

## 2. DETERMINANTLAR

### BİR MATRİSİN DETERMINANTI

Her  $n \times n$  tipindeki (kare) matrisi, onun determinantı diyeceğimize bir reel sayı ile ilişkilendirebiliriz. Bu sayının değeri, bize matrisin singular olup olmadığını, söyleyecek şekilde tanımlanmalıdır. Genel tanımdan önce aşağıdaki durumları düşünelim;

1. Durum: Eğer  $A = (a)$   $1 \times 1$  tipinde bir matris ise  $A$ 'nın tersinin olması için gerek ve yeter şart  $a \neq 0$  olmasıdır. Bu yüzden  $A$ 'nın determinantını ( $\det(A)$  ile göstereceğiz)

$\det(A) = a$   
olarak tanımlarsak,  $A$ 'nın tersinin olması için gerek ve yeter şart  $\det(A) \neq 0$  olmasıdır.

2. Durum:  $2 \times 2$  tipindeki

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

matrisinin tersinin olması için gerek ve yeter şart satırca birim matris  $I_2$ 'ye denk olmasıdır. Eğer  $a_{11} \neq 0$  ise

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{11}a_{21} & a_{11}a_{22} \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ 0 & a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12} \end{bmatrix} \quad a_{11} \neq 0 \text{ olduğundan}$$

bu matrisin birim matrise satırca denk

1. Durum: Eğer  $A = (a)$   $1 \times 1$  tipinde bir matris ise  $A$ 'nın tersinin olması için gerek ve yeter şart  $a \neq 0$  olmasıdır. Bu yüzden  $A$ 'nın determinantını ( $\det(A)$  ile göstereceğiz)

$\det(A) = a$   
olarak tanımlarsak,  $A$ 'nın tersinin olması için gerek ve yeter şart  $\det(A) \neq 0$  olmasıdır.

olması için gerek ve yeter şart  $a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12} \neq 0$  olmasıdır. Eğer  $a_{11} = 0$  ise

$$\begin{bmatrix} 0 & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} a_{21} & a_{22} \\ 0 & a_{12} \end{bmatrix} \text{ bu matrisin birim}$$

matrise satırca denk olması için gerek ve yeter şart  $a_{21}a_{12} \neq 0$  olmasıdır. Sonuçta  $2 \times 2$  tipinde bir  $A$  matrisinin determinantını

$\det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$   
olarak tanımlarsak,  $A$ 'nın tersinin olması için gerek ve yeter şart  $\det(A) \neq 0$  olmasıdır.

3. durum:  $3 \times 3$  tipindeki bir

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$

matrisinin tersinin olması için gerek ve yeter şart satırca birim matris  $I_3$ 'e denk olmasıdır. 2. durumdaki benzer işlemler yapılırsa,

$$\det(A) = a_{11}a_{22}a_{33} - a_{11}a_{32}a_{23} - a_{12}a_{21}a_{33} + a_{12}a_{31}a_{23} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{13}a_{31}a_{22}$$

olarak tanımlanabilir,  $A$  matrisinin tersinin olması için gerek ve yeter şart  $\det(A) \neq 0$  olmasıdır.

olacaktır. Benzer şekilde  $3 \times 3$ 'lük matrislerin,  $2 \times 2$ 'lik matrisler yardımıyla determinantını yazabiliriz.

$$M_{11} = \begin{bmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}, M_{12} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{bmatrix}, M_{13} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{bmatrix}$$

olarak örne

$$\det(A) = a_{11} \det(M_{11}) - a_{12} \det(M_{12}) + a_{13} \det(M_{13})$$

Tanım:  $A = (a_{ij})$   $n \times n$  tipinde matris ve  $M_{ij}$ ,  $a_{ij}$ 'yi içeren sütun ve satırın silinmesi ile elde edilen  $(n-1) \times (n-1)$  tipinde matrisi gösterir.  $M_{ij}$ 'nin determinanta  $a_{ij}$ 'nin minörü denir.  $a_{ij}$ 'nin kofaktörü  $A_{ij}$  ile gösterilir ve

8 Yukarıdaki benzer olarak  $n \times n$  tipindeki kare matrislerin determinantını  $n > 3$  için tanımlayalım. Bunun için önce  $2 \times 2$ 'lik matrisin determinantına bir daha göz atalım.  $2 \times 2$ 'lik

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

matrisin determinantını  $1 \times 1$ 'lik matrisler yardımıyla tanımlayabiliriz;

$$M_{11} = (a_{22}) \quad M_{12} = (a_{21})$$

olarak tanımlarsak

$$\det(A) = a_{11} \det(M_{11}) - a_{12} \det(M_{12})$$

$$A_{ij} = (-1)^{i+j} \det(M_{ij})$$

ile tanımlanır.

