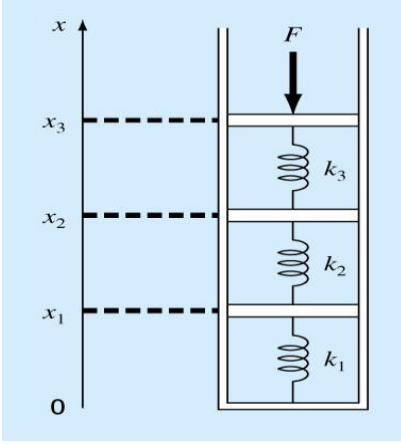


1(40 P)

Yandaki şekilde verilen sistem için, $F=2000 \text{ kg}$ 'lık bir kuvvetle sıkıştırılan seri düzende bağlanmış dört adet yayın denge durumunu tanımlayan denklemler aşağıda verilmektedir.

$$\mathbf{k}_2(\mathbf{x}_2 - \mathbf{x}_1) - \mathbf{k}_1\mathbf{x}_1 = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{k}_3(\mathbf{x}_3 - \mathbf{x}_2) - \mathbf{k}_2(\mathbf{x}_2 - \mathbf{x}_1) = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{F} - \mathbf{k}_3(\mathbf{x}_3 - \mathbf{x}_2) = \mathbf{0}$$

Bu denklemlerdeki yay sabitleri, $\mathbf{k}_1 = 150 \text{ kg/s}^2$, $\mathbf{k}_2 = 50 \text{ kg/s}^2$, $\mathbf{k}_3 = 75 \text{ kg/s}^2$ olarak verilmektedir. Yayların yer değişimini (\mathbf{x}), **CRAMER YÖNTEMİ** ile hesaplayınız.

2(30 P) A Matrisinin tersini $[A : I] \rightarrow [I : A^{-1}]$ yöntemini kullanarak elde ediniz

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 3 \\ -2 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

3 (30P)

$$\left. \begin{array}{l} \vec{v} = 2\vec{i} - 3\vec{j} + \vec{k} \\ \vec{w} = \vec{i} + 2\vec{j} - 2\vec{k} \end{array} \right\} \text{Yanda verilen vektörlerin arasındaki açıyı bulunuz}$$

4 (30P)

$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & 3 & 1 \\ -3 & 1 & -1 \end{bmatrix}$ matrisinin öz değerlerini bulunuz ve bulduğunuz öz değerlerden en küçük öz değere karşı gelen öz vektörü bulunuz.

Cevap 1

$$\left. \begin{array}{l} -200x_1 + 50x_2 = 0 \\ 50x_1 - 125x_2 + 75x_3 = 0 \\ -75x_2 + 75x_3 = 2000 \end{array} \right\} \begin{array}{l} -4x_1 + x_2 = 0 \\ 2x_1 - 5x_2 + 3x_3 = 0 \\ -3x_2 + 3x_3 = 80 \end{array}$$

$$[A] = \begin{bmatrix} -4 & 1 & 0 \\ 2 & -5 & 3 \\ 0 & -3 & 3 \end{bmatrix} \quad [B] = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -80 \end{bmatrix}$$

$$[A] = \begin{bmatrix} -4 & 1 & 0 \\ 2 & -5 & 3 \\ 0 & 3 & -3 \end{bmatrix}$$

$$|A| = -60 - (-36 - 6) = 18$$

$$x_1 = \frac{|A_1|}{|A|}$$

$$x_1 = \frac{-240}{-18}$$

$$x_1 = 13.33$$

$$[A_1] = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & -5 & 3 \\ -80 & 3 & -3 \end{bmatrix} \quad |A_1| = -240$$

$$x_2 = \frac{|A_2|}{|A|}$$

$$x_2 = \frac{-960}{-18}$$

$$x_2 = 53.33$$

$$[A_2] = \begin{bmatrix} -4 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 3 \\ 0 & -80 & -3 \end{bmatrix} \quad |A_2| = -960$$

$$x_3 = \frac{|A_3|}{|A|}$$

$$x_3 = \frac{-1140}{-18}$$

$$x_3 = 80$$

$$[A_3] = \begin{bmatrix} -4 & 1 & 0 \\ 2 & -5 & 0 \\ 0 & 3 & -80 \end{bmatrix} \quad |A_3| = -1440$$

