

Örnek .

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & -2 & 3 & -4 \\ 0 & 0 & 5 & 6 \\ 1 & 1 & 6 & 7 \end{bmatrix} \text{ matrisinin determinantını hesaplayınız.}$$

Bu determinantı hesaplarken A matrisinin istediğimiz satır ve sütununu kullanabiliriz. Hangi satırı veya sütunu kullanırsak kullanalım sonuç değişmez aynı olur. Matrislerin bazı satırlarında veya sütunlarında 0 elamanı fazla ise o satırı veya sütunu kullanmak hesap yaparken daha az işlem yapmanızı sağlayacaktır. Bu determinant hesaplanırken üçüncü satırı kullanmak avantaj sağlar ancak burada birinci satırı kullanalım.

$$\begin{aligned} |A| &= \begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & -2 & 3 & -4 \\ 0 & 0 & 5 & 6 \\ 1 & 1 & 6 & 7 \end{vmatrix} \\ &= a_{11} \cdot A_{11} + a_{12} \cdot A_{12} + a_{13} \cdot A_{13} + a_{14} \cdot A_{14} \\ &= a_{11} \cdot (-1)^{1+1} \cdot M_{11} + a_{12} \cdot (-1)^{1+2} \cdot M_{12} + a_{13} \cdot (-1)^{1+3} \cdot M_{13} + a_{14} \cdot (-1)^{1+4} \cdot M_{14} \\ &= 1 \cdot (-1)^{1+1} \cdot \begin{vmatrix} -2 & 3 & -4 \\ 0 & 5 & 6 \\ 1 & 6 & 7 \end{vmatrix} + 2 \cdot (-1)^{1+2} \cdot \begin{vmatrix} -1 & 3 & -4 \\ 0 & 5 & 6 \\ 1 & 6 & 7 \end{vmatrix} + 1 \cdot (-1)^{1+3} \cdot \begin{vmatrix} -1 & -2 & -4 \\ 0 & 0 & 6 \\ 1 & 1 & 7 \end{vmatrix} + 0 \cdot (-1)^{1+4} \cdot \begin{vmatrix} -1 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 5 \\ 1 & 1 & 6 \end{vmatrix} \\ &= 1 \cdot 40 - 2 \cdot 39 + 1 \cdot (-6) + 0 \cdot (-5) \\ &= 40 - 78 - 6 \\ &= -44 \end{aligned}$$

Örnek .

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 2 & 2 & 4 \\ 3 & 4 & 3 \end{vmatrix} \text{ determinantını hesaplayınız.}$$

Çözüm.

$$\begin{aligned}
|A| &= \begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 2 & 2 & 4 \\ 3 & 4 & 3 \end{vmatrix} \\
&= a_{11}.A_{11} + a_{12}.A_{12} + a_{13}.A_{13} \\
&= a_{11}.(-1)^{1+1}.M_{11} + a_{12}.(-1)^{1+2}.M_{12} + a_{13}.(-1)^{1+3}.M_{13} \\
&= 1.(-1)^{1+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 3 \end{vmatrix} + (-2).(-1)^{1+2} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 3 \end{vmatrix} + (-1).(-1)^{1+3} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} \\
&= 1.(-10) + 2.(-6) + (-1).2 \\
&= -10 - 12 - 2 \\
&= -24
\end{aligned}$$

Örnek.

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix} \text{ matrisinin determinantını hesaplayınız.}$$

Çözüm.

$$|U| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 5 \end{vmatrix} = 1.(-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 0 & 5 \end{vmatrix} = 1.2.5 = 10$$

Örnek.

$$L = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 4 & 0 \\ 2 & 3 & 4 & 5 \end{bmatrix} \text{ matrisinin determinantını hesaplayınız.}$$

$$|L| = \begin{vmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 4 & 0 \\ 2 & 3 & 4 & 5 \end{vmatrix} = 2.(-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 2 & 4 & 0 \\ 2 & 4 & 5 \end{vmatrix} = 2.2.(-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 4 & 0 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} = 2.2.4.5 = 160$$

Not: Üst üçgensel veya alt üçgensel matrislerin determinantı onun köşegen elemanlarının çarpımına eşittir.

3.2. Determinantın Özellikleri

Bu kısımda determinantların hesabını daha kolay yapabilmek için bazı özellikler verilecektir.

Özellik 1. Herhangi bir A kare matrisi ve onun A^T transpozunun determinantları eşittir.

Örnek .

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \text{ ise } |A| = \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 4 \end{vmatrix} = -2 \text{ ve}$$

$$A^T = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \text{ ise } |A^T| = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} = -2$$

olur.

