Gauss ve Gauss–Jordan İndirgeme Metodları

Tanım 1.60 Yukarıdaki teoremlerde izah edilen; bir lineer sistemin ek matrisi [A:B] yi satır eşelon forma getirme yöntemine Gauss indirgeme metodu; indirgenmiş satır eşelon forma getirme yöntemine de Gauss-Jordan indirgeme metodu denir.

Gauss indirgeme metodu iki adımdan oluşur:

Adım.1. [A:B] ek matrisinin satır eşelon formdaki [C:D] matrisine indirgenmesi (dönüştürülmesi).

Adım.2. [C:D] den yararlanarak çözümün bulunması.

Örnek 1.61 : $(n \times n \text{ tipi için})$

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 3x_3 &= 9 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 &= 8 \\ 3x_1 - x_3 &= 3 \end{cases}$$
 ek matris $[A:B] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & \vdots & 9 \\ 2 & -1 & 1 & \vdots & 8 \\ 3 & 0 & -1 & \vdots & 3 \end{bmatrix}$

Bu matrisi satır-eşelon forma çevirirsek:

$$[C:D] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & \vdots & 9 \\ 0 & 1 & 1 & \vdots & 2 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 3 \end{bmatrix}$$

elde ederiz. (Kontrol ediniz). Daha sonra denklemi çözeriz:

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 3x_3 &= 9 \\ x_2 + x_3 &= 2 \\ x_3 &= 3 \end{cases} \implies x_2 = 2 - x_3 = -1, x_1 = 9 - 3x_3 - 2x_2 = 9 - 9 + 2 = 2$$

Çözüm: $x_1 = 2, x_2 = -1, x_3 = 3$

Örnek 1.62

$$[C:D] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & \vdots & 6 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & -1 & \vdots & 7 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 3 & \vdots & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & \vdots & 9 \end{bmatrix}$$
olsun. O zaman:

$$\begin{aligned} x_4 &= 9 - 2x_5 \\ x_3 &= 7 - 2x_4 - 3x_5 = 7 - 2(9 - 2x_5) - 3x_5 = -11 + x_5 \\ x_2 &= 7 - 2x_3 - 3x_4 + x_5 = 7 - 2(-11 + x_5) - 3(9 - 2x_5) + x_5 = 2 + 5x_5 \\ x_1 &= 6 - 2x_2 - 3x_3 - 4x_5 - 5x_5 = -1 - 10x_5 \\ x_5 &= \text{herhangi bir reel say1} \end{aligned}$$

Buradan, bütün çözümler şu şekilde yazılır: (Sonsuz çözüm vardır)

Örnek 1.63

olsun. CX=D nin çözümü yoktur. Çünkü, son satırdan: $0x_1+0x_2+0x_3+0x_4=1$ çelişkisi vardır.

Örnek 1.64

$$[C:D] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \vdots & 5 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \vdots & 6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \vdots & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \vdots & 8 \end{bmatrix} \text{ olsun. Çözüm: } x_1 = 5, x_2 = 6, x_3 = 7, x_4 = 8.$$

Örnek 1.65

Buradan $x_4 = \frac{1}{2} - \frac{1}{2}x_5$, $x_1 = \frac{3}{2} - x_2 - 2x_3 + \frac{5}{2}x_5$ elde edilir. x_2, x_3, x_5 herhangi reel sayılardır. O halde genel çözüm: (r, s, t : reel sayılar)

$$x_1 = \frac{3}{2} - r - 2s + \frac{5}{2}t$$

$$x_2 = r$$

$$x_3 = s$$

$$x_4 = \frac{1}{2} - \frac{t}{2}$$

$$x_5 = t$$

Örnek 1.66 Aşağıdaki lineer sistemi hem Gauss hem de Gauss-Jordan yöntemi ile çözelim.

