

Lineáris Algebra

<i>Tárgynév:</i>	Lineáris Algebra		
<i>Rövid név:</i>	Lineáris Algebra	<i>Kód:</i>	GEMAN153-B
<i>Angol név:</i>	Linear Algebra		
<i>Tanszék:</i>	Analízis Tanszék		
<i>Tárgyfelelős:</i>	Varga Peter		
<i>Előtanulmányok:</i>	-	<i>Kódja:</i>	-
<i>Kredit:</i>	5	<i>Követelmény:</i>	aláírás és kollokvium
<i>Heti óraszámok:</i>	<i>Előadás:</i> 2	<i>Gyakorlat:</i> 2	<i>Labor:</i> -
<i>Oktatási cél:</i>	A lineáris algebra alapjainak elsajátítása.		
<i>Tárgy tartalom:</i>	<p>Valós, komplex, véges test fölötti vektortér, vektoralgebra, egyenes és sík egyenletei, vektorterek, lineáris függőség, függetlenség, bázis, dimenzió, komplex számok, művelet, polinomok, műveletek gyöktényezős alak, mátrixok, mátrix műveletek, mátrix rangja, determináns, mátrix inverze, bázistranszformáció, homogén és inhomogén lineáris egyenletrendszerek, megoldhatóság, megoldási módszerek, lineáris leképezések, karakterisztikus polinom, sajátvektor, sajátérték, diagonalizálhatóság, a valós szám n-esek terek. Komputergrafika, kvantumkomputerek, stb. motíválta illusztrációk.</p>		
<i>Irodalom:</i>	<p>Dr. Szarka Zoltán-Dr. Raisz Péterné Dr. Matematika I (egyetemi tankönyv) Wettl Ferenc - Lineáris algebra - BME Freud Róbert: Lináris Algebra Obádovics J. Gyula: Lineáris Algebra példákkal http://zeus.nyf.hu/~kovacs/linalg1.pdf</p>		
<i>Jellemző oktatási módok:</i>			
<i>Oktatási nyelv:</i>	Magyar		
<i>Előadás:</i>	Minden hallgatónak előadás, tábla használatával		
<i>Gyakorlat:</i>	Tantermi gyakorlatok, táblahasználat		
<i>Labor:</i>	-		
<i>Évközi feladatok, zárthelyik:</i>	2 évközi zárthelyi dolgozat. A zárthelyi dolgozatot a gyakorlaton kell megírni.		
<i>Lezárási feltételek:</i>	Gyakorlatokon aktív részvétel; az évközi zárthelyi dolgozat eredményes (legalább 50%) megírása. A tárgy lezáráshoz írásbeli vizsgát kell tenni, amely elméleti és gyakorlati feladatokból áll. A gyakorlati aláírás feltétele, hogy a hallgató legfeljebb három előadásról hiányozhat!!!		