Buna göre  $2 \times 2$ 'lik matrisin determinantı

$$\det(A) = a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12}$$

ve  $3 \times 3$ 'lük matrisin determinantı

$$\det(A) = a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} + a_{13}A_{13}$$

olacaktır.

$A$  matrisinin determinantını  $|A|$  ile de gösterebiliriz.

$$\det(A) = |A|$$

Tanım: Bir  $n \times n$  tipindeki  $A$  matrisinin determinantı aşağıdaki şekilde tanımlanır ve  $\det(A)$  ile gösterilen bir skalerdir.

$$\det(A) = \begin{cases} a_{11}, & n=1 \\ a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} + \dots + a_{1n}A_{1n}, & n>1 \end{cases}$$

Burada  $A_{ij} = (-1)^{i+j} \det(M_{ij}) \quad j=1,2,\dots,n$

$A$  matrisinin birinci satırındaki elemanların kofaktörleridir.

$$A_{21} = (-1)^{2+1} \det(M_{21}) = (-1) \det(1) = -1$$

$$A_{22} = (-1)^{2+2} \det(M_{22}) = \det(2) = 2$$

$$\begin{aligned} |A| &= a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} \\ &= a_{21}A_{21} + a_{22}A_{22} \\ &= (-1) \cdot (-1) + 3 \cdot 2 = 7 \end{aligned}$$

Örnekler: 1)  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$

$$\det(A) = |A| = a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12}$$

$$A_{11} = (-1)^{1+1} \det(3) = 3$$

$$A_{12} = (-1)^{1+2} \det(-1) = -(-1) = 1$$

$$\begin{aligned} |A| &= a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} \\ &= 2 \cdot 3 + 1 \cdot 1 = 7 \end{aligned}$$

2)  $A = \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \quad |A^T| = ?$

$$|A| = a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12}$$

$$A_{11} = (-1)^{1+1} \det(3) = 3$$

$$A_{12} = (-1)^{1+2} \det(1) = -1$$

$$|A| = 2 \cdot 3 + 6 \cdot (-1) = 0$$

1. örnekteki matrisin tersi var  
bu // // // yoktur.

3)  $A = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 2 \\ 4 & -1 & 5 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \det(A) = ?$

$$|A| = a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} + a_{13}A_{13}$$

$$A_{11} = (-1)^{1+1} \det \begin{vmatrix} -1 & 5 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 5 \\ 1 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= -6$$

$$A_{12} = (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} 4 & 5 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = (-1) \cdot (-6) = 6$$

$$A_{13} = (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} 4 & -1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 6$$

$$|A| = 3 \cdot (-6) + 1 \cdot 6 + 2 \cdot 6 = 0$$

$$|A| = a_{21}A_{21} + a_{22}A_{22} + a_{23}A_{23}$$

$$= a_{31}A_{31} + a_{32}A_{32} + a_{33}A_{33}$$

$$= a_{12}A_{12} + a_{22}A_{22} + a_{32}A_{32}$$

**Teorem:**  $n \geq 2$  olmak üzere  $A$   $n \times n$  tipinde bir matris ise  $A$ 'nın determinantı

$$\det(A) = a_{i1}A_{i1} + a_{i2}A_{i2} + \dots + a_{in}A_{in}$$

$$= a_{ij}A_{ij} + a_{2j}A_{2j} + \dots + a_{nj}A_{nj}$$

dir.  $i, j = 1, 2, \dots, n$

Örk:  $A = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 0 & 3 \\ 2 & -1 & 0 & 4 \\ 4 & 1 & 3 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad |A| = ?$

$$\begin{aligned} |A| &= a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} + a_{13}A_{13} + a_{14}A_{14} \\ &= a_{13}A_{13} + a_{23}A_{23} + a_{33}A_{33} + a_{43}A_{43} \end{aligned}$$

$$A_{33} = (-1)^{3+3} \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 2 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & 2 \end{vmatrix}$$

$$= a_{21}A_{21}$$

$$= (-2) \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = -2 \cdot (-2) = 4$$

$$|A| = 3 \cdot (-2) = -6$$

**Teorem:**  $A$   $n \times n$  tipinde matris ise  $\det(A^T) = \det(A)$

dir.

