



SAKARYA ÜNİVERSİTESİ BİLİŞİM SİSTEMLERİ
MÜH. BÖL. 2021-2022 ÖĞR. YILI BAHAR
DÖNEMİ LİNEER CEBİR DERSİ DÖNEM SONU
SINAVI

Tarih	30.05.2022	Test Puanı (1-8)	9	10
Öğ No				
Ad				
Soyad				

Sınav Süresi 80 dakikadır. Her bir test sorusu 9 puandır.
Doğru seçeneği yuvarlak içine alınız. 9 ve 10. sorular
klasik olarak arka sayfaya çözülecektir.

CEVAP ANAHTARI

SORULAR

- 1) $x+y=3$
 $mx+ny=k$ denklem sistemiyle ilgili

aşağıdakilerden kaç tanesi kesinlikle doğrudur?

- i. Bu sistemin daima sonsuz çözümü vardır.
ii. Bu sistemin sadece $k=3m$ durumunda sonsuz çözümü vardır.
iii. $k=3$ ve $m=1$ için sistemin çözümü yoktur.
iv. $m=3$ için sistemin çözümünün olabilmesi için, $k=9$ olmalıdır.
v. $m=2$ ve $k=2$ için sistemin bir tek çözümü vardır.

- A) 1 B) 2 C) 3 D) 4 E) 5

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

matrisinin rankı aşağıdakilerden hangisidir?

- A) 1 B) 3 C) 5 D) 2 E) 4

- 3) A matrisi reel sayılar üzerinde tanımlı 3×3 tipinde bir matristir. A matrisinin tersi alınabildiğine göre aşağıdakilerden hangisi her zaman doğrudur?

- A) Rank $(A) = 3$ B) Rank $(A) = 1$ C) Det $(A) = 3$

- D) Det $(A) = \text{Rank } (A) = 3$ E) Det $(A) = 1$

- 4) $Ax = b$ formundaki bir lineer denklem sisteminde $[A|b]$ artırılmış matrisi

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & m & m & m^2 - m \\ 0 & 0 & m^2 + m & m + 1 \end{array} \right]$$

$m^2 + m = 0$
 $m + 1 = 0$
 $\Rightarrow m = -1$

matrisine denktir. Bu sistemin 1 parametreye bağlı sonsuz çözümü olduğuna göre, m aşağıdakilerden hangisidir?

- A) 1 B) 2 C) 0 D) -2 E) -1

- 5) A matrisi 3×3 tipinde bir reel matris olup determinant değeri 3 tür. Buna göre $\text{Ek}(A)$ matrisinin determinantı kaç olur?

- A) $\frac{1}{9}$ B) $\frac{1}{3}$ C) 3 D) 9 E) 27

$\bar{A} = \frac{1}{|A|} \cdot \text{Ek}(A) \Rightarrow \text{Ek}(A) = 3 \cdot \bar{A}$

$|\text{Ek}(A)| = |3 \cdot \bar{A}| = 3^3 \cdot |\bar{A}| = 27 \cdot \frac{1}{3} = 9$

$(|KA| = k^n |A| \text{ dediği için})$

- 6) \mathbb{R}^3 de verilen $\begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ ve $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ c \end{bmatrix}$ vektörleri hangi

$c \in \mathbb{R}$ için lineer bağımlıdır.

- A) 1 B) 2 C) 0 D) -1 E) -2

- 7) Aşağıdaki vektör kümelerinden kaç tanesi \mathbb{R}^2 için bir tabandır?

$S_1 = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$, $S_2 = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix} \right\}$, $S_3 = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$

$S_4 = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} \right\}$, $S_5 = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \right\}$

- A) 1 B) 2 C) 3 D) 4 E) 5

8) $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$

$P(\lambda) = A - \lambda I = \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 \\ 3 & 1-\lambda \end{vmatrix} = 0$
 $P(\lambda) = \lambda^2 - 2\lambda + 4 = 0$

matrisinin tersi aşağıdakilerden hangisidir?
(Cayley-Hamilton Teoremi: Her kare matris kendi karakteristik polinomunu sağlar)

$P(A) = 0 \Rightarrow A^2 - 2A + 4I = 0 \Rightarrow \bar{A} = \frac{1}{4}(2I - A)$

- A) $A^{-1} = \frac{1}{2}(I - A)$ B) $A^{-1} = \frac{1}{3}(I - 2A)$ C) $A^{-1} = \frac{1}{4}(I - A)$

- D) $A^{-1} = \frac{1}{3}(2I - A)$ E) $A^{-1} = \frac{1}{4}(2I - A)$

9) $\begin{cases} x_1 - 2x_2 + x_3 = -3 \\ 2x_1 + x_2 + 5x_3 = 2 \\ -3x_1 + 6x_2 + 2x_3 = 4 \end{cases}$

lineer denklem sistemini Cramer metodu ile çözünüz. (12p)

10) $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ matrisinin

- i. Özdeğerlerini hesaplayınız. (4p)
ii. Özvektörlerini bulunuz. (4p)
iii. A matrisi köşegenleştirilebilir mi? Cevabınız evet ise $D = P^{-1}AP$ olacak biçimde D köşegen matrisini ve P matrisini bulunuz. (8p)

9.

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & 5 \\ -3 & 6 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$A \quad \cdot \quad X \quad = \quad b$

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & 5 \\ -3 & 6 & 2 \end{vmatrix} = 25 \quad (3)$$

$$|A_1| = \begin{vmatrix} -3 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & 5 \\ 4 & 6 & 2 \end{vmatrix} = 60 \quad (3), \quad A_2 = \begin{vmatrix} 1 & -3 & 1 \\ 2 & 2 & 5 \\ -3 & 4 & 2 \end{vmatrix} = 55 \quad (3)$$

$$|A_3| = \begin{vmatrix} 1 & -2 & -3 \\ 2 & 1 & 2 \\ -3 & 6 & 4 \end{vmatrix} = -25 \quad (3)$$

$$x_1 = \frac{|A_1|}{|A|} = \frac{60}{25} = \frac{12}{5}$$

$$x_2 = \frac{|A_2|}{|A|} = \frac{55}{25} = \frac{11}{5}$$

$$x_3 = \frac{|A_3|}{|A|} = \frac{-25}{25} = -1$$

10. i. $|A - \lambda I| = \begin{vmatrix} 1-\lambda & 2 \\ 2 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)^2 - 4 = \lambda^2 - 2\lambda - 3 = 0 \quad \begin{matrix} \lambda_1 = 3 \\ \lambda_2 = -1 \end{matrix} \quad (4)$
 $= (\lambda+1)(\lambda-3) = 0$

ii. $\lambda_1 = 3$ için $(A - 3I) = \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} x_2 = t \\ x_1 = t \end{matrix} \quad V^3 = \{t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}\} \quad (4)$

$\lambda_2 = -1$ için $(A + I) = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} x_2 = t \\ x_1 = -t \end{matrix} \quad V^1 = \{t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}\}$

iii: Farklı reel özdeğerlere sahip olmaları için karşılaştırılabilir.

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}, \quad D = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

(4) (4)