

7.3 Cebirsel Lineer Denklem Sistemleri, Lineer Bağımsızlık, Özdeğer, Özvektörler.

n -değişkenli (bilinmeyenli) n -denklemler sistemi

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n &= b_n \end{aligned} \quad (7.7)$$

(7.7)'yi A $n \times n$ tipinde katsayılar matrisi ve b $n \times 1$ tipinde verilen vektör olarak özetlersek

$$AX = b \quad (7.8)$$

formunda yazabiliriz. $b=0$ ise sisteme homojen, diğer durumlarda homojen olmayan sistem denir.

Eğer katsayılar matrisi A 'nın determinanti sıfırdan farklı ise yani A 'nın tersi varsa (7.8) sisteminin yalnız bir çözümü vardır. (7.8)'in her iki tarafını A^{-1} ile çarpılarak, çözümleri

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

olduğu görülür. Özel olarak sistem homojen ise yani $b=0$ ise yalnız $X=0$ sıfır çözümleri vardır.

Eğer A singüler ise, yani $\det A = 0$ ise (7.8)'in ya çözümü yoktur ya da çözüm tek değildir. Homojen sistemin sıfır çözümlerinin yanında sonsuz (sıfırdan farklı) çözümü vardır. Homojen olmayan

sistemlerde b belli, sırtı sağlamazsa çözüm yoktur. Bu sırtı, A 'nın eksi A^* olmak üzere $A^*y=0$ sırtını sağlayan bütün y vektörleri için

$$(b, y) = 0$$

dir. Bu sırtı sağlayan (7.8) sisteminin sonsuz sayıda çözümü vardır. Bu çözümler, X^0 (7.8)'in bir özel çözümü ve ξ , homojen kısmın herhangi bir çözümü olmak üzere

$$X = X^0 + \xi$$

formundadır.

Bir lineer denklem sistemini çözmek en iyi yolu sırtı basamak form haline getirmektir. (Ayrıntı için bak: lineer cebir notları). (7.8) denklem sisteminde katsayılar matrisi A 'ya b vektörünü ekliyerek genişletilmiş katsayılar matrisi $(A:b)$ yi elde ederiz. Bu matrisi elementer satır işlemleri ile ügensel form haline getirip çözümü kolaylıkla bulabiliriz.

Örnek 1) $x_1 - 2x_2 + x_3 = 7$ lineer denklem sistemini çözümlü.

$$\begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 2x_3 &= 2 \\ -x_1 + 2x_2 + 3x_3 &= 1 \end{aligned}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 1 & 7 \\ 2 & 1 & 2 & 2 \\ -1 & 2 & 3 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{\begin{array}{l} C_2 \rightarrow 2C_1 + C_2 \\ C_3 \rightarrow C_1 + C_3 \end{array}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 1 & 7 \\ 0 & 5 & 0 & -10 \\ 0 & 0 & 4 & 8 \end{array} \right) \begin{array}{l} 4x_3 = 8 \Rightarrow x_3 = 2 \\ 5x_2 = -10 \Rightarrow x_2 = -2 \\ x_1 - 2x_2 + x_3 = 7 \Rightarrow x_1 = 1 \end{array} \Rightarrow X = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

2) $x_1 + 2x_2 - x_3 = 2$ lineer denklem sisteminin çözümünü.

$$\begin{aligned} 2x_1 + x_2 + x_3 &= 1 \\ x_1 - x_2 + 2x_3 &= -1 \end{aligned}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 2 & -1 \end{array} \right) \xrightarrow{C_1 \rightarrow -2C_1 + C_2, C_3 \rightarrow -C_1 + C_3} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & -3 & 3 & -3 \\ 0 & -3 & 3 & -3 \end{array} \right) \xrightarrow{C_3 \rightarrow -C_3 + C_2} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & -3 & 3 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$-3x_2 + 3x_3 = -3 \quad x_3 = t \in \mathbb{R} \quad x_1 + 2x_2 - x_3 = 2 \Rightarrow x_1 = 2 - 2(4t) + t = -7t + 2$$

$$x_2 = 4t + 1$$

$$x = \begin{pmatrix} -7t + 2 \\ 4t + 1 \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -7 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R}$$