Özellik 2. Eğer bir kare matrisin herhangi iki farklı satırı (sütunu) yer değiştirirse determinantın işareti değişir.

Örnek .

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 2 & 2 & 4 \\ 3 & 4 & 3 \end{vmatrix} = -24 \text{ ve } |B| = \begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 3 & 4 & 3 \\ 2 & 2 & 4 \end{vmatrix} = 24 \text{ olur.}$$

Özellik 3. Eğer bir kare matrisin iki satırı (sütunu) aynı işe determinant sıfırdır.

Örnek.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -3 \\ 2 & 2 & 4 \\ 3 & 3 & 7 \end{bmatrix} \text{ ise } |A| = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 3 \\ 4 & 3 & 4 \end{vmatrix} = 0 \text{ dır.}$$

Özellik 4.

Eğer bir A kare matrisinin tek bir satırı (sütunu) bir k sayısı ile çarpılırsa determinantının değeri $k \cdot \det(A)$ olur.

Örnek.

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -2 \end{bmatrix} \text{ ve } B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2.2 & 2.3 & 2.(-1) \\ 4 & 5 & -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 4 & 6 & -2 \\ 4 & 5 & -2 \end{bmatrix}$$

$$|A| = \begin{vmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -2 \end{vmatrix} = 6, \quad |B| = \begin{vmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 4 & 6 & -2 \\ 4 & 5 & -2 \end{vmatrix} = 12 = 2 \cdot \det(A)$$

Özellik 5. $\det(k.A) = k^n \cdot \det(A)$

Örnek.

$$\begin{vmatrix} k.a_{11} & k.a_{12} & k.a_{13} \\ l.a_{21} & l.a_{22} & l.a_{23} \\ m.a_{31} & m.a_{32} & m.a_{33} \end{vmatrix} = k.l.m. \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = k.l.m. \det(A)$$

Örnek.

$$\begin{vmatrix} k.a_{11} & k.a_{12} & k.a_{13} \\ k.a_{21} & k.a_{22} & k.a_{23} \\ k.a_{31} & k.a_{32} & k.a_{33} \end{vmatrix} = k^3 \cdot \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = k^3 \cdot \det(A)$$

Özellik 6.

Eğer bir A kare matrisinin iki satırı (sütunu) orantılı ise determinanı sıfırdır.

Örnek.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ -1 & 3 & 4 \end{bmatrix} \text{ olsun.}$$

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ -1 & 3 & 4 \end{vmatrix} = 2 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \\ -1 & 3 & 4 \end{vmatrix} = 2 \cdot 0 = 0$$

Özellik 7.

Eğer bir A kare matrisinin herhangi bir satırının (sütununun) tamamı sıfır ise determinanı sıfırdır.

Örnek.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 3 \\ 7 & 8 & 9 & 2 \\ -3 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ olsun.}$$

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & -2 & 3 \\ 7 & 8 & 9 & 2 \\ -3 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

Özellik 8.

Eğer bir A kare matrisinin herhangi bir satırının (sütununun) bir k katı başka bir satıra (sütuna) eklenirse determinantın değeri değişmez.

Örnek.

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 8 & 11 & -4 \end{bmatrix} \text{ olsun. Burada } B \text{ matrisi } A \text{ matrisinin 2. satırının iki}$$

katının 3. satıra eklenmesi ile bulunmuştur.

$$|A| = \begin{vmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -2 \end{vmatrix} = 6, \quad |B| = \begin{vmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 8 & 11 & -4 \end{vmatrix} = 6$$

Özellik 9.

Eğer A ve B kare matrisler ise bu durumda $\det(A.B) = \det(A).\det(B)$ dir.

Örnek.

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} \text{ olsun. Bu durumda } A.B = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 9 \\ 2 & 10 & 17 \\ 4 & 18 & 31 \end{bmatrix} \text{ olur.}$$

$$\det(A.B) = |A.B| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 9 \\ 2 & 10 & 17 \\ 4 & 18 & 31 \end{vmatrix} = -24, \quad |A| = \begin{vmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -2 \end{vmatrix} = 6, \quad |B| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \end{vmatrix} = -4$$

$\det(A.B) = \det(A). \det(B)$ dir.

3.3. Ek (Adjoint) Matris

A matrisi $n \times n$ tipinden bir kare matris olsun. A matrisinin ek (adjoint) matrisi a_{ij} elemanlarının kofaktörleri A_{ij} ler olmak üzere

$$ek(A) = adj(A) = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1n} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ A_{n1} & A_{n2} & \cdots & A_{nn} \end{bmatrix}^T$$

matrisidir.

