

Alkalmazott algebra PZH 18-11-22 Neptun: _____

Név: _____

A dolgozat feladatainak eredményeit mind erre az oldalra kell írni, de a mellékszámítások is beadandók! Minden további papírlap jobb felső sarkára mindenki írja föl a saját nevét és a Neptun-kódját! A feladatok megoldásához semmilyen segédeszköz nem használható! Egymásról másolni, megoldást bármilyen módon átadni, beszélgetni a ZH közben nem szabad!

1. (3 pont) Írja az I vagy H betűt a négyzetbe aszerint, hogy az állítás igaz vagy hamis! Állításpáronként 0 vagy 1 pont.

a) Unitér \mathbf{A} és \mathbf{B} mátrixokra $|\det(\mathbf{AB})| = 1$. I

Unitér \mathbf{A} és \mathbf{B} mátrixokra $|\det(\mathbf{A} + \mathbf{B})| \leq 2$. H

b) Két $n \times n$ -es mátrix összeszorzásához n^3 szorzás elvégzése szükséges. H

Ha az egészegyütthatós $\mathbf{Ax} = \mathbf{0}$ egyenletrendszer konzisztens \mathbb{F}_7 felett, akkor \mathbb{Q} felett is. H

c) Ha $\mathbf{A} \in \mathbb{F}^{n \times n}$ és $\mathbf{A}^2 = \mathbf{O}$, akkor $\mathbf{A} = \mathbf{O}$. H

Ha $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ és $\mathbf{A}^T \mathbf{A} = \mathbf{O}$, akkor $\mathbf{A} = \mathbf{O}$. I

2. Húzzuk alá a helyes válaszokat a következő kérdésekre!

a) (1 pont) Melyek alkotnak vektorteret az alábbiak közül?

(1) konzisztens $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ egyenletrendszer megoldásai

(2) azok a \mathbf{b} vektorok, melyekre $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ konzisztens

(3) egy sajátértékhez tartozó sajátvektorok a $\mathbf{0}$ -val

(4) egy végtelen vektorhalmaz összes lineáris kombinációinak halmaza

b) (1 pont) Melyek nullosztómentes gyűrűk a következők közül? \mathbb{Z} , \mathbb{N} , \mathbb{Z}_5 , \mathbb{Z}_8 , $\mathbb{F}_8 = GF(8)$, \mathbb{C} , $\mathbb{R}^{n \times n}$

3. Válaszoljunk az alábbi kérdésre, illetve fejezzük be a mondatot valamely tétel alapján!

a) (1 pont) Egy $\mathbf{A} \in \mathbb{C}^{p \times q}$ mátrix esetén

$$\dim(\mathcal{N}(\mathbf{A})) + \dim(\mathcal{O}(\mathbf{A}^H)) = q,$$

$$\dim(\mathcal{N}(\mathbf{A}^H)) + \dim(\mathcal{O}(\mathbf{A})) = p$$

b) (1 pont) Hogyan ellenőrizhetjük, hogy az $\mathbf{M} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ i & 0 \end{bmatrix}$

mátrix normális-e? És normális?

normális, ha $\mathbf{M}^H \mathbf{M} = \mathbf{M} \mathbf{M}^H$, és ez normális, mert

$$\begin{bmatrix} 0 & -i \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ i & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ i & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -i \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

(vagy: $\mathbf{M} \mathbf{M}^H = \mathbf{I} \rightsquigarrow \mathbf{M}$ unitér $\rightsquigarrow \mathbf{M}$ normális)

c) (1 pont) Legyen $\mathcal{B} = \{(1, 2, 3), (0, 1, 2), (0, 0, 1)\}$ és $\hat{\mathcal{B}} = \{(3, 2, 1), (2, 1, 0), (1, 0, 0)\}$ két bázis. A \mathbf{v} vektor koordinátás alakja \mathcal{B} -ben $\mathbf{v}_{\mathcal{B}}$. Fejezzük ki $\mathbf{v}_{\hat{\mathcal{B}}}$ koordinátás alakját! (csak jelöljük a műveletet, kiszámolni nem kell)