Ütemterv

- 1-2. hét A 3-dimenziós valós vektortér, vektorok, vektorok közötti műveletek, összeadás, kivonás, skalárral való szorzás, a műveletek tulajdonságai, Descartes koordinátarendszer és koordináták, számolás koordinátákkal, skaláris szorzás. A skaláris szorzat tulajdonságai és kiszámítása koordinátákkal, vektorok merőlegessége, egy vektornak egy másikra vonatkozó merőleges vetületi vektora.
3. hét Vektor hossza, vektorok szögének kiszámítása koordinátákból, vektorok által kifeszített paralelogramma és háromszög területe. Vektoriális szorzás, vektoriális szorzás kiszámítása koordinátákkal.
4. hét Vektorok vegyes szorzata, vektorok által kifeszített hasáb térfogata. A 3-dimenziós valós vektortér egyeneseseinek, síkjainak egyenletei, irányvektor, normálvektor fogalma.
5. hét Valós vektortér definíciója, példák vektorterekre. Lineáris kombináció definíciója, lineáris függőség, függetlenség, generátorrendszer, bázis, természetes bázis, dimenzió. Maximálisan független vektorrendszer, minimális generátorrendszer. Kicserélési tétel.
6. hét Pivotalási technika és alkalmazásai. \mathbb{R}^n -ben megadott vektorrendszer lineáris függetlenségének megállapítása, az adott vektorrendszer bázist alkot-e. Adott vektor előállítása pivotálással egy vektorrendszer lineáris kombinációjaként. A valós szám n -esek vektortere, skaláris szorzás, norma. Cauchy-Schwarz-Bunyakovszkij egyenlőtlenség, Minkowski egyenlőtlenség
7. hét ZH.
8. hét \mathbb{R}^n vektorainak távolsága, szöge, merőlegessége. Mátrixok, mátrixok összeadása, skalárral való szorzása, mátrixok szorzása, a műveletek tulajdonságai, mátrix inverze, az inverz kiszámítása pivotálással. Példa mátrix inverzére.
9. hét Lineáris egyenletrendszer definíciója, vektoros alakja, mátrixos alakja, megoldhatósága, pontosan egy, végtelen sok megoldás. A megoldás menete pivotálással, a megoldhatóság eldöntése, a megoldások leolvasása a pivot táblából.
- 10-11. hét Determinánsok, a determináns függvény, determinánsok tulajdonságai, kiszámítása pivotálással.
11. hét Determináns kifejtése sor, illetve oszlop szerint, ferde kifejtési tétel, mátrix inverzének kiszámítása adjungált algebrai aldeterminánsokkal.
12. hét Komplex számok, algebrai alak, trigonometrikus alak, műveletek (összeadás, kivonás, szorzás, osztás) algebrai és trigonometrikus alakokban. n -edik hatvány kiszámolása, n -edik gyök kiszámolása a trigonometrikus alak felhasználásával
13. hét Polinomok, összeadás, szorzás, maradékos osztás, egész együtthatós polinomok egész és racionális gyökeinek meghatározása, Horner-elrendezés.
14. hét Polinomok maradékos osztása, az Algebra alaptétele, polinomok gyök szerkezete, racionális gyökkel rendelkező harmadfokú egyenlet megoldása,

Varga Peter

4. (3+3+4 pont) ZH1 2018 Lin.Alg.

A) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{pmatrix} x & u \\ y & v \end{pmatrix}.$$

Adj meg egy olyan skaláris egyenletrendszert, aminek az egyértelmű megoldása x, y, u, v !

B) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} -1/5 & 0 & -\sqrt{24/25} \\ 0 & -1 & 0 \\ -\sqrt{24/25} & 0 & 1/5 \end{pmatrix}.$$

Mennyi A^{-1} ?

C) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 6 & 0 \\ 0 & 5 & 1 & 2 \\ 8 & 7 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Mennyi $(A^{-1})_{23}$, ha az indexálás 1-től kezdődik?

1. ((2+1+1)+(1+2)+2 pont)

A) Legyen $f : ((x, y)) \rightarrow (y - x, 2x - 3y, x)$ és $g : ((x, y)) \rightarrow (y, y - 2x)$.

a) Írd fel az f és g transzformációk F, G mátrixait!

b) Abban az esetben, ha létezik, mennyi az $f \circ g$ transzformáció mátrixa?

c) Abban az esetben, ha létezik, mennyi az $g \circ f$ transzformáció mátrixa?

B) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -3 \end{pmatrix}.$$

a) Abban az esetben, ha létezik, mennyi $(AB + (B + 2E))$?

b) Abban az esetben, ha létezik, mennyi $(E + B)A + 2A$?

C) Ha egy ortonormált bázisban $\bar{a} = (-1, x, 2)$, $\bar{a} = (2, x, -1)$ merőleges egymásra, akkor mennyi lehet x ?

2. ((1+1+2)+(2+2)+2 pont) Írd fel a következő transzformációk mátrixait, ha az \mathbb{R}^2 és \mathbb{R}^3 vektortereket ortonormált bázisokban az $(x, y)^T$ és az $(x, y, z)^T$ vektorokkal koordinátázzuk!

