

1. Végezzük el az alábbi számításokat! (9 pont)

a) Határozzuk meg az alábbi mátrix alapvető altereinek dimenzióját!

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

$$\dim(\mathcal{S}(\mathbf{A})) = \dots \quad \dim(\mathcal{O}(\mathbf{A})) = \dots$$

$$\dim(\mathcal{N}(\mathbf{A})) = \dots \quad \dim(\mathcal{N}(\mathbf{A}^T)) = \dots$$

b) Tegyük fel, hogy a 4×4 -es \mathbf{A} mátrixra $\det(\mathbf{A}) = 4$. Ekkor $\det(\mathbf{A}^{-2}) = \dots$ $\det(2\mathbf{A}) = \dots$

c) Ismerjük egy paraméteres egyenletrendszer bővített mátrixának egy lépcsős alakját. A paraméterek milyen értékei esetén lesz az egyenletrendszernek 0, 1 vagy végtelen sok megoldása.

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & a & 1 \\ 0 & a-1 & 2b & 2 \\ 0 & 0 & b & 1 \end{array} \right]$$

d) A Cramer-szabállyal határozzuk meg az $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ egyenletrendszer x_3 ismeretlenének értékét, ahol

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix},$$

e) Írjuk föl a tér z -tengely körüli 60° -os forgatásának mátrixát!

2. Igaz, vagy is hamis? I/H (jó válasz = +1, rossz válasz = -1 pont, az összpontszám nem lehet negatív) (10 pont)

Ha egy n -ismeretlenes egyenletrendszer három egyenletről áll, akkor az oszlopmodell szerint pontosan akkor oldható meg tetszőleges jobb oldal esetén, ha a vektoregyenlet bal oldalán szereplő vektorok közt van három lineárisan független.

Különböző mátrixoknak különböző a redukált lépcsős alakjuk.

Elemi sorműveletek közben az oszloptér nem változik.

Egy lineáris egyenletrendszer nem konzisztens (nincs megoldása), ha több egyenletről áll, mint ahány ismeretlenes.

Ha egy 8-ismeretlenes egyenletrendszer csak 5 egyenletről áll, akkor végtelen sok megoldása van.

A valós $\mathbf{A}_{m \times n}$ mátrix sortere altere \mathbf{R}^n -nek.

Egy lineáris egyenletrendszer megoldásai alteret alkotnak.

Az $[\mathbf{A}|\mathbf{b}]$ mátrixú egyenletrendszer pontosan akkor oldható meg, ha \mathbf{b} benne van \mathbf{A} oszlopterében.

Ha $\mathbf{AB} = \mathbf{O}$, akkor $\mathbf{A} = \mathbf{O}$ vagy $\mathbf{B} = \mathbf{O}$.

Ha $\mathbf{AB} = \mathbf{AC}$, akkor $\mathbf{B} = \mathbf{C}$.

3. Számítsuk ki az alábbi mátrix inverzét elemi sorműveletekkel! (4 pont)

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & 5 \end{bmatrix}$$

4. Az A lineáris leképezés mátrixa a $\mathcal{B} = \{(1, 0), (2, 1)\}$ bázisra vonatkozóan:

$$\mathbf{A}_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}.$$

Írjuk fel e leképezés standard bázisra vonatkozó $\mathbf{A}_{\mathcal{E}}$ mátrixát! (5 pont)

5. Válasszunk ki a $\mathbf{v}_1 = (0, 1, 2, 1)$, $\mathbf{v}_2 = (1, 2, 0, 1)$, $\mathbf{v}_3 = (1, 0, -4, -1)$, $\mathbf{v}_4 = (1, 3, 2, 2)$ vektorok által kifeszített altérből egy bázist, és írjuk fel az összes vektor e bázisra vonatkozó koordinátás alakját! (6 pont)

7. Az $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$ mátrix 4 sajátértékéhez tartozó sajátvektora $(1, 1, 1)$, az 1 sajátértékhez tartozó két sajátvektora $(-1, 0, 1)$ és $(-1, 1, 0)$. Ennek alapján írjuk fel a mátrix összes sajátvektorát a sajátaltérük megadásával. Kiválasztható-e az \mathbf{A} mátrix sajátvektorai közül egy ortogonális bázis? Ha igen válasszunk ki egyet! (4 pont)

8. Határozzuk meg az $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ -2 & -3 & -4 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ mátrix sajátértékeit és a hozzájuk tartozó sajátaltérüket! (8 pont)

6. Ismerjük az \mathbf{A} mátrix alábbi LU-felbontást! Segítségével oldjuk meg az $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ egyenletrendszert, ahol (4 pont)

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 2 \\ 4 & 1 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix}$$