

Lineer Denklem Sistemlerinin Çözümü

n bilinmeyenli n denklemden oluşan bir sistem;

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n &= b_n \end{aligned}$$

Matrisel formda ifade edilirse;

$$\underbrace{\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}}_{[A]} \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}}_{[X]} = \underbrace{\begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}}_{[B]}$$

Burada;

A : Katsayılar matrisi,

B : Sabitler matrisi,

X : Bilinmeyenler matrisidir.

Bu denklem sisteminde çözümün olabilmesi için $\det(A) \neq 0$ olmalıdır.

Lineer denklem sistemlerinin çözüm yöntemleri iki alt başlıkta toplanabilir;

1. Doğrudan Yöntemler (Ters Matris, Cramer, Gauss Eleminasyon, Gauss-Jordan Yöntemleri),
2. Sayısal Yöntemler (Jakobi, Gauss Siedell Yöntemleri)

1. Doğrudan Yöntemler

Ters Matris Yöntemi

$$[A] \cdot [X] = [B] \rightarrow [A]^{-1} \cdot [A] \cdot [X] = [A]^{-1} \cdot [B] \rightarrow [X] = [A]^{-1} \cdot [B]$$

$$[R] = [A]^{-1} \cdot [B] \rightarrow [X] = [R]$$

Örnek :

$$\begin{array}{l} 5x_1 + 4x_2 = 14 \\ 2x_1 + 3x_2 = 7 \end{array} \quad \text{denklem sisteminin çözüm kümesini bulunuz.}$$

Cramer Yöntemi

Yukarda verilen denklem sisteminin cramer yöntemi ile çözümü;

$$|A| = \Delta = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$
$$\Delta_1 = \begin{bmatrix} b_1 & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ b_2 & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ b_n & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$
$$\Delta_2 = \begin{bmatrix} a_{11} & b_1 & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & b_2 & \cdots & a_{2n} \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{n1} & b_n & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$
$$\Delta_n = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & b_2 \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & b_n \end{bmatrix}$$
$$\begin{matrix} x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta} \\ x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta} \\ \cdot \\ x_n = \frac{\Delta_n}{\Delta} \end{matrix}$$

Not : Bu iki yöntem denklem sayısı 3 ve 3 'ten az olan sistemlere uygundur.

Örnek :

$$\begin{matrix} 5x_1 + 4x_2 = 14 \\ 2x_1 + 3x_2 = 7 \end{matrix} \text{ denklem sisteminin çözüm kümesini bulunuz.}$$

Gauss Eleminasyon Yöntemi

Çok eski bir yöntem olmasına rağmen bir çok popüler yazılım paketinde doğrusal denklemlerin çözüm yöntemi olarak kullanılmaktadır.

Yöntemin gerçekleştirilmesi iki aşamadan oluşur;

1. Bilinmeyenlerin elenmesi;

Ana köşegen altındaki elemanlar, elementer satır işlemleri ile sıfır yapılır.

$$\left[\begin{array}{ccc|c} a_{11} & a_{12} & a_{13} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} a_{11} & a_{12} & a_{1n} & b_1 \\ 0 & a_{22}' & a_{23}' & b_2' \\ 0 & 0 & a_{33}' & b_3' \end{array} \right]$$

2. Geriye doğru çözüm kümesinin bulunması;

$$\left[\begin{array}{ccc} a_{11} & a_{12} & a_{1n} \\ 0 & a_{22}' & a_{23}' \\ 0 & 0 & a_{33}' \end{array} \right] \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2' \\ b_3' \end{bmatrix} \quad x_3 = \frac{b_3'}{a_{33}'}, \quad x_2 = \frac{b_2' - a_{23}' \cdot x_3}{a_{22}'}, \quad x_1 = \frac{b_1' - a_{12} \cdot x_2 - a_{13} \cdot x_3}{a_{11}}$$

Örnek :

$$x_1 + 2x_2 + x_3 = 8$$

$$2x_1 - x_2 + x_3 = 3 \quad \text{denklem sisteminin çözüm kümesini bulunuz.}$$

$$3x_1 + 3x_2 - 2x_3 = 3$$

```

#include<stdio.h>
int main(void)
{
    void backsubs(float a[10][10],float b[], int);
    float a[10][10],b[10],tem=0,temp=0,temp1=0,temp2=0,temp4=0,temp5=0;
    int n=0,m=0,i=0,j=0,p=0,q=0;
    printf("Kare Matrisin Boyutu :");
    scanf("%d",&n);
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        for(j=0;j<n;j++)
        {
            printf("A[%d,%d] :",i,j); scanf("%f",&a[i][j]);
        }
    }
    printf("\nEnSabitler Matrisi\n");
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        printf("B[%d] :",i,j); scanf("%f",&b[i]);
    }
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        temp=a[i][i];
        if(temp<0)
            temp=temp*(-1);
        p=i;
        for(j=i+1;j<n;j++)
        {
            if(a[j][i]<0)
                tem=a[j][i]*(-1);
            else
                tem=a[j][i];
            if(temp<0)
                temp=temp*(-1);
            if(tem>temp)
            {
                p=j; temp=a[j][i];
            }
        }
        //Satir degisimleri
        for(j=0;j<n;j++)
        {
            temp1=a[i][j]; a[i][j]=a[p][j]; a[p][j]=temp1;
        }
        temp2=b[i];
        b[i]=b[p];
        b[p]=temp2;
        //Kosegen haric elemanlarin sifirlanmasi
        temp4=a[i][i];
        for(q=i+1;q<n;q++)
        {
            temp5=a[q][i];
            for(j=0;j<n;j++)
            {
                a[q][j]=a[q][j]-((temp5/temp4)*a[i][j]);
            }
            b[q]=b[q]-(temp5/temp4*b[i]);
        }
    }
    backsubs(a,b,n);
    return 0;
}