Teorem.

A matrisi $n \times n$ tipinden bir matris olsun. Bu durumda I , n . mertebeden birim matris olmak üzere

$$adj(A).A = A.adj(A) = \det(A).I$$

dır.

Sonuç.

A matrisi $\det(A) \neq 0$ olmak üzere $n \times n$ tipinden bir matris olsun. Bu durumda A matrisi terslenebilirdir ve

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

dır. Eğer A matrisi 2×2 tipinden $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ matrisi ise onun tersi pratik olarak

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$$

şeklinde hesaplanır.

Örnek.

$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -2 \end{bmatrix}$ matrisinin ek (adjoint) matrisini ve tersini bulunuz.

Çözüm.

$$A_{11} = (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 3 & -1 \\ 5 & -2 \end{vmatrix} = -1, A_{12} = (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ 4 & -2 \end{vmatrix} = 0, A_{13} = (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} = -2$$

$$A_{21} = (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 1 & -3 \\ 5 & -2 \end{vmatrix} = -13, A_{22} = (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} 0 & -3 \\ 4 & -2 \end{vmatrix} = 12, A_{23} = (-1)^{2+3} \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 4 & 5 \end{vmatrix} = 4$$

$$A_{31} = (-1)^{3+1} \begin{vmatrix} 1 & -3 \\ 3 & -1 \end{vmatrix} = 8, A_{32} = (-1)^{3+2} \begin{vmatrix} 0 & -3 \\ 2 & -1 \end{vmatrix} = -6, A_{33} = (-1)^{3+3} \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = -2$$

$$\text{ek}(A) = \text{adj}(A) = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{21} & A_{31} \\ A_{12} & A_{22} & A_{32} \\ A_{13} & A_{23} & A_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -13 & 8 \\ 0 & 12 & -6 \\ -2 & 4 & -2 \end{bmatrix}$$

$$\det(A) = 6$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \text{adj}(A) = \frac{1}{6} \begin{bmatrix} -1 & -13 & 8 \\ 0 & 12 & -6 \\ -2 & 4 & -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{6} & -\frac{13}{6} & \frac{8}{6} \\ 0 & 2 & -1 \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

3.4. Cramer Metodu

Bu kısımda n bilinmeyenli ve n denklemden oluşan lineer cebirsel denklem sistemlerinin çözümlerinin Cramer Metodu yardımı ile bulunması anlatılacaktır.

Teorem. (Cramer Kuralı)

A matrisi $n \times n$ tipinde terslenebilir bir matris olmak üzere $Ax = b$ lineer cebirsel denklem sistemini göz önüne alalım. Burada

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \text{ ve } b = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

dir. Bu sistem D_k matrisleri A matrisinin k .sütununun b sütun vektörü ile değiştirilmiş matrisler olmak üzere

$$x_1 = \frac{|D_1|}{|A|}, x_2 = \frac{|D_2|}{|A|}, \dots, x_n = \frac{|D_n|}{|A|}$$

ile verilen tek bir çözüme sahiptir.

Örnek.

$$5x_1 - 2x_2 + x_3 = 1$$

$$3x_1 + 2x_2 = 3 \quad \text{lineer cebirsel denklem sisteminin çözümünü Cramer metodunu kullanarak}$$

$$x_1 + x_2 - x_3 = 0$$

bulunuz.

Çözüm.

$$|A| = \begin{vmatrix} 5 & -2 & 1 \\ 3 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & -1 \end{vmatrix} = -15, |A| \neq 0 \text{ olduğundan denklem sisteminin bir tek çözümü vardır.}$$

$$|D_1| = \begin{vmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 3 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{vmatrix} = -5, |D_2| = \begin{vmatrix} 5 & 1 & 1 \\ 3 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{vmatrix} = -15, |D_3| = \begin{vmatrix} 5 & -2 & 1 \\ 3 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = -20$$

$$x_1 = \frac{|D_1|}{|A|}, x_2 = \frac{|D_2|}{|A|}, x_3 = \frac{|D_3|}{|A|}$$

$$x_1 = \frac{-5}{-15} = \frac{1}{3}, x_2 = \frac{-15}{-15} = 1, x_3 = \frac{-20}{-15} = \frac{4}{3}$$

Örnek.

$$2x + 3y - 4z = 12$$

$$-x + 2y + z = 2$$

$$3x - y + 7z = -6$$

denklem sistemini Cramer Kuralını kullanarak çözünüz.

Çözüm.

