

1. Egészítsük ki az alábbi állításokat valamely tanult tétel állításának megfelelően! (11 pont)

a) A 3×3 -as \mathbf{A} mátrix első sorának 2-szeresét adjuk a 3-dik sorhoz. E művelet elvégezhető egy mátrixszorzással:

b) Az alábbi állítások ekvivalensek az $m \times n$ -es \mathbf{A} mátrixra:
 (1) Az inhomogén lineáris $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ egyenletrendszer egyértelműen megoldható. (2) $\text{rang}(\mathbf{A}|\mathbf{b}) \dots$
 (3) \mathbf{A} és $[\mathbf{A}|\mathbf{b}]$ redukált lépcsős alakjában a nemnulla sorok száma egyaránt \dots

c) A dimenziótétel szerint bármely $p \times q$ -as \mathbf{C} mátrix esetén:

d) Az $f(x, y, z, w) = x^3 + yz + w$ függvény gradiense a $P(1, 0, 1, 1)$ pontban \dots , az $\mathbf{a} = (2, 1, 2, 4)$ irányú P pontbeli iránymenti deriváltjának értéke \dots

e) Minden valós négyzetes \dots mátrix sajátértékei valós számok és sajátvektorai \dots

f) Ha az A lineáris leképezés mátrixa a \mathcal{B} bázisban \mathbf{B} , továbbá a \mathcal{B} bázisról a \mathcal{C} bázisra való áttérés mátrixa \mathbf{X} , akkor az A leképezés \mathcal{C} bázisbeli \mathbf{C} mátrixa kifejezhető \mathbf{B} és \mathbf{X} segítségével, nevezetesen $\mathbf{C} = \dots$

g) Az $(1+x)^v$ függvény hatványsora, vagyis a binomiális sor \dots

ahol $\binom{v}{k} = \dots$

2. Igaz, vagy hamis? I/H (jó válasz = +1, rossz válasz = -1 pont, az összpontszám nem lehet negatív) (7 pont)

Van olyan \mathbf{B} mátrix, mely hasonló az $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ mátrixhoz, és $\det(\mathbf{B}) = 5$.

Egy lineáris egyenletrendszernek nem lehet csak egyetlen megoldása, ha több egyenletből áll, mint ahány ismeretlen.

Ha \mathbf{A} és \mathbf{B} négyzetes mátrixok és $\mathbf{AB} = \mathbf{O}$, akkor \mathbf{A} vagy \mathbf{B} nullmátrix.

Egy tetszőleges $A : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^m$ lineáris leképezés alteret altérbe visz, így a nullvektort a nullvektorba viszi.

Ha f és f' szakaszosan folytonosak a $[0, 2\pi]$ intervallumon, és f -nek c szakadási helye, akkor f Fourier-sora konvergens c -ben, és egyenlő $(f(c^+) + f(c^-))/2$ -vel.

Ha egy $\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$ hatványsor konvergens az a és b pontot is tartalmazó nyílt I intervallumon, akkor

$$\int_a^b \left(\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n \right) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \frac{b^{n+1} - a^{n+1}}{n+1}. \quad \text{input type="checkbox"}$$

Ha a kétváltozós f függvény parciális deriváltjai léteznek és folytonosak az (a, b) egy $\varepsilon > 0$ sugarú környezetében, akkor f differenciálható is ebben a pontban.

3. Végezzük el az alábbi számítási feladatokat: (14 pont)

a)
$$\begin{vmatrix} 1 & -2 & 4 & -8 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 4 & 8 \end{vmatrix} =$$
 (Vandermonde)

b) Írjuk fel a sík pontjait az $y = -x$ egyenesre tükröző leképezés standard mátrixát!

c) Konvergens-e a $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{(n+1)^n}$ sor? (gyökkritérium)

d) Diagonalizálható-e a $\begin{bmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ mátrix?

e) Írjuk fel a 2π szerint periodikus f függvény Fourier-sorának első 2 nemzérus tagját, pontosabban a sor első 2 tagját tartalmazó részletösszegét, ahol $f(x) = 1$, ha $x \in (0, \pi/3)$, $f(x) = -1$, ha $x \in (-\pi/3, 0)$, és $f(x) = 0$ a $[-\pi, \pi]$ intervallum többi pontjában.

7. Mutassuk meg, hogy minden négyzetes \mathbf{A} mátrix felbomlik egy szimmetrikus és egy ferdén szimmetrikus mátrix összegére. (2 pont)

4. Írjuk fel a hengerkoordinátáknál használt $(r, \theta, z) \mapsto (x, y, z)$ leképezés deriváltjának mátrixát! (2 pont)

8. Bizonyítsuk be, hogy egy tetszőleges valós mátrix sortere és nulltere merőleges egymásra. (3 pont)

5. Fejezzük be az alábbi definíciókat: (4 pont)

9. Igazoljuk, hogy ha a kétváltozós f függvény differenciálható az (a, b) pontban, akkor ott folytonos is. (4 pont)

1. \mathbf{R}^n egy \mathcal{V} alterének dimenzióján

számát értjük.

2. Az $f(x, y)$ függvénynek az (a, b) pontban minimuma van, ha ... (a, b) -közepű ...

6. A kettősintegrál definíciója alapján írjuk fel az $f(x, y) = x + y$ függvénynek az ábrán látható tartomány megadott beosztásához és reprezentánsrendszeréhez tartozó integrálközelítő összegét, és a beosztás normáját (finomságát). (3 pont)