Cevap 2

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 3 \\ -2 & 0 & 4 \end{bmatrix} \text{ matrisini ele alalım ve elemanter satır işlemleri ile genişletilmiş}$$

(birim) formda tersini bulalım :

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 4 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} &\sim R_1 + R_3 \rightarrow R_3 \begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ &\sim \frac{R_3}{3} + R_1 \rightarrow R_1 \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 4/3 & 0 & 1/3 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \sim \frac{R_3}{3} \rightarrow R_3 \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 4/3 & 0 & 1/3 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1/3 & 0 & 1/3 \end{bmatrix} \\ &\sim \frac{R_1}{2} \rightarrow R_1 \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2/3 & 0 & 1/6 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1/3 & 0 & 1/3 \end{bmatrix} \\ \Rightarrow A^{-1} &= \begin{bmatrix} 2/3 & 0 & 1/6 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1/3 & 0 & 1/3 \end{bmatrix} \text{ olarak bulunur.} \end{aligned}$$

Cevap 3

$$\begin{aligned} \vec{v} \cdot \vec{w} &= (2\vec{i} - 3\vec{j} + \vec{k}) \cdot (\vec{i} + 2\vec{j} - 2\vec{k}) \\ \vec{v} \cdot \vec{w} &= 2(\vec{i} \cdot \vec{i}) + 4(\vec{i} \cdot \vec{j}) - 4(\vec{i} \cdot \vec{k}) - 3(\vec{j} \cdot \vec{i}) \\ &\quad - 6(\vec{j} \cdot \vec{j}) + 6(\vec{j} \cdot \vec{k}) + (\vec{k} \cdot \vec{i}) + 2(\vec{k} \cdot \vec{j}) - 2(\vec{k} \cdot \vec{k}) \\ \vec{v} \cdot \vec{w} &= 2(\vec{i} \cdot \vec{i}) - 6(\vec{j} \cdot \vec{j}) - 2(\vec{k} \cdot \vec{k}) \\ \vec{v} \cdot \vec{w} &= 2 - 6 - 2 = -6 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} |\vec{v}| &= \sqrt{2^2 + (-3)^2 + 1^2} = \sqrt{14} \\ |\vec{w}| &= \sqrt{1^2 + 2^2 + (-2)^2} = 3 \\ \cos \theta &= \frac{\vec{v} \cdot \vec{w}}{|\vec{v}| \cdot |\vec{w}|} = \frac{-6}{\sqrt{14} \times 3} \\ \theta &= \cos^{-1} \left(-\frac{6}{3\sqrt{14}} \right) = 122.31^\circ \end{aligned}$$

Cevap 4

A'nın karakteristik polinomu,

$$A - \lambda I_3 = \begin{bmatrix} 1 - \lambda & -1 & -1 \\ 1 & 3 - \lambda & 1 \\ -3 & 1 & -1 - \lambda \end{bmatrix} = -\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 12 = 0$$

Olup $-\lambda^3 + 3\lambda^2 + 4\lambda - 12 = 0$ denkleminin kökleri öz değerdir. Bu denklemin kökleri 12'nin çarpanlarını denklemden deneyerek $\lambda = 2$, $\lambda = 3$, $\lambda = -2$ bulunur. Şimdi bu öz değerlerden en küçük olanına karşılık gelen öz vektörü bulalım.

λ öz değerine karşı gelen x öz vektörü

$$x = (x_1, x_2, x_3)$$

ise

$$(A - \lambda I^3) x = 0$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & 3 & 1 \\ -3 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (1)$$

Olur.

$\lambda = -2$ özdeğerine karşılık gelen özvektörleri bulalım:

Üstteki denklemde (1) $\lambda = -2$ yazılarak işlem yapılırsa;

$$3x_1 - x_2 - x_3 = 0$$

$$x_1 + 5x_2 + x_3 = 0$$

$$-3x_1 + x_2 + x_3 = 0$$

sistemin çözümünden $x_2 = -x_1$, $x_3 = 4x_1$ bulunur.

$x_1 = k$ için $x_2 = -k$, $x_3 = 4k$ olur.

$$\lambda = -2 \text{ özdeğerine karşılık gelen özvektörler } x = \begin{bmatrix} k \\ -k \\ 4k \end{bmatrix}$$

biçimindedir.