Lineer Bağımsızlık.

$$c_1 x^{(1)} + c_2 x^{(2)} + \dots + c_k x^{(k)} = 0 \quad (7.9)$$

denklemini sağlayan en azından bir tanesi sıfırdan farklı c_1, c_2, \dots, c_k (kompleks) sayıları varsa $x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(k)}$ vektörlerine lineer bağımsız vektörler denir. (7.9) denklemini yalnız $c_1 = c_2 = \dots = c_k = 0$ sayıları sağlıyorsa $x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(k)}$ vektörlerine lineer bağımlı vektörler denir.

n bileşene sahip n vektör kümesini düşünelim. $x^{(j)}$ vektörünün i . bileşeni $x_{ij} = x_i^{(j)}$ olsun. $X = (x_{ij})$ derseniz (7.9) denklemini

$$\begin{pmatrix} x_{11}^{(1)}c_1 + \dots + x_{1n}^{(n)}c_n \\ \vdots \\ x_{n1}^{(1)}c_1 + \dots + x_{nn}^{(n)}c_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{11}c_1 + \dots + x_{1n}c_n \\ \vdots \\ x_{n1}c_1 + \dots + x_{nn}c_n \end{pmatrix} = Xc = 0$$

şeklinde yazabiliriz. Eğer $\det X \neq 0$ ise bu denklemin yalnız $c = 0$ çözümleri olur. Yani $x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(n)}$ vektörlerinin lineer bağımsız

olması için gerek ve yeter şart $\det X \neq 0$ olmasıdır.

Örnek: $x^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$, $x^{(2)} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$, $x^{(3)} = \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ -11 \end{pmatrix}$ vektörlerinin lineer bağımlı olup olmadığını belirleyiniz. Lineer bağımlı ise aralarında bağıntıyı bulunuz.

Vektörleri x_{ij} matris formunda yazarsak, determinantına bakalım;

$$\det X = \begin{vmatrix} 1 & 2 & -4 \\ 2 & 1 & 1 \\ -1 & 3 & -11 \end{vmatrix} = 0$$

olduğu görülür. Yani vektörler lineer bağımlıdır.

$$c_1 x^{(1)} + c_2 x^{(2)} + c_3 x^{(3)} = 0$$

denklemini çözecek;

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -4 \\ 2 & 1 & 1 \\ -1 & 3 & -11 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -4 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 3 & -11 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -4 & 0 \\ 0 & -3 & 9 & 0 \\ 0 & 5 & -15 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -4 & 0 \\ 0 & -3 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \quad \begin{aligned} -3c_2 + 9c_3 &= 0 \\ c_3 &= t \\ c_2 &= 3t \end{aligned}$$

$$c_1 + 2c_2 - 4c_3 = 0 \Rightarrow c_1 = -2t \quad t=1 \text{ alırsak } c_1 = -2, c_2 = 3, c_3 = 1$$

$$-2x^{(1)} + 3x^{(2)} + x^{(3)} = 0$$

dir.

$$c_1 x^{(1)}(t) + c_2 x^{(2)}(t) + \dots + c_k x^{(k)}(t) = 0$$

denklemini sağlayan en azından bir tanesi sıfırdan farklı c_1, c_2, \dots, c_k sayıları varsa $t \in \mathbb{R}$ aralığında $x^{(1)}(t), \dots, x^{(k)}(t)$ vektör fonksiyonlarına lineer bağımlı, diğer durumda yani $c_1 = c_2 = \dots = c_k = 0$ olması durumunda lineer bağımsız denir.