A) \mathbb{R}^2 -ben:

a) az $x + y = 0$ egyenesre való merőleges vetítés, b) az $x + y = 0$ egyenesre való merőleges tükrözés, a) az origón átmenő, az $(2, 3)^T$ vektorral párhuzamos egyenesre való merőleges vetítés,

B) \mathbb{R}^3 -ben:

a) az $z + y = 0$ síkra való merőleges vetítés,
b) az $x + y = 0$ síkra való merőleges tükrözés,

B) Legyen $\phi : V \times V \times V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ egy olyan antiszimmetrikus multilineáris leképezés, hogy $\phi(\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3, \bar{v}_4) = 3$.

Mennyi $m = \phi(2\bar{v}_1 + 3\bar{v}_2, \bar{v}_1, 4\bar{v}_3 + 2\bar{v}_4, -\bar{v}_3)$?

3. (1+1+2+2+4 pont)

A) Adott öt pont

$$P = (-3, 0, 0), \quad Q = (0, 0, -3), \quad R = (0, -3, 0), \quad S = (1, 3, -1), \quad T = (2, 5, 2)$$

az \mathbb{R}^3 Euklideszi vektortérben egy ortonormált bázisban.

a) Írd fel a S és T pontokat tartalmazó egyenes parametrikus egyenletét!

b) Írd fel a S és T pontokat tartalmazó egyenes algebrai egyenletét!

c) Írd fel a P, Q és R pontokat tartalmazó sík algebrai egyenletét!

d) Hol van a sík és az egyenes metszéspontja?

e) Mennyi az sík távolsága az S -től?

4. (3+3+4 pont) ZH1 2018 Lin.Alg.

A) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{pmatrix} x & u \\ y & v \end{pmatrix}.$$

Adj meg egy olyan skaláris egyenletrendszert, aminek az egyértelmű megoldása x, y, u, v !
Megold.:

$$\begin{aligned} AA^{-1} &= E, \\ \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & u \\ y & v \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \\ &\text{vagyis} \\ 0x + (-1)y &= 1 & 0u + (-1)v &= 0 \\ 2x + 3y &= 0 & 2u + 3v &= 1 \end{aligned}$$

vagy

$$\begin{aligned} A^{-1}A &= E, \\ \begin{pmatrix} x & u \\ y & v \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \\ &\text{vagyis} \\ 0x + 2u &= 1 & -x + 3u &= 0 \\ 0y + 2v &= 0 & -y + 3v &= 1 \end{aligned}$$

B) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} -1/5 & 0 & -\sqrt{24/25} \\ 0 & -1 & 0 \\ -\sqrt{24/25} & 0 & 1/5 \end{pmatrix}.$$

Mennyi A^{-1} ?

Megold.: Mivel A ortogonális, így

$$A^{-1} = A^T = \begin{pmatrix} -1/5 & 0 & -\sqrt{24/25} \\ 0 & -1 & 0 \\ -\sqrt{24/25} & 0 & 1/5 \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} -1/5 & 0 & -\sqrt{24/25} \\ 0 & -1 & 0 \\ -\sqrt{24/25} & 0 & 1/5 \end{pmatrix}$$

(Mivel A szimmetrikus, vagyis $A = A^T$, így $A^{-1} = A$.)

C) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 6 & 0 \\ 0 & 5 & 1 & 2 \\ 8 & 7 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Mennyi $(A^{-1})_{23}$, ha az indexálás 1-től kezdődik?

Megold.:

$$\det(A) = 0 + (-1)^{4+2} \cdot 1 \cdot \begin{vmatrix} 3 & 6 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 8 & 2 & 1 \end{vmatrix} + 0 + 0 = 87,$$

$$(A^{-1})_{23} = \frac{1}{\det(A)} (-1)^{2+3} \begin{vmatrix} 3 & 6 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = 0.$$

Megjegyzés:

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{29} & -\frac{2}{29} & \frac{4}{29} & -\frac{14}{29} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ \frac{16}{87} & \frac{1}{29} & -\frac{2}{29} & -\frac{37}{87} \\ -\frac{8}{87} & \frac{14}{29} & \frac{1}{29} & -\frac{199}{87} \end{pmatrix}$$

1. $((2+1+1)+(1+2)+2$ pont)

A) Legyen $f : ((x, y)) \rightarrow (y - x, 2x - 3y, x)$ és $g : ((x, y)) \rightarrow (y, y - 2x)$.

a) Írd fel az f és g transzformációk F, G mátrixait!