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 3x_3 &= 6 \\ 2x_1 - 3x_2 + 2x_3 &= 14 \\ 3x_1 + x_2 - x_3 &= -2 \end{cases}$$
Ek matris: $[A:B] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & \vdots & 6 \\ 2 & -3 & 2 & \vdots & 14 \\ 3 & 1 & -1 & \vdots & -2 \end{bmatrix}$

Ek matrisi satır–eşelon forma getirelim:

$$\xrightarrow{S_3 \leftarrow (7)S_2 + S_3} \left[\begin{array}{ccccc} 1 & 2 & 3 & \vdots & 6 \\ 0 & 1 & 2 & \vdots & 4 \\ 0 & 0 & 10 & \vdots & 30 \end{array} \right] \xrightarrow{S_3 \leftarrow \frac{S_3}{10}} \left[\begin{array}{ccccc} 1 & 2 & 3 & \vdots & 6 \\ 0 & 1 & 2 & \vdots & 4 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 3 \end{array} \right]$$

Buradan; $x_3 = 3$, $x_2 = 4 - 2x_3 = -2$, $x_1 = 6 - 2x_2 - 3x_3 = 1$ bulunur.

Gauss–Jordan metodu için matrisi indirgenmiş satır eşelon forma getirelim:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & \vdots & 6 \\ 0 & 1 & 2 & \vdots & 4 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{S_1 \leftarrow (-2)S_2 + S_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & \vdots & -2 \\ 0 & 1 & 2 & \vdots & 4 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{S_1 \leftarrow S_3 + S_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \vdots & 1 \\ 0 & 1 & 0 & \vdots & -2 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 3 \end{bmatrix}$$

Buradan $x_1 = 1, x_2 = -2, x_3 = 3$ bulunur.

Homojen Sistemler

m denklem ve n bilinmeyenden oluşan AX=0 homojen sistemini düşünelim.

Örnek 1.67 Ek matrisi aşağıda verilen homojen sistemi düşünelim.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 2 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 3 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 4 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \vdots & 0 \end{bmatrix}$$

Bu matris indirgenmiş satır eşelon formda olduğu için, bütün çözümler:

$$\left\{egin{array}{l} x_1=-2r \ x_2=s \ x_3=-3r \ x_4=-4r \ x_5=r \end{array}
ight\}$$
 (r ve s herhangi iki sayı)

Teorem 1.68 m denklemli, n bilinmeyenli bir homojen sistemde eğer m < n ise bu sistemin her zaman bir trivial olmayan çözümü vardır.

İspat: (Atlıyoruz.)

Örnek 1.70
$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 &= 0 \\ x_1 + x_4 &= 0 \\ x_1 + 2x_2 + x_3 &= 0 \end{cases}$$
ek matrisi:
$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & \vdots & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & \vdots & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & \vdots & 0 \end{bmatrix}$$

Bu matrisin satır eşdeğeri:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & \vdots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \vdots & 0 \end{bmatrix} \text{ olup çözümler: } \begin{cases} x_1 = -r, \\ x_2 = r \\ x_3 = -r, \\ x_4 = r \text{ (reel say1)} \end{cases}$$

Örnek 1.72 Aşağıdaki lineer denklem sisteminde a'nın hangi değerleri için (a) Hiç çözüm ya (b) Tek çözüm vardır. (c) Sonsuz sayıda çözüm vardır.

$$x_1 + x_2 - x_3 = 2$$

 $x_1 + 2x_2 + x_3 = 3$
 $x_1 + x_2 + (a^2 - 5)x_3 = a$

Çözüm: Gauss indirgeme metodunu kullanalım:

$$[A:B] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & \vdots & 2 \\ 1 & 2 & 1 & \vdots & 3 \\ 1 & 1 & a^2 - 5 & \vdots & a \end{bmatrix} \xrightarrow{S_2 \leftarrow (-1)S_1 + S_2} \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & \vdots & 2 \\ 0 & 1 & 2 & \vdots & 1 \\ 0 & 0 & a^2 - 4 & \vdots & a - 2 \end{bmatrix}$$

Şimdi
$$a=2$$
 ise
$$\begin{bmatrix}1&1&-1&\vdots&2\\0&1&2&\vdots&1\\0&0&0&\vdots&0\end{bmatrix}$$
 elde edilir ki sonsuz çözüm vardır. $a=-2$ ise

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & \vdots & 2 \\ 0 & 1 & 2 & \vdots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \vdots & -4 \end{bmatrix}$$

elde edilir ki çözüm yoktur. $a \neq \mp 2$ ise tek çözüm vardır.