Verilen lineer cebirsel denklem sistemini

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & -4 \\ -1 & 2 & 1 \\ 3 & -1 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 \\ 2 \\ -6 \end{bmatrix}, A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & -4 \\ -1 & 2 & 1 \\ 3 & -1 & 7 \end{bmatrix}, X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 12 \\ 2 \\ -6 \end{bmatrix} \text{ olmak üzere}$$

$AX = b$ şeklinde yazabiliriz. Şimdi gerekli determinantları hesaplayalım.

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & 3 & -4 \\ -1 & 2 & 1 \\ 3 & -1 & 7 \end{vmatrix} = 80, |A| \neq 0 \text{ olduğundan denklem sisteminin bir tek çözümü vardır.}$$

$$|D_1| = \begin{vmatrix} 12 & 3 & -4 \\ 2 & 2 & 1 \\ -6 & -1 & 7 \end{vmatrix} = 80, |D_2| = \begin{vmatrix} 2 & 12 & -4 \\ -1 & 2 & 1 \\ 3 & -6 & 7 \end{vmatrix} = 160, |D_3| = \begin{vmatrix} 2 & 3 & 12 \\ -1 & 2 & 2 \\ 3 & -1 & -6 \end{vmatrix} = -80$$

Böylece denklemin bilinmeyenleri

$$x = \frac{|D_1|}{|D|} = \frac{80}{80} = 1, y = \frac{|D_2|}{|D|} = \frac{160}{80} = 2, z = \frac{|D_3|}{|D|} = \frac{-80}{80} = -1$$

şeklinde elde edilir. Böylece bilinmeyen sütun matrisi $X = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}$ olur.

Örnek 3.

$$\begin{aligned} x + y - z &= 0 \\ 2x - y + z &= 6 \\ -x + 2y - 2z &= -6 \end{aligned} \quad \text{denklem sistemini Cramer Kuralını kullanarak çözünüz.}$$

Çözüm.

Verilen lineer cebirsel denklem sistemini

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 6 \\ -6 \end{bmatrix}, A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -2 \end{bmatrix}, X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 0 \\ 6 \\ -6 \end{bmatrix} \text{ olmak üzere}$$

$AX = b$ şeklinde yazabiliriz. Şimdi gerekli determinantları hesaplayalım.

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -2 \end{vmatrix} = 0 \text{ olduğundan bu denklem sisteminin ya çözümü yoktur, yada birden}$$

fazla çözümü vardır.

Örnek .

$$2x + 3y + 2z = 7$$

$$x + y + z = 3$$

$$-x + y + z = -5$$

denklem sistemini Cramer Kuralını kullanarak çözünüz.

Çözüm.

Verilen lineer cebirsel denklem sistemini

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 3 \\ -5 \end{bmatrix}, A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 7 \\ 3 \\ -5 \end{bmatrix} \text{ olmak üzere}$$

$AX = b$ şeklinde yazabiliriz. Şimdi gerekli determinantları hesaplayalım.

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = -2, |A| \neq 0 \text{ olduğundan denklem sisteminin bir tek çözümü vardır.}$$

$$|D_1| = \begin{vmatrix} 7 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 1 \\ -5 & 1 & 1 \end{vmatrix} = -8, |D_2| = \begin{vmatrix} 2 & 7 & 2 \\ 1 & 3 & 1 \\ -1 & -5 & 1 \end{vmatrix} = -2, |D_3| = \begin{vmatrix} 2 & 3 & 7 \\ 1 & 1 & 3 \\ -1 & 1 & -5 \end{vmatrix} = 4$$

Böylece denklemin bilinmeyenleri

$$x = \frac{|D_1|}{|D|} = \frac{-8}{-2} = 4, y = \frac{|D_2|}{|D|} = \frac{-2}{-2} = 1, z = \frac{|D_3|}{|D|} = \frac{4}{-2} = -2$$

şeklinde elde edilir. Böylece bilinmeyen sütun matrisi $X = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$ olur.

Bölüm Özeti

90

Bu bölümde;

- Determinantın tanımını,
- Bir mertebeli determinantın hesaplanmasını,
- İki mertebeli determinantın hesaplanmasını,
- Üç mertebeli determinantın hesaplanması için Sarrus kuralını,
- n - mertebeli determinantı
- Minör ve kofaktör kavramlarını,
- Determinantın özelliklerini,
- n bilinmeyenli ve n denklemden oluşan Lineer cebirsel denklem sistemlerinin çözümü için Cramer metodunu,

öğrendiniz.

Şimdi bu konuları daha iyi pekiştirmek için değerlendirme sorularına geçiniz.