

Adı Soyadı :
Numarası :

CEVAP ANAHTARI

31.05.2019

MAT104 LİNEER CEBİR II FİNAL SINAVI SORULARI

SORU 1:

$$\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 3 & 5 & 6 & 7 & 4 & 1 & 2 \end{pmatrix} \text{ ve } \tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 4 & 7 & 1 & 2 & 6 & 3 & 5 \end{pmatrix} \text{ olmak üzere}$$

σ, τ için

- $\sigma^2 \tau$ çarpımını hesaplayınız.
- $\sigma^2 \tau$ çarpımını transpozisyonların çarpımı olarak yazınız ve işaretini bulunuz.

SORU 2:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

matrisi için

- A'nın eki (adjointi) \tilde{A} yı hesaplayınız.
- A'nın ekini kullanarak A^{-1} matrisini bulunuz.

SORU 3:

$$x + 2y - z = 2$$

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

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

lineer denklem sistemini çözünüz.

SORU 4:

Bir $A: V \rightarrow V$ lineer dönüşümünde her bir $\alpha \neq 0$ vektörüne $A(\alpha) = \lambda \alpha$ olacak şekilde bir tek λ karakteristik değeri karşılık gelir, ispatlayınız.

SORU 5:

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \text{ matrisi için } \det A = ad - bc \text{ olduğunu gösteriniz.}$$

Not: Sorular eşit puanlı ve süre 90 dakikadır.

Başarılar
Prof. Dr. İsmail AYDEMİR

1- a) $\sigma^2 \tau$ permütasyon çarpımını hesaplamak için

öncelikle σ^2 permütasyonunu bulalım:

$$\sigma^2 = \sigma \cdot \sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 3 & 5 & 6 & 7 & 4 & 1 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 3 & 5 & 6 & 7 & 4 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 6 & 4 & 1 & 2 & 7 & 3 & 5 \end{pmatrix} \text{ Buradan,}$$

$$\sigma^2 \tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 6 & 4 & 1 & 2 & 7 & 3 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 4 & 7 & 1 & 2 & 6 & 3 & 5 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 2 & 5 & 6 & 4 & 3 & 1 & 7 \end{pmatrix} \text{ bulunur.}$$

$$b) \sigma^2 \tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 \\ 2 & 5 & 6 & 4 & 3 & 1 & 7 \end{pmatrix}$$

↓ Ayrık devis

$$= (1 \ 2 \ 5 \ 3 \ 6)$$

↓ Transpozisyon

$$= (1 \ 6)(1 \ 3)(1 \ 5)(1 \ 2).$$

$\sigma^2 \tau$ permütasyonu yukarıda transpozisyonların çarpımı olarak yazıldı. Bu permütasyon 4 tane transpozisyonun çarpımı olarak ifade edildiği için onun işareti

$$S(\sigma^2 \tau) = +1 \text{ dir.}$$

2-a) $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ matrisinin eki \tilde{A} olmak üzere

A_{ij} -ler A 'nın kofakterini göstermek üzere

$$A_{11} = (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} = 0, \quad A_{12} = (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = 3$$

$$A_{13} = (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -1, \quad A_{21} = (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

$$A_{22} = (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = 0, \quad A_{23} = (-1)^{2+3} \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = 1$$

$$A_{31} = (-1)^{3+1} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} = 3, \quad A_{32} = (-1)^{3+2} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = -3$$

$$A_{33} = (-1)^{3+3} \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = -1 \quad \text{elde edilir. Buradan,}$$

$$\begin{aligned} \tilde{A} &= \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 0 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 3 & -3 & -1 \end{bmatrix}^T \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -3 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \text{ dir.} \end{aligned}$$

b) A matrisinin tersi var ve A^{-1} ile gösterilmek üzere

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \tilde{A} \text{ şeklindedir. Buradan,}$$

$$\det A = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} = 3 \text{ olmak üzere } A^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ -1/3 & 1/3 & -1/3 \end{bmatrix} \text{ bulunur.}$$

3. $n = 3$ (Bilinmeyen Sayısı)

$m = 3$ (Denklem Sayısı). Ayrıca, sistemin

katsayılar matrisi

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \end{bmatrix} \text{ olmak üzere}$$

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

$$= 1 + 6 - 1$$

$$= 6 \neq 0 \text{ dir.}$$

Yukarıdaki verilere göre, $m = n$ ve $\det A \neq 0$ olduğundan bu sistemin çözümü Cramer metoduyla bulunabilir.

$$x = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{vmatrix}}{\det A} = \frac{2 \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -2 \end{vmatrix} + 2 \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -2 \end{vmatrix} + (-1) \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix}}{6} = 1$$

$$y = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \end{vmatrix}}{\det A} = \frac{0}{6} = 0, \quad z = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{vmatrix}}{\det A} = -1$$

elde edilir.

4- Kabul edelim ki aynı bir $\vec{\alpha} \neq 0$ karakteristik vektörüne iki farklı λ_1, λ_2 karakteristik değerleri karşılık gelsin. O zaman,

$$A(\vec{\alpha}) = \lambda_1 \vec{\alpha}$$

$$A(\vec{\alpha}) = \lambda_2 \vec{\alpha}$$

yazılır. Buradan,

$$\lambda_1 \vec{\alpha} = A(\vec{\alpha}) = \lambda_2 \vec{\alpha}$$

$$\Rightarrow \lambda_1 \vec{\alpha} = \lambda_2 \vec{\alpha}$$

$$\Rightarrow (\lambda_1 - \lambda_2) \vec{\alpha} = \vec{0}$$

elde edilir. Hipoteze göre $\vec{\alpha} \neq 0$ olduğundan $\lambda_1 = \lambda_2$ olur. Bu ise, her bir $\vec{\alpha} \neq 0$ vektörüne bir tek karakteristik değer karşılık geldiği anlamına gelir.

5- $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ matrisi için $\vec{\alpha}_1 = \begin{bmatrix} a \\ c \end{bmatrix}$ ve $\vec{\alpha}_2 = \begin{bmatrix} b \\ d \end{bmatrix}$

vektörlerini belirleyelim. \mathbb{R}^2 uzayının standart bazı $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2\}$ olmak üzere

$$\vec{\alpha}_1 = a\vec{e}_1 + c\vec{e}_2 \quad \text{ve} \quad \vec{\alpha}_2 = b\vec{e}_1 + d\vec{e}_2 \quad \text{olacak}$$

şekilde \vec{e}_1 ve \vec{e}_2 vektörlerinin lineer birleşimi olarak yazılır.

Buradan,

$$\begin{aligned} \det A &= \det[\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2] = \det[a\vec{e}_1 + c\vec{e}_2, b\vec{e}_1 + d\vec{e}_2] \quad \downarrow \text{Determinant fonk.} \\ &= ab \det[\vec{e}_1, \vec{e}_1] + ad \det[\vec{e}_1, \vec{e}_2] \quad \downarrow \text{n-linear} \\ &\quad + cb \det[\vec{e}_2, \vec{e}_1] + cd \det[\vec{e}_2, \vec{e}_2] \quad \downarrow \text{Determinant fonk.} \\ &= ad - bc \quad \text{bulunur.} \quad \downarrow \text{fonk. altta ve simetrik} \end{aligned}$$