Ödev: Bir önceki soruyu aşağıdaki sistemler için çözünüz.

(a)
$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 & = 2 \\ 2x_1 + 3x_2 + 2x_3 & = 5 \\ 2x_1 + 3x_2 + (a^2 - 1)x_3 & = a + 1 \end{cases}$$
 (b)
$$\begin{cases} x_1 + x_2 & = 3 \\ x_1 + (a^2 - 8)x_2 & = a \end{cases}$$
 (c)
$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 & = 2 \\ x_1 + 2x_2 + x_3 & = 3 \\ x_1 + x_2 + (a^2 - 5)x_3 & = a \end{cases}$$

1.6 Elementer Matrisler ve A^{-1} in Bulunması

Tanım 1.73 I_n matrisine I.tip, II.tip ve III.tip bir elementer satır veya sütun işleminin sadece bir defa uygulanması ile edilen bir $n \times n$ A matrisine, sırasıyla I.tipte, III.tipte, III.tipte elementer matris denir.

Örneğin;

$$E_1=\left[egin{array}{ccc} 0&0&1\ 0&1&0\ 1&0&0 \end{array}
ight]$$
 I.tipte elementer matris. Çünkü $I_3 \xrightarrow{S_1\leftrightarrow S_3} E_1$

$$E_2=\left[\begin{array}{ccc}1&0&0\\0&-2&0\\0&0&1\end{array}\right]$$
 II.
tipte elementer matris. Çünkü $I_3\xrightarrow{S_2\leftarrow(-2)S_2}E_2$

$$E_3=\left[egin{array}{ccc}1&2&0\\0&1&0\\0&0&1\end{array}
ight]$$
 III.tipte elementer matris. Çünkü I_3 $\xrightarrow{S_1\leftarrow(2)S_2+S_1}$ E_3

$$E_4=\left[egin{array}{ccc}1&0&3\\0&1&0\\0&0&1\end{array}
ight]$$
 III.tipte elementer matris. Çünkü $I_3\xrightarrow{K_3\leftarrow(3)K_1+K_3}E_3$

Teorem 1.74 $A m \times n$ bir matris olsun A üzerinde I.tip, II.tip veya III.tip bir elementer satır (sütun) işlemi yapılarak B matrisi elde edilmiş olsun. E matrisi de I_m 'ye (I_n 'ye) aynı elementer satır (sütun) işlemi uygulayarak elde edilen matris olsun. O zaman B = EA dır. (B = AE dir).

Örnek 1.75
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 3 & 4 \\ 3 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{S_1 \leftarrow (-2)S_3 + S_1} B = \begin{bmatrix} -5 & 3 & 0 & -3 \\ -1 & 2 & 3 & 4 \\ 3 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

Aynı elementer satır işlemini birim matrise uygulayalım:

$$I_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{S_1 \leftarrow (-2)S_3 + S_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = E \text{ diyelim.}$$

$$EA = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 3 & 4 \\ 3 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -5 & 3 & 0 & -3 \\ -1 & 2 & 3 & 4 \\ 3 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} = B$$

olduğu görülür.