örk:  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \quad |A| = 7$

$$A^T = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \quad |A^T| = 7$$

**Teorem:** Eğer  $A$   $n \times n$  tipinde üçgensel matris ise  $A$ 'nın determinanti köşegen elemanların çarpımına eşittir.

örk:  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \end{bmatrix}$   $|A| = ?$

$$|A| = 1 \cdot 4 \cdot (-2) = -8$$

**Determinantın özellikleri:**

**Teorem:**  $A$   $n \times n$  tipinde bir matris ise

$$a_{i1}A_{j1} + a_{i2}A_{j2} + \dots + a_{in}A_{jn} = \begin{cases} \det(A), & i=j \\ 0, & i \neq j \end{cases}$$

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

$$a_{11}A_{11} + a_{12}A_{12} = |A|$$

$$1 \cdot 1 + 2 \cdot (-3) = -5$$

$$A_{11} = 1 \quad A_{12} = -3$$

**Teorem:**  $A$   $n \times n$  tipinde bir matris olsun.

- $A$ 'nın bir sütunu veya satırı sıfır elemanlardan oluşursa  $|A| = 0$  dir.
- $A$ 'nın herhangi iki sütunu veya herhangi iki satırı birbirinin kati ise  $|A| = 0$  dir.

örk: 1)  $A = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$   $|A| = 0$

2)  $B = \begin{bmatrix} 4 & 4 & 3 & 1 \\ 8 & -3 & 6 & 2 \\ 12 & 3 & 9 & 2 \\ 4 & 10 & 3 & 12 \end{bmatrix}$   $|B| = 0$

$$a_{21}A_{11} + a_{22}A_{12} = 0$$

$$3 \cdot 1 + 1 \cdot (-3) = 0$$

1. Satır işlemi;  $E = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$   $A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$

$$EA = \begin{bmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{11} & a_{12} \end{bmatrix}$$

$$\det(EA) = -\det(A)$$

$$\Delta \text{ matrisinde } = \det(E) \cdot \det(A)$$

Herhangi iki satırın yerini değiştirdiğimizde yeni elde edilen matrisin determinanı

İlk matrisin determinantına  $(-1)$  ile çarpılmasına eşittir. örk:  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 2 \end{bmatrix}$   $|A| = -7$

2. Satır işlemi;  $E = \begin{bmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$   $A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$

$$E \cdot A = \begin{bmatrix} \alpha a_{11} & \alpha a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

$$\det(E \cdot A) = \alpha \cdot \det(A)$$

$$= \det(E) \det(A)$$

Bir matrisde herhangi bir satırı sıfırdan farklı bir sayı ile çarptığımızda

$$\det(EA) = \det A$$

$$= \det(E) \cdot \det(A)$$

örk:  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$   $B = \begin{bmatrix} -3 & 16 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$

$$|B| = 7$$

**Teorem:** Bir  $n \times n$  tipinde  $A$  matrisinin singüler olması için gerek ve yeter şart  $\det(A) = 0$  olmasıdır.

yeni elde edilen matrisin determinantı ilk matrisin determinantının  $\alpha$  sayı ile çarpılmasına eşittir.

örk:  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$   $B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -3 & 15 \end{bmatrix}$

$$|A| = 7 \quad |B| = 35$$

3. Satır işlemi;  $E = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ \alpha & 1 \end{bmatrix}$   $A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$

$$EA = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ \alpha a_{11} + a_{21} & \alpha a_{12} + a_{22} \end{bmatrix}$$

**Teorem:**  $A$  ve  $B$   $n \times n$  tipinde matrisler ise

$$\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B)$$

dir.

