quad \text{olmak üzere katsayılar}$$

matrisi

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 1 \\ 2 & 4 & -1 \\ -1 & 8 & 3 \end{bmatrix} \quad \text{olup}$$

$$\det A = 2(-1) \begin{vmatrix} 4 & -1 \\ 8 & 3 \end{vmatrix} + (-1) \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ -1 & 8 \end{vmatrix}$$

$$= 60 \neq 0$$

bulunur. Bunun en kısa verilen linear denklem sisteminin
çözümleri Cramer metodıyla bulunabilir.

$$x = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 4 & -1 \\ 2 & 8 & 3 \end{vmatrix}}{\det A} = \frac{1(-1) \begin{vmatrix} 4 & -1 \\ 8 & 3 \end{vmatrix} + (-1) \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 8 \end{vmatrix}}{60} = \frac{20}{60} = \frac{1}{3}$$

$$y = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 2 & 4 & -1 \\ -1 & 8 & 3 \end{vmatrix}}{\det A} = \frac{2(-1) \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} + (-1) \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 3 \end{vmatrix} + (-1) \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix}}{60} = \frac{10}{60} = \frac{1}{6}$$

$$z = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 2 & 4 & 1 \\ -1 & 8 & 2 \end{vmatrix}}{\det A} = \frac{2(-1) \begin{vmatrix} 4 & 1 \\ 8 & 2 \end{vmatrix} + (-1) \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ -1 & 8 \end{vmatrix}}{60} = \frac{20}{60} = \frac{1}{3}$$

$$4- \quad S = \left\{ \underbrace{(1,0,1)}_{= \alpha_1}, \underbrace{(2,1,0)}_{= \alpha_2}, \underbrace{(0,0,1)}_{= \alpha_3} \right\}$$

$$T = \left\{ \underbrace{(1,1,1)}_{= \beta_1}, \underbrace{(1,1,0)}_{= \beta_2}, \underbrace{(1,0,0)}_{= \beta_3} \right\} \text{ bağılıcıları}$$

A- Lineer Dönüşümüne göre

- $A(\alpha_1) = A(1,0,1) = (1-0, 1+0+1, 0+1)$
 $= (1, 2, 1)$

$\Rightarrow A(\alpha_1) = (1, 2, 1) = a(1,1,1) + b(1,1,0) + c(1,0,0)$

$\Rightarrow (1, 2, 1) = (a+b+c, a+b, a)$

$$\begin{aligned} & \Rightarrow a+b+c = 1 \\ & a+b = 2 \quad \Rightarrow b = 1 \\ & a = 1 \quad \quad \quad c = -1 \end{aligned}$$

$$\boxed{\Rightarrow A(\alpha_1) = 1\beta_1 + 1\beta_2 + (-1)\beta_3}$$

- $A(\alpha_2) = A(2,1,0) = (1, 3, 1)$

$$\boxed{\Rightarrow A(\alpha_2) = 1\beta_1 + 2\beta_2 + (-2)\beta_3}$$

- $A(\alpha_3) = A(0,0,1) = (0, 1, 1)$

$$\boxed{\Rightarrow A(\alpha_3) = 1\beta_1 + 0\beta_2 + (-1)\beta_3}$$

ÖRNEKLER

$$A_{S,T} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}^T$$

BİLGİLERE GÖRE SİSTEMİN DÜZENİ

determinant

ilk üç satırın yerini değiştirip, ikinci ve üçüncü satırın yerini de değiştirip, sonucunda elde edilir.

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{bmatrix}$$

5. $\vec{\alpha} = (\alpha_1, \alpha_2) \neq 0$ vektörü için

$A(\vec{\alpha}) = \lambda \vec{\alpha}$ o.s. $\lambda \in \mathbb{R}$ reel sayısına aradık.

$$A(\vec{\alpha}) = \lambda \vec{\alpha}$$

$$\Rightarrow (A - \lambda I_2) \vec{\alpha} = 0 \quad \text{dir. Birecik,}$$

$$\left(\begin{bmatrix} 6 & 4 \\ -3 & -1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow (6 - \lambda)\alpha_1 + 4\alpha_2 = 0$$

$$-3\alpha_1 + (-1 - \lambda)\alpha_2 = 0 \quad \text{olurken,}$$

Burada,

$$\det \begin{bmatrix} 6-\lambda & 4 \\ -3 & -1-\lambda \end{bmatrix} = 0 \quad \text{oldur.}$$

$$\Rightarrow (6-\lambda)(-1-\lambda) + 12 = 0$$

$$\Rightarrow \lambda^2 - 5\lambda + 6 = 0$$

TRİGONOMETRİK İŞLEM İLE ÇÖZÜM

$$\Rightarrow (\lambda - 3)(\lambda - 2) = 0$$

$$\Rightarrow \lambda_1 = 3 \quad \text{ve} \quad \lambda_2 = 2 \quad \text{Karakteristik}$$

değerleri bulunur. Şimdi bu karakteristik değerler karsılık gelen karakteristik vektörleri bulalım.

$$\underline{\lambda_1 = 3 \text{ için}}$$

$$\begin{cases} 3\alpha_1 + 4\alpha_2 = 0 \\ -3\alpha_1 - 4\alpha_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow 3\alpha_1 + 4\alpha_2 = 0$$

$$\Rightarrow \alpha_1 = -\frac{4}{3}\alpha_2 \text{ olur. Yani,}$$

$$\alpha_2 = t \text{ dersen } \alpha_1 = -4t \text{ dir.}$$

$$O \text{ halde; } \vec{\alpha} = (\alpha_1, \alpha_2) = (-4t, t), \quad t \in \mathbb{R} - \{0\}$$

$$\underline{\lambda_2 = 2 \text{ için}}$$

$$\begin{cases} 4\alpha_1 + 4\alpha_2 = 0 \\ -3\alpha_1 - 3\alpha_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \alpha_1 + \alpha_2 = 0$$

$$\Rightarrow \alpha_1 = -\alpha_2 \text{ olur. Yani,}$$

$$\alpha_2 = t \text{ dersen } \alpha_1 = -t \text{ dir.}$$

$$O \text{ halde; } \vec{\alpha} = (\alpha_1, \alpha_2) = (-t, t), \quad t \in \mathbb{R} - \{0\}.$$