```

```

void backsubs(float a[10][10],float b[], int n)
{
    int i=0,j=0;
    for(i=n-1;i>=0;i--)
    {
        for(j=n-1;j>i;j--)
        {
            b[i]=b[i]-a[i][j]*b[j];
        }
        b[i]=b[i]/a[i][i];
        printf("x%d = %f\n",i+1,b[i]);
    }
}

```

Gauss-Jordan Yöntemi

Gauss yönteminin farklı bir durumudur. Ana köşegen hariç diğer elemanlar, elementer satır işlemleri ile sıfırlanır. Dolayısıyla, çözümü bulmak için geriye doğru çözümün bulunması adımını içermez.

$$\begin{bmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ 0 & a_{22}' & 0 \\ 0 & 0 & a_{33}' \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1' \\ b_2' \\ b_3' \end{bmatrix} \quad x_3 = \frac{b_3'}{a_{33}'}, \quad x_2 = \frac{b_2'}{a_{22}'}, \quad x_1 = \frac{b_1'}{a_{11}}$$

Ayrıca, bütün satırlar pivot elemanlara bölünerek normalize edilebilir.

Örnek :

$$x_1 + 2x_2 + x_3 = 8$$

$$2x_1 - x_2 + x_3 = 3 \quad \text{denklem sisteminin çözüm kümesini bulunuz.}$$

$$3x_1 + 3x_2 - 2x_3 = 3$$

2. İteratif Yöntemler

Gauss-Jakobi Yöntemi

n bilinmeyenli denklem sistemi,

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n &= b_n \end{aligned}$$

Şeklinde verilmiş olsun. Bu sistemş Gauss-Jakobi yöntemi ile çözebilmek için aşağıdaki forma dönüştürülür.

$$\begin{aligned} \frac{1}{a_{11}} \cdot [a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n] &= \frac{1}{a_{11}} \cdot b_1 & \longrightarrow & x_1 = \frac{b_1}{a_{11}} - \left(\frac{a_{12}}{a_{11}}x_2 + \dots + \frac{a_{1n}}{a_{11}}x_n \right) \\ \frac{1}{a_{22}} \cdot [a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n] &= \frac{1}{a_{22}} \cdot b_2 & & x_2 = \frac{b_2}{a_{22}} - \left(\frac{a_{21}}{a_{22}}x_1 + \dots + \frac{a_{2n}}{a_{22}}x_n \right) \\ &\vdots & & \vdots \\ \frac{1}{a_{nn}} \cdot [a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n] &= \frac{1}{a_{nn}} \cdot b_n & & x_n = \frac{b_n}{a_{nn}} - \left(\frac{a_{n1}}{a_{nn}}x_1 + \dots + \frac{a_{nn-1}}{a_{nn}}x_{n-1} \right) \end{aligned}$$

Dönüştürülen sistemin çözüm kümesine yakınsayabilmesi için, yakınsama koşulunu sağlaması gerekir.

$$|a_{ii}| \geq \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}| \quad \text{her satır için köşegen elemanı, diğer elemanların toplamından büyük olmalıdır. Eşit olma durumunda yakınsama çok yavaş olur.}$$

İterasyon için;

$$\begin{aligned} x_1^{k+1} &= \frac{b_1}{a_{11}} - \left(\frac{a_{12}}{a_{11}}x_2^k + \dots + \frac{a_{1n}}{a_{11}}x_n^k \right) \\ x_2^{k+1} &= \frac{b_2}{a_{22}} - \left(\frac{a_{21}}{a_{22}}x_1^k + \dots + \frac{a_{2n}}{a_{22}}x_n^k \right) \\ &\vdots \\ x_n^{k+1} &= \frac{b_n}{a_{nn}} - \left(\frac{a_{n1}}{a_{nn}}x_1^k + \dots + \frac{a_{nn-1}}{a_{nn}}x_{n-1}^k \right) \end{aligned}$$

Genel iterasyon formulu;

$$x_i^{k+1} = \frac{1}{a_{ii}} \cdot \left(b_i - \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n a_{ij} x_j^k \right)$$

Matrisel formda yazılacak olursa;