örk:  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$   $B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$

$$|A| = -5 \quad |B| = -1$$

$$|AB| = |A| \cdot |B| = (-5) \cdot (-1) = 5$$

$$A \cdot B = \begin{bmatrix} 8 & 3 \\ 9 & 4 \end{bmatrix} \quad |AB| = 5$$

Örnek:  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$   $b = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$   
 $|A| = -2$   $|A| = -\frac{1}{2}$   
 $AB = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 12 & 5 \end{bmatrix}$   $|AB| = |A||B|$

Kramer kuralı:

A matrisinde bir satırı okun. A matrisinden o satırındaki gibi elde edilen yeni matrise A'nın ekinin iki donörve

örnek:  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$   $ekA = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{21} \\ A_{12} & A_{22} \end{bmatrix}$   
 $ekA = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -3 & 1 \end{bmatrix}$   $A^{-1} = ?$   
 $|A| = -5$   
 $A^{-1} = \frac{ekA}{|A|} = \begin{bmatrix} -1/5 & 2/5 \\ 3/5 & -1/5 \end{bmatrix}$

Teorem: A n x n tipinde tersi olan bir matris ve  $b \in \mathbb{R}^n$  okun.

ekA ile gösterilir.

$$ekA = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{21} & \dots & A_{n1} \\ A_{12} & A_{22} & \dots & A_{n2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ A_{1n} & A_{2n} & \dots & A_{nn} \end{bmatrix}$$

$$A \cdot (ekA) = \det(A) \cdot I$$

Eğer A'nın tersi varsa

$$A^{-1} = \frac{ekA}{\det(A)}$$

dir.

A'nın i. satırının yerine b yazılarak elde edilen matrisle  $A_i$  ile gösterilm. Eğer  $Ax = b$ 'nin tek çözümü

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} \text{ ile}$$

$$x_i = \frac{\det(A_i)}{\det(A)} \quad i=1,2,\dots,n$$

dir.

$$(x_i = \frac{|A_i|}{|A|})$$

örnek:  $-2x_1 + 3x_2 - x_3 = 1$  lineer sistemini  
 $x_1 + 2x_2 - x_3 = 4$  Kramer kuralı  
 $-2x_1 - x_2 + x_3 = -3$  ile çözülür.

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 3 & -1 \\ 1 & 2 & -1 \\ -2 & -1 & 1 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ -3 \end{bmatrix} \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$$|A| = \begin{vmatrix} -2 & 3 & -1 \\ 1 & 2 & -1 \\ -2 & -1 & 1 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -2 & 3 & -1 \\ -2 & -1 & 1 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 7 & -3 \\ 0 & 3 & -1 \end{vmatrix}$$

$$x_1 = \frac{|A_1|}{|A|} = \frac{-4}{-2} = 2$$

$$x_2 = \frac{|A_2|}{|A|} = \frac{-6}{-2} = 3$$

$$x_3 = \frac{|A_3|}{|A|} = \frac{-8}{-2} = 4$$

$$x = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

lineer denklem sisteminin çözümüdür.

$$|A| = - \begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 7 & -3 \\ 0 & 0 & 2/7 \end{vmatrix} = (-1) \cdot 1 \cdot 7 \cdot \frac{2}{7} = -2$$

$$|A_1| = \begin{vmatrix} 1 & 3 & -1 \\ 4 & 2 & -1 \\ -3 & -1 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} - 4 \cdot \begin{vmatrix} 3 & -1 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} - 3 \cdot \begin{vmatrix} 3 & -1 \\ 2 & -1 \end{vmatrix} = -4$$

$$|A_2| = \begin{vmatrix} -2 & 1 & -1 \\ 1 & 4 & -1 \\ -2 & -3 & 1 \end{vmatrix} = -2 \cdot \begin{vmatrix} 4 & -1 \\ -3 & 1 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ -3 & 1 \end{vmatrix} - 2 \cdot \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 4 & -1 \end{vmatrix} = -6$$

$$|A_3| = \begin{vmatrix} -2 & 3 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \\ -2 & -1 & -3 \end{vmatrix} = -2 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ -1 & -3 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ -1 & -3 \end{vmatrix} - 2 \cdot \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 4 \end{vmatrix} = -8$$