$$\mathbf{v}_{\hat{\mathcal{B}}} = \mathbf{T}_{\hat{\mathcal{B}} \leftarrow \mathcal{B}} \mathbf{v}_{\mathcal{B}} = \mathbf{T}_{\hat{\mathcal{B}} \leftarrow \mathcal{E}} \mathbf{T}_{\mathcal{E} \leftarrow \mathcal{B}} \mathbf{v}_{\mathcal{B}} = \mathbf{T}_{\mathcal{E} \leftarrow \hat{\mathcal{B}}}^{-1} \mathbf{T}_{\mathcal{E} \leftarrow \mathcal{B}} \mathbf{v}_{\mathcal{B}}$$

$$= \begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix} \mathbf{v}_{\mathcal{B}}$$

d) (1 pont) Az $(0, 1, 2, 2)$ vektort a $(3, 0, 0, 0)$ vektorba vivő Householder-tükrözés mátrixa: $\mathbf{a} = (3, -1, -2, -2) \rightsquigarrow$

$$\mathbf{I} - \frac{2}{\mathbf{a}^T \mathbf{a}} \mathbf{a} \mathbf{a}^T = \frac{1}{9} \begin{bmatrix} 0 & 3 & 6 & 6 \\ 3 & 8 & -2 & -2 \\ 6 & -2 & 5 & -4 \\ 6 & -2 & -4 & 5 \end{bmatrix}$$

4. Határozzuk meg az

$$x + 2y - 2z = 5$$

$$2x + 4y - 4z = 5$$

egyenletrendszer összes optimális megoldását a minimális abszolút értékűvel kifejezve! (5 pont)

$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ optimális megoldásai $\equiv \mathbf{A}^T \mathbf{Ax} = \mathbf{A}^T \mathbf{b}$ megoldásai:

$$\text{rref} \left[\mathbf{A}^T \mathbf{A} \mid \mathbf{A}^T \mathbf{b} \right] = \text{rref} \left[\begin{array}{ccc|c} 5 & 10 & -10 & 15 \\ 10 & 20 & -20 & 30 \\ -10 & -20 & 20 & -30 \end{array} \right] = [1 \ 2 \ -2 \mid 3]$$

$$\rightsquigarrow x + 2y - 2z = 3 \rightsquigarrow \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} s + \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} t$$

Min.absz.értékű: **1.mo:** a sortér vektorai $c(1, 2, -2)$ alakúak \rightsquigarrow a mo. $(1/3, 2/3, -2/3)$. **2.mo:** Az egyetlen sortérbe eső

megoldás mátrixa $\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 & 3 \\ -2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$ **3. mo:** $\mathbf{A}^+ = \frac{1}{45} \mathbf{A}^T$.

Összes mo. a min.absz.ért-vel $\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/3 \\ 2/3 \\ -2/3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} s + \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} t$

5. Legyen a \mathcal{V} euklideszi tér a legfőljebb másodfokú polinomok tere a következő skalárszorzattal:

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)g(x) dx.$$

Ortogonalizáljuk a legfőljebb elsőfokúak alterének $\{1, x\}$ bázisát, és számítsuk ki az x^2 polinomnak e térre eső merőleges vetületét e skalárszorzat mellett. (4 pont)

Ortogonalizáció:

$$e_1(x) = 1, \quad x - \frac{\langle x, 1 \rangle}{\langle 1, 1 \rangle} 1 = x - \frac{\int_0^1 x dx}{\int_0^1 1 dx} 1 = x - \frac{1}{2}$$

Normálás: $\|x - \frac{1}{2}\|^2 = \langle x - \frac{1}{2}, x - \frac{1}{2} \rangle = \int_0^1 (x - \frac{1}{2})^2 dx = \frac{1}{12}$
 $\rightsquigarrow e_2(x) = \sqrt{3}(2x - 1)$.

x^2 vetülete $\langle x^2, e_1 \rangle e_1 + \langle x^2, e_2 \rangle e_2 = \frac{1}{3} \cdot 1 + \frac{\sqrt{3}}{6} (\sqrt{3}(2x - 1)) = x - \frac{1}{6}$

6. Számítsuk ki az

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

mátrix pszeudoinverzét!

(2 pont)

a megoldás az $\mathbf{A} = \mathbf{BR}$ bázisfelbontással $\mathbf{A}^+ = \mathbf{R}^+ \mathbf{B}^+$:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} [1 \ 0 \ 2] \rightsquigarrow \mathbf{A}^+ = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} \frac{1}{5} \cdot \frac{1}{3} [1 \ 1 \ 1] = \frac{1}{15} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 2 \end{bmatrix}$$