Megold:

$$F = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 1 & -3 & 0 \end{pmatrix}, \quad G = \begin{pmatrix} 0 & -2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

b) Abban az esetben, ha létezik, mennyi az $f \circ g$ transzformáció mátrixa?

Megold.:

$$GF = \begin{pmatrix} -2 & 6 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

c) Abban az esetben, ha létezik, mennyi az $g \circ f$ transzformáció mátrixa?

Megold.: Nem létezik.

B) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -3 \end{pmatrix}.$$

a) Abban az esetben, ha létezik, mennyi $(AB + (B + 2E))$?

Megold.: Nem létezik.

b) Abban az esetben, ha létezik, mennyi $(E + B)A + 2A$?

Megold.:

$$\begin{aligned} (E + B)A + 2A &= \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -2 & 8 & 2 \\ 0 & 2 & 4 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -2 & 10 & 6 \\ -2 & 6 & -2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -2 & 8 & 2 \\ 0 & 2 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 & 18 & 8 \\ -2 & 8 & 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

C) Ha egy ortonormált bázisban $\bar{a} = (-1, x, 2)$, $\bar{b} = (2, x, -1)$ merőleges egymásra, akkor mennyi lehet x ?

Megold.:

$$\bar{a}\bar{b} = -2 + x^2 - 2 = 0 \implies x = \pm 2$$

2. ((1+1+2)+(2+2)+2 pont) Írd fel a következő transzformációk mátrixait, ha az \mathbb{R}^2 és \mathbb{R}^3 vektortereket ortonormált bázisokban az $(x, y)^T$ és az $(x, y, z)^T$ vektorokkal koordinátázzuk!

A) \mathbb{R}^2 -ben:

a) az $x + y = 0$ egyenesre való merőleges vetítés,

Megold.:

$$\begin{pmatrix} 1/2 & -1/2 \\ -1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

b) az $x + y = 0$ egyenesre való merőleges tükrözés,

Megold.:

$$\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

a) az origón átmenő, az $(2, 3)^T$ vektorral párhuzamos egyenesre való merőleges vetítés,

Megold.:

$$\bar{n} = \frac{1}{\sqrt{2^2 + 3^2}} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad P_n = \bar{n}^T \bar{n} = \begin{pmatrix} \frac{4}{13} & \frac{6}{13} \\ \frac{6}{13} & \frac{9}{13} \end{pmatrix}$$

B) \mathbb{R}^3 -ben:

a) az $z + y = 0$ síkra való merőleges vetítés,

Megold.:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & -1/2 \\ 0 & -1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

b) az $x + y = 0$ síkra való merőleges tükrözés,

Megold.:

$$\begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

B) Legyen $\phi : V \times V \times V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ egy olyan antiszimmetrikus multilinearis leképezés, hogy $\phi(\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3, \bar{v}_4) = 3$. Mennyi $m = \phi(2\bar{v}_1 + 3\bar{v}_2, \bar{v}_1, 4\bar{v}_3 + 2\bar{v}_4, -\bar{v}_3)$?

Megold.:

$$m = \phi(3\bar{v}_2, \bar{v}_1, 2\bar{v}_4, -\bar{v}_3) = (3 \cdot 1 \cdot 2 \cdot (-1)) \cdot \phi(\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3, \bar{v}_4) \cdot 1 = -18,$$

mivel a $(1, 2, 3, 4) \rightarrow (2, 1, 4, 3)$ permutáció páros.