A^{-1} in Bulunması İçin Bir Yöntem

Örnek 1.84
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 3 \\ 5 & 5 & 1 \end{bmatrix}$$
 matrisinin tersini bulalım:

$$[A:I_3] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 3 & \vdots & 0 & 1 & 0 \\ 5 & 5 & 1 & \vdots & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{S_3 \longleftarrow (-5)S_1 + S_3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 3 & \vdots & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -4 & \vdots & -5 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{S_2 \leftarrow \frac{-3}{2}S_3 + S_2}{\longrightarrow} \begin{bmatrix}
1 & 0 & -1/2 & \vdots & 1 & -1/2 & 0 \\
0 & 1 & 0 & \vdots & -15/8 & 1/2 & 3/8 \\
0 & 0 & 1 & \vdots & 5/4 & 0 & -1/4
\end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{S_1 \leftarrow -\frac{1}{2}S_3 + S_1} \begin{bmatrix}
1 & 0 & 0 & \vdots & 13/8 & -1/2 & -1/8 \\
0 & 1 & 0 & \vdots & -15/8 & 1/2 & 3/8 \\
0 & 0 & 1 & \vdots & 5/4 & 0 & -1/4
\end{bmatrix}$$

Buradan
$$A^{-1}=\begin{bmatrix} 13/8 & -1/2 & -1/8 \\ -15/8 & 1/2 & 3/8 \\ 5/4 & 0 & -1/4 \end{bmatrix}$$
 bulunur. Yani $AA^{-1}=A^{-1}A=I_3$ olmalıdır. (Kontrol ediniz.)

Teorem 1.85 $n \times n$ A matrisi singüler \iff A matrisi bir satırı tamamen sıfır olan bir B matrisine satır eşdeğerdir.

Örnek 1.86 Aynı yöntemle
$$A=\begin{bmatrix}1&2&-3\\1&-2&1\\5&-2&-3\end{bmatrix}$$
 matrisinin tersini bulmaya çalışalım.

$$[A:I_3] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -3 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 \\ 5 & -2 & -3 & \vdots & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{S_2 \longleftarrow -S_1 + S_2} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -3 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 4 & \vdots & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -12 & 12 & \vdots & -5 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{c}
S_{2} \longleftarrow \frac{S_{2}}{-4} \\
\longrightarrow \\
0 & 1 & -1 & \vdots & 1/4 & -1/4 & 0 \\
0 & -12 & 12 & \vdots & -5 & 0 & 1
\end{array}$$

$$\frac{S_1 \leftarrow -2S_2 + S_1}{S_3 \leftarrow -12S_2 + S_3} \begin{bmatrix}
1 & 0 & -1 & \vdots & 1/2 & 1/2 & 0 \\
0 & 1 & -1 & \vdots & 1/4 & -1/4 & 0 \\
0 & 0 & 0 & \vdots & -2 & -3 & 1
\end{bmatrix}$$

Burada işlemi durduralım. Çünkü A matrisi $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ matrisine satır eşdeğerdir. Yani A nın tersi yoktur.

Teorem 1.88 A ve B $n \times n$ matrisler ve $AB = I_n$ olsun. O zaman $BA = I_n$ dir. Yani $B = A^{-1}$ dir.

İspat: Önce $AB=I_n\Longrightarrow A'$ nın singüler olmadığını göstereceğiz. Farzedelim ki A singüler olsun. O zaman A, bir satırı tamamen sıfır olan bir C matrisine satır eşdeğerdir. Yani $C=E_kE_{k-1}\cdots E_1A$ şeklindedir (E_i ler elementer matris). O halde

$$CB=E_kE_{k-1}\cdots E_1AB\Longrightarrow AB,CB'$$
ye satır eşdeğer $\Longrightarrow CB'$ nin bir satır tamamen sıfır olup AB singülerdir

Şimdi $AB=I_n$ olduğundan I_n 'in singüler olduğu çelişkisi bulunur. Yani A singüler değildir. O zaman A^{-1} mevcuttur. $AB=I_n$ eşitliğinden $(A^{-1})AB=A^{-1}I_n\Longrightarrow B=A^{-1}$ elde edilir. \square