

Elmélet (2p + 3p)

- Definiálja a mátrixok oszloprangjának fogalmát.

Megoldás. Egy mátrix oszloprangja az oszlopvektorai által generált altér dimenziója.

- Definiálja a lineáris transzformációk sajátértékének és sajátvektorának fogalmát.

Megoldás. Legyen V vektortér a K test felett. Az $L : V \rightarrow V$ lineáris transzformációnak a $v \in V$ vektor sajátvektora $\lambda \in K$ sajátértékkel, ha $v \neq 0$ és $L(v) = \lambda v$.

Feladatok ($3 \times 5p$)

- A Cramer-szabály segítségével számolja ki az x_3 ismeretlen értékét, ha az

$$x_1 + x_2 + x_4 = 4$$

$$x_1 + x_2 + x_3 = 2$$

$$x_2 + x_3 + x_4 = 2$$

$$x_1 + x_3 + x_4 = 1$$

egyenletrendszer teljesül.

Megoldás. Jelölje A az együtthatómátrixot, \mathbf{b} a jobb oldalakból álló oszlopvektort, A_3 pedig azt a mátrixot, amit A -ból a harmadik oszlop \mathbf{b} -re cserélésével kapunk. Ekkor a Cramer-szabály szerint

$$x_3 = \frac{\det A_3}{\det A}.$$

A két determinánst legegyszerűbben elemi sor- illetve oszlopműveletek és sor illetve oszlop szerinti kifejtések alkalmazásával számolhatjuk ki:

$$\det A = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = -3$$

és

$$\det A_3 = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 4 & 1 \\ 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & -1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & -3 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -2 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \\ -1 & -3 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -2 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} -2 & -1 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} = 3,$$

tehát $x_3 = -1$.

- Az L lineáris leképezés mátrixa \mathbb{R}^3 standard bázisában

$$M = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 6 & -4 & 0 \\ -2 & 2 & 2 \end{bmatrix}.$$

Mi L mátrixa az $(1, 1, 0), (1, 2, 0), (-1, -2, 1)$ bázisban?

Megoldás. Bázistranszformációt lehet alkalmazni: ha S jelöli azt a mátrixot, aminek oszlopai a megadott új bázis koordinátái a standard bázisra nézve, akkor az új bázisban M mátrixa $S^{-1}MS$. S inverzét kiszámolhatjuk például Gauss-eliminációval:

$$\begin{aligned} \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] & \xrightarrow{s_2 \sim s_1} \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \\ & \xrightarrow{\substack{s_1+s_3 \\ s_2+s_3}} \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] & \xrightarrow{s_1 \sim s_2} \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Ezt felhasználva

$$S^{-1}MS = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 6 & -4 & 0 \\ -2 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & -2 & 2 \\ 0 & 2 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

3. Határozza meg az $y' = (x - y)^2$ differenciálegyenlet általános megoldását $u = x - y$ helyettesítéssel.

Megoldás. A megadott helyettesítést használva $u' = 1 - y' = 1 - (x - y)^2 = 1 - u^2$, ami szétválasztható egyenlet.

$$\frac{u'}{1 - u^2} = 1$$

mindkét oldalát integrálni kell:

$$\begin{aligned} x + C &= \int 1 \, dx = \int \frac{u'}{1 - u^2} \, dx = \int \frac{1}{1 - u^2} \, du = \int \frac{1}{(1 - u)(1 + u)} \, du \\ &= \int \left(\frac{1}{2} \frac{1}{u + 1} - \frac{1}{2} \frac{1}{u - 1} \right) \, du = \frac{1}{2} \ln |u + 1| - \frac{1}{2} \ln |u - 1| = \frac{1}{2} \ln \left| \frac{u + 1}{u - 1} \right|. \end{aligned}$$

Ebből $u(x)$, majd $y(x) = x + u(x)$ alapján az általános megoldás kifejezhető:

$$y(x) = x + \frac{e^{2(x+C)} + 1}{e^{2(x+C)} - 1}.$$