3. (1+1+2+2+4 pont)

A) Adott öt pont

$$P = (-3, 0, 0), \quad Q = (0, 0, -3), \quad R = (0, -3, 0), \quad S = (1, 3, -1), \quad T = (2, 5, 2)$$

az \mathbb{R}^3 Euklideszi vektortérben egy ortonormált bázisban.

a) Írd fel a S és T pontokat tartalmazó egyenes parametrikus egyenletét!

Megold.:

$$\bar{r}(t) = S + t(T - S) = (1, 3, -1) + t \cdot (1, 2, 3) = (1 + t, 3 + 2t, -1 + 3t),$$

b) Írd fel a S és T pontokat tartalmazó egyenes algebrai egyenleteit!

Megold.:

$$\frac{x - 1}{1} = \frac{y - 3}{2} = \frac{z + 1}{3}$$

c) Írd fel a P, Q és R pontokat tartalmazó sík algebrai egyenletét!

Megold.:

$$\begin{aligned}\bar{n} &= (Q - P) \times (R - P) = (-9, -9, -9), \\ \bar{n}(\bar{r} - P) &= 0, \\ -9x - 9y - 9z - 27 &= 0.\end{aligned}$$

d) Hol van a sík és az egyenes metszéspontja?

Megold.:

$$-9(1 + t) - 9(3 + 2t) - 9(-1 + 3t) - 27 = 0 \quad \implies \quad t = -1, \quad \bar{r}(-1) = (0, 1, -4).$$

e) Mennyi az sík távolsága az S -től?

Megold.:

$$\text{távolság} = \frac{|\bar{n}(S - P)|}{|\bar{n}|} = \sqrt{12} = 2\sqrt{3}.$$

4. (4+2+2+1+1 pont) Oldd meg pivotalással a következő egyenletrendszert, továbbá jelöljük az egyenletrendszer együtthatómátrixát A -val!

$$2x_1 + 6x_2 + 4x_3 = 6$$

$$1x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 3$$

$$3x_1 + 9x_2 + 6x_3 = 9.$$

Add meg $\text{Oszlop}(A)$ dimenzióját és egy bázist!

Add meg $\text{Null}(A)$ dimenzióját és egy bázist!

Add meg $\text{Sor}(A)$ dimenzióját és egy bázist!

Add meg $\text{Null}(A^T)$ dimenzióját!

1. (3+4+3 pont) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 4 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

Keress meg A sajátértékeit!

Keress meg A sajátvektorait!

Mennyi $A^{13}(9, 8, 7)^T$?

2. (7+3 pont) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 5 \\ 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Számold ki pivotalással A inverzét! Ellenőrizd az eredményed!

Mennyi

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 1 & 0 & 0 \\ 5 & 0 & 1 & 0 \\ 6 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

inverze?

3. (5+5 pont) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 2 & 5 \\ 2 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Számold ki pivotalással $\det(A)$ -t!

Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Írd fel ezen mátrix $A = LU$ felbontását!

$L =$ $U =$

4. (4+2+2+1+1 pont) Oldd meg pivotalassal a kovetkezo egyenletrendszert, tovabba jeloljuk az egyenletrendszer egyutthatomatrixat A -val!

$$\begin{aligned} 2x_1 + 6x_2 + 4x_3 &= 6 \\ 1x_1 + 3x_2 + 2x_3 &= 3 \\ 3x_1 + 9x_2 + 6x_3 &= 9. \end{aligned}$$

Add meg $Oszlop(A)$ dimenziojat es egy bazisat!

Add meg $Null(A)$ dimenziojat es egy bazisat!

Add meg $Sor(A)$ dimenziojat es egy bazisat!

Add meg $Null(A^T)$ dimenziojat!