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}^{k+1} = \begin{bmatrix} \frac{b_1}{a_{11}} \\ \frac{b_2}{a_{22}} \\ \vdots \\ \frac{b_n}{a_{nn}} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & \frac{a_{12}}{a_{11}} & \dots & \frac{a_{1n}}{a_{11}} \\ \frac{a_{21}}{a_{22}} & 0 & \dots & \frac{a_{2n}}{a_{22}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{a_{n1}}{a_{nn}} & \frac{a_{n2}}{a_{nn}} & \dots & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}^k$$

$$[X]^{k+1} = [B'] - [A'] [X]^k$$

Örnek :

$$5x_1 - 2x_2 + x_3 = 4$$

$$x_1 + 4x_2 - 2x_3 = 3$$

$$x_1 + 2x_2 + 4x_3 = 17$$

Denklem sisteminin çözüm kümesini $(0,0,0)$ başlangıç değerlerini kullanarak bulunuz.

Gauss-Seidel Yöntemi

Bu yöntem Jakobi yönteminin geliştirilmiş halidir. Yakınsaması çok daha hızlıdır. Seidel yönteminde, $k+1$ iterasyonunda bulunan x_i^{k+1} sonuçları, $j=i+1, \dots, n$ olmak üzere x_j^{k+1} sonuçlarının bulunmasında kullanılır.

$$\begin{aligned}x_1^{k+1} &= \frac{b_1}{a_{11}} - \frac{a_{12}}{a_{11}} x_2^k - \frac{a_{13}}{a_{11}} x_3^k - \dots - \frac{a_{1n}}{a_{11}} x_n^k \\x_2^{k+1} &= \frac{b_2}{a_{22}} - \frac{a_{21}}{a_{22}} x_1^{k+1} - \frac{a_{23}}{a_{22}} x_3^k - \dots - \frac{a_{2n}}{a_{22}} x_n^k \\&\vdots \\x_n^{k+1} &= \frac{b_n}{a_{nn}} - \frac{a_{n1}}{a_{nn}} x_1^{k+1} - \frac{a_{n2}}{a_{nn}} x_2^{k+1} - \dots - \frac{a_{nn-1}}{a_{nn}} x_{n-1}^{k+1}\end{aligned}$$

Genel iterasyon formulu;

$$x_i^{k+1} = \frac{b_i}{a_{ii}} - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{a_{ij}}{a_{ii}} x_j^{k+1} - \sum_{j=i+1}^n \frac{a_{ij}}{a_{ii}} x_j^k$$

İterasyona başlanmadan yakınsama koşuluna dikkat edilmelidir.

```
#include<stdio.h>
int main(void)
{
    float a[10][10],b[10],x[10],y[10];
    int n=0,m=0,i=0,j=0;
    printf("Kare Matrisin Boyutu : ");
    scanf("%d",&n);
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        for(j=0;j<n;j++)
        {
            printf("A[%d,%d] :",i,j);
            scanf("%f",&a[i][j]);
        }
    }
    printf("\nSabitler Matrisi\n");
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        printf("B[%d] :",i,j);
        scanf("%f",&b[i]);
    }
    printf("Baslangic Degerleri\n");
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        printf("x[%d]_0 :",i);
        scanf("%f",&x[i]);
    }
    printf("\nIterasyon sayisi : ");
    scanf("%d",&m);
```

```
while(m>0)
{
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        y[i]=(b[i]/a[i][i]);
        for(j=0;j<n;j++)
        {
            if(j==i)
                continue;
            y[i]=y[i]-((a[i][j]/a[i][i])*x[j]);
            x[i]=y[i];
        }
        printf("x%d = %f",i+1,y[i]);
    }
    printf("\n\n");
    m--;
}
return 0;
```

Örnek :

$$5x_1 - 2x_2 + x_3 = 4$$

$$x_1 + 4x_2 - 2x_3 = 3$$

$$x_1 + 2x_2 + 4x_3 = 17$$

Denklem sisteminin çözüm kümesini $(0,0,0)$ başlangıç değerlerini kullanarak bulunuz.

Örnek :

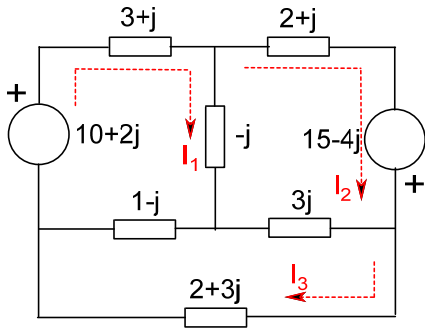
$$5x + 6y - 4z = 7$$

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

$$-5x - 3z = -8$$

Denklem sisteminin çözüm kümesini $(0,0,0)$ başlangıç değerlerini kullanarak bulunuz.

Ödev :



Yandaki devrede I_1 , I_2 ve I_3 akımlarını genelleştirilmiş matris formatı ile, her iki iterasyon yöntemini kullanarak bulunuz.