Özdeğer ve özvektörler.

$$Ax=y$$

denkleme verilen x vektörünü, yeni bir y vektörüne dönüştüren lineer dönüşüm olarak bakabiliriz. Çoğu uygulamalarda verilen vektörün kondisyonelli katına dönüştüren dönüşümler önemli rol oynar. Buna göre $y=\lambda x$ vektörünü bulmak için

$$Ax=\lambda x$$

veya

$$(A-\lambda I)x=0 \quad (7.10)$$

denkleminin çözümüne bakmamız gerekir. Burada λ bir skalerdir. (7.10) denkleminin sıfırdan farklı çözümü olması için gerek

ve yeter şart

$$\Delta(\lambda)=\det(A-\lambda I)=0 \quad (7.11)$$

olmasıdır. (7.11) denklemini sağlayan λ değerlerine A matrisinin özdeğerleri denir ve bu λ değerlerini kullanarak elde edilen sıfırdan farklı çözümlerde (vektörlerde) bu değerlere karşılık gelen özvektörler denir.

(7.11) denklemi λ 'ya göre n . dereceden polinom olduğu için n tane $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ özdeğeri vardır. Bu özdeğerlerden bazıları aynı olabilir. Eğer (7.11) denkleminin bir kökü m kere

çörünüyorsa bu özdeğer m katlılığı sahiptir denir. Özdeğer 1 katlılığı sahipse basit denir. Eğer n tane farklı özdeğer varsa yani hepsi basit ise n tane özvektör lineer bağımsızdır. Eğer tekrar eden özdeğerler varsa yani bir özdeğer m katlılığına sahipse n tane lineer bağımsız özvektör olabilir de olmayabilir de.

Örnek 1) $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}$ matrisinin özdeğer ve özvektörlerini bulunuz.

λ özdeğeri ve x özvektörleri $(A-\lambda I)x=0$ denklemini sağlamlıdır. Buna göre

$$\begin{pmatrix} 2-\lambda & -1 \\ 1 & 4-\lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

denkleminin sıfırdan farklı çözümleri olması için

$$\det(A-\lambda I) = \begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 \\ 1 & 4-\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - 6\lambda + 9 = 0$$

olmalıdır. $\lambda_1=3$ ve $\lambda_2=3$ dir. Yani 3 'ün katlılığı iki dir.

$\lambda_1=\lambda_2=3$ karşı gelen özvektör,

$$\begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$x_1+x_2=0 \quad \begin{matrix} x_2=t \\ x_1=-t \end{matrix}$$

$$x^{(1)} = t \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad t \neq 0$$

dir. Genellikle $t=1$ alınarak özvektör $x^{(1)} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ olarak bulunur.

2) $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ matrisinin özdeğer ve özvektörlerini bulun.

$$(A - \lambda I)x = 0 \Rightarrow \begin{pmatrix} -\lambda & 1 & 1 \\ 1 & -\lambda & 1 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ denklemini sağlayın}$$

λ değerleri $\det(A - \lambda I) = 0$ 'ın kökleridir.

$$\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 1 \\ 1 & -\lambda & 1 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 + 3\lambda + 2 = 0$$

Bu denklemin kökleri $\lambda_1 = 2, \lambda_2 = -1, \lambda_3 = -1$ dir. 2 basit özdeğer, -1 katlılığı iki olan özdeğerdir.

$\lambda_1 = 2$ 'ye karşılık gelen $x^{(1)}$ özvektörü

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

denkleminin çözümüdür. Bu denklem çözülürse $x^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ bulunur.

$\lambda_2 = \lambda_3 = -1$ 'e karşılık gelen özvektörler

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x_1 + x_2 + x_3 = 0$$

denkleminin çözümüdür. $x_2 = k, x_3 = t$ dersek $x_1 = -k - t$ dir.

$$x = \begin{pmatrix} -k-t \\ k \\ t \end{pmatrix} = k \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$k=0, t=1$ ve $k=1, t=0$ alınarak $x^{(2)}$ ve $x^{(3)}$ özvektörleri bulunur. $x^{(1)}, x^{(2)}, x^{(3)}$ özvektörleri lineer bağımsızdır.