Megoldas:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} & a_1 & a_2 & a_3 & b \\ e_1 & 2 & 6 & 4 & 6 \\ e_2 & 1_p & 3 & 2 & 3 \\ e_3 & 3 & 9 & 6 & 9 \end{array} \right), \quad \left(\begin{array}{cccc|c} & a_1 & a_2 & a_3 & b \\ e_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ a_1 & 1 & 3 & 2 & 3 \\ e_3 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

A masodik pivottablalol a kovetkezo dolgokat lehet leolvasni:

- Az egyenletrendszer megoldhato, mivel az e_1 es e_3 sorok utolso, b eleme nulla.
- A b oszlopbol egy partikularis megoldas:

$$\bar{x}_{part} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- Az a_2 es a_3 oszlopok alapjan ket homogen megoldas:

$$\bar{x}_{hom_2} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \bar{x}_{hom_3} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

- Igy az altalanos megoldas:

$$\bar{x}_{alt} = \bar{x}_{part} + t_2 \bar{x}_{hom_2} + t_3 \bar{x}_{hom_3} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t_2 \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + t_3 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - x_2 \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} - x_3 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

(Tulajdonkeppen $x_1 = 3 - 3x_2 - 2x_3$ is elfogadható megoldas, de ebbol nehezebb lenne kitalalni a helyes valaszt a tobbi kerdesre.)

- $Oszlop(A)$ dimenzioja annyi, ahany a_i cimke szerepel a pivottabla bal oldalal, esetunkben ez $\{a_1\}$, igy $\dim Oszlop(A) = 1$, egy bazis pedig $\{\bar{a}_1\}$. A matrix rangja $\dim Oszlop(A)$.
- $Null(A)$ dimenzioja annyi, ahany a_i cimke a tabla tetejen **nem** szerepel a tabla bal oldalal, esetunkben ez $\{a_2, a_3\}$, igy $\dim Null(A) = 2$, egy bazis pedig $\{\bar{x}_{hom_2}, \bar{x}_{hom_3}\}$.
- $Sor(A)$ dimenzioja annyi, ahany a_i cimke szerepel a pivottabla bal oldalal, esetunkben ez $\{a_1\}$, igy $\dim Sor(A) = 1$, egy bazis pedig az a_1 sor elso harom elemebol kepzett vektor transzponaltja, vagyis $\{(1, 3, 2)^T\}$
- $Null(A^T)$ dimenzioja $Oszlop(A)$ ortogonalis komplementereinek a dimenzioja, esetunkben

$$\dim \mathbb{R}^3 - \dim Oszlop(A) = 3 - 1 = 2,$$

ahol \mathbb{R}^3 az A matrixhoz tartozo $A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ linearis lekepezes masodik \mathbb{R}^3 -a. (Ennyi sora van a pivottablanak.)

Megjegyzes: A kerdeses dimenziok mind kifejezhetőek az A matrixhoz tartozo $A : \mathbb{R}_{forras}^3 \rightarrow \mathbb{R}_{celpont}^3$ linearis lekepezes $\dim \mathbb{R}_{forras}^3 = 3_f$ es $\dim \mathbb{R}_{celpont}^3 = 3_c$ dimenzioival, tovabba a matrix $rang(A)$ rangjaval, ami ugyanaz mint $\dim Oszlop(A)$.

- $\dim Oszlop(A) = rang(A) = 1_r$,
- $\dim Null(A) = 3_f - rang(A) = 2$,
- $\dim Sor(A) = \dim Oszlop(A) = rang(A) = 1_r$,
- $\dim Null(A^T) = 3_c - rang(A) = 2$.

1. (3+4+3 pont) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 4 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

Keress meg A sajátértékeit!

Keress meg A sajátvektorait!

Mennyi $A^{13}(9, 8, 7)^T$?

Megoldas: A blokk-diagonális, a következő blokkokkal:

$$A_{12} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}, \quad A_3 = (5),$$

ahol a második A_3 blokk sajátrendszer:

$$\lambda_3 = 5, \quad \bar{v}_3 = (1).$$

A_{12} sajátértékei: Mivel A_{12} (also) trianguláris, így a sajátértékek a diagonális elemek, vagy ugyanez nehezebben:

$$\det(A_{12} - \lambda E) = 0 = (2 - \lambda)(3 - \lambda) - 0 \cdot 4 \implies \lambda_1 = 2, \lambda_2 = 3.$$

A_{12} sajátértékei:

$$(A_{12} - \lambda E)\bar{v} = \bar{0},$$
$$\begin{pmatrix} 2-2 & 0 \\ 4 & 3-2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \implies 0v_1 + 0v_2 = 0, \quad 4v_1 + 1v_2 = 0, \quad \bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \end{pmatrix},$$
$$\begin{pmatrix} 2-3 & 0 \\ 4 & 3-3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \implies -1v_1 + 0v_2 = 0, \quad 4v_1 + 0v_2 = 0 \quad \bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Igy az eredeti A matrix sajátrendszer:

$$\lambda_1 = 2, \quad \bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \lambda_2 = 3, \quad \bar{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \lambda_3 = 5, \quad \bar{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Ekkor a \bar{v}_i vektorokból készített

$$S = (\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

matrix diagonalizálja A -t:

$$S^{-1}AS = D = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3),$$
$$A = SDS^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1}$$

Mivel $A^{13} = (SDS^{-1})^{13} = SD^{13}S^{-1}$, így

$$A^{13} \begin{pmatrix} 9 \\ 8 \\ 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2^{13} & 0 & 0 \\ 0 & 3^{13} & 0 \\ 0 & 0 & 5^{13} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 9 \\ 8 \\ 7 \end{pmatrix}.$$

Megjegyzés: Ha valaki nem veszi észre a blokk struktúrát, akkor mindez direkt módon is kiszámolható:

$$0 = \det(A - \lambda E) = \begin{vmatrix} 2-\lambda & 0 & 0 \\ 4 & 3-\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 5-\lambda \end{vmatrix} = (2-\lambda) \begin{vmatrix} 3-\lambda & 0 \\ 0 & 5-\lambda \end{vmatrix},$$
$$\lambda_1 = 2, \lambda_2 = 3, \lambda_3 = 5.$$

Ekkor a sajátvektorok egyenletei:

$$\bar{0} = (A - 2E)\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 2-2 & 0 & 0 \\ 4 & 3-2 & 0 \\ 0 & 0 & 5-2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$
$$\bar{0} = (A - 3E)\bar{v}_2 = \begin{pmatrix} 2-3 & 0 & 0 \\ 4 & 3-3 & 0 \\ 0 & 0 & 5-3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$
$$\bar{0} = (A - 5E)\bar{v}_3 = \begin{pmatrix} 2-5 & 0 & 0 \\ 4 & 3-5 & 0 \\ 0 & 0 & 5-5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

$A^{13}(9, 8, 7)^T$ úgy is kiszámolható, hogy az $\bar{x} = (9, 8, 7)^T$ vektort felbontjuk a sajátvektorok lineáris kombinációjaként:

$$\begin{pmatrix} 9 \\ 8 \\ 7 \end{pmatrix} = 9 \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix} + 44 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 7 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Ekkor

$$A^{13} \begin{pmatrix} 9 \\ 8 \\ 7 \end{pmatrix} = 9 \cdot 2^{13} \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix} + 44 \cdot 3^{13} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 7 \cdot 5^{13} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

2. (7+3 pont) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 5 \\ 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Számold ki pivotálással A inverzet! Ellenorizd az eredményed!

Megoldas:

$$\begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 & e_1 & e_2 & e_3 \\ e_1 & 4 & 2 & 5 & 1 & 0 & 0 \\ e_2 & 1_p & 2 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ e_3 & 2 & 3 & 5 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 & e_1 & e_2 & e_3 \\ e_1 & 0 & -6 & -7 & 1 & -4 & 0 \\ a_1 & 1 & 2 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ e_3 & 0 & -1_p & -1 & 0 & -2 & 1 \end{pmatrix},$$

$$\begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 & e_1 & e_2 & e_3 \\ e_1 & 0 & 0 & -1_p & 1 & 8 & -6 \\ a_1 & 1 & 0 & 1 & 0 & -3 & 2 \\ a_2 & 0 & 1 & 1 & 0 & 2 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 & e_1 & e_2 & e_3 \\ a_3 & 0 & 0 & 1 & -1 & -8 & 6 \\ a_1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 5 & -4 \\ a_2 & 0 & 1 & 0 & 1 & 10 & -7 \end{pmatrix}$$

Ebból

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -4 \\ 1 & 10 & -7 \\ -1 & -8 & 6 \end{pmatrix},$$

ahol a pivottábla jobbfelén az a_3 sort legalulra tettük.