$A^H = A$ yani $\bar{a}_{ji} = a_{ij}$ şartını sağlayan matrislere Konjüge-erlenik veya Hermityan matrisler denir. Hermityan matrisler önemli matris sınıfıdır. Eğer matrisin elemanları reel ise $A^T = A$ olur. Hermityan matrislerin özdeğer ve özvektörleri aşağıdaki özellikleri içerir.

- 1) Bütün özdeğerler reeldir.
- 2) Katlılığa sahip özdeğerler olsa bile daima n tane lineer bağımsız özvektör vardır.
- 3) $x^{(1)}$ ve $x^{(2)}$, farklı özdeğerlere karşılık gelen özvektörler ise $(x^{(1)}, x^{(2)}) = 0$ dir. Eğer bütün özdeğerler basit ise özvektörler ortogonal (dik) küme oluşturur.
- 4) n katlılığa sahip özdeğerler için birbirine dik özvektörler seçilebilir. Bu yüzden ortogonal küme oluşturacak şekilde lineer bağımsız n tane özvektör daima seçilebilir.

Sıfırdan farklı elemanları yalnız köşegen elemanlarında bulunan matrise köşegen matris denir. Cebirsel denklem sistemlerinin çözümlerinde, verilen matrisi köşegen matrise dönüştürmek, çözümün bulunmasında

önemli kolaylık sağlar. Bu dönüşümlerde ise özvektörler kullanılır. Bir A matrisinin n tane lineer bağımsız özvektöre sahip olduğunu düşünelim. Özdeğerleri $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ ve özvektörleri $x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(n)}$ olsun. Sütunları özvektörler $x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(n)}$ olan T matrisini oluşturalım. T 'nin sütunları lineer bağımsız vektörler olduğundan $\det T \neq 0$ dir. Dolayısıyla T^{-1} vardır. Kolayca görülebileceği gibi AT matrisinin sütunları $Ax^{(1)}, Ax^{(2)}, \dots, Ax^{(n)}$ vektörleridir. Köşegen elemanları A 'nın özdeğerleri olan

$$D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

köşegen matrisi olmak üzere, $Ax^{(k)} = \lambda_k x^{(k)}$ olduğundan

$$AT = \begin{pmatrix} \lambda_1 x_1^{(1)} & \dots & \lambda_n x_1^{(n)} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_1 x_n^{(1)} & \dots & \lambda_n x_n^{(n)} \end{pmatrix} = TD$$

dir. Her iki tarafı soldan T^{-1} ile çarparsak

$$T^{-1}AT = D$$

elde ederiz. Bu yüzden eğer A 'nın özdeğer ve özvektörleri biliniyorsa A 'yı köşegen matrise dönüştürebiliriz.

Bu işleme benzerlik dönüşümü denir. A ve D matrislerinde benzer matrisler denir. Köşegen matrise benzer matrislere köşegenleştirilebilir denir.

Eğer A Hermityen ise T^{-1} i bulmak çok kolaydır. A 'nın $x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(n)}$ özvektörlerini $(x^{(i)}, x^{(i)}) = 1$ (her i için) olacak şekilde dik seçebileceğimizden $T^{-1} = T^*$ dir. (Yani T 'nin tersi T 'nin kompleks eşleneyinin transpozasına eşittir.)

Eğer A matrisi n 'den daha küçük lineer bağımsız özvektörlere sahip ise $T^{-1}AT = D$ olacak şekilde T matrisi bulunamayacağından A köşegenleştirilemez.

(örnekler için lineer cebir ders notlarını bakınız;
<http://www.mat.itu.edu.tr/ergezen/lineer/lineer.htm>)