Mennyi

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 1 & 0 & 0 \\ 5 & 0 & 1 & 0 \\ 6 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

inverze?

Megoldas:

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -4 & 1 & 0 & 0 \\ -5 & 0 & 1 & 0 \\ -6 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

3. (5+5 pont) Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 2 & 5 \\ 2 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Számold ki pivotálással $\det(A)$ -t!

Megoldas:

$$\begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 \\ e_1 & 1_p & 2 & 3 \\ e_2 & 4 & 2 & 5 \\ e_3 & 2 & 3 & 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 \\ a_1 & 1 & 2 & 3 \\ e_2 & 0 & -6 & -7 \\ e_3 & 0 & -1_p & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 \\ a_1 & 1 & 0 & 1 \\ e_2 & 0 & 0 & -1_p \\ a_2 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} & a_1 & a_2 & a_3 \\ a_1 & 1 & 0 & 0 \\ a_3 & 0 & 0 & 1 \\ a_2 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \det(A) = -1$$

Itt $\det(A)$ -t a következőképpen kapjuk meg: Összeszorozzuk a pivotelemeket, illetve az utolsó pivottábla permutáciomatrixához tartozó $(-1)^{\text{paritás}}$ faktort. Esetünkben az $(1, 2, 3) \rightarrow (1, 3, 2)$ permutáció paratlan (vagyis paratlan számú elemcserére állítana elő), így

$$\det(A) = 1_p \cdot (-1_p) \cdot (-1_p) \cdot (-1)^{\text{paratlan egész szám}} = -1.$$

Legyen

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

Ird fel ezen matrix $A = LU$ felbontását!

Megoldás:

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix} = LU = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ * & 1 & 0 \\ * & * & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & * & * \\ 0 & 0 & * \end{pmatrix}$$

Ekkor

$$\begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} I. \text{ sor} \\ II. \text{ sor} - (0/2) \cdot I. \text{ sor} \\ III. \text{ sor} - (4/2) \cdot I. \text{ sor} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -(0/2) & 1 & 0 \\ -(4/2) & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix}.$$

Ebbol mar tudjuk, hogy

$$A = LU = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ (0/2) & 1 & 0 \\ (4/2) & * & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & * \end{pmatrix}$$

Tovabba

$$\begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} I. \text{ sor} \\ II. \text{ sor} \\ III. \text{ sor} - (-1/1) \cdot II. \text{ sor} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix},$$

igy

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ (0/2) & 1 & 0 \\ (4/2) & (-1/1) & 1 \end{pmatrix}, \quad U = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

Valoban:

$$A = LU = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

Megjegyzes: Miert mukodik ez az eljárás?

$$\ell_2 \ell_1 A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -(-1/1) & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -(0/2) & 1 & 0 \\ -(4/2) & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} = U$$

Igy

$$A = \ell_1^{-1} \ell_2^{-1} U = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ (0/2) & 1 & 0 \\ (4/2) & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & (-1/1) & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ (0/2) & 1 & 0 \\ (4/2) & (-1/1) & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

Itt az $\ell_1^{-1} \ell_2^{-1}$ szorzat extra számolás nélkül megkapható:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ a & 1 & 0 \\ b & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -a & 1 & 0 \\ -b & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & c & 1 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -c & 1 \end{pmatrix}$$
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -a & 1 & 0 \\ -b & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -c & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -a & 1 & 0 \\ -b & -c & 1 \end{pmatrix}.$$