

1. Írjuk fel az

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ -2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

mátrix (a) szinguláris felbontását, és annak redukált változatát, (b) pszeudoinverzét, és (c) határozzuk meg az $\mathbf{Ax} = (10, 2, 6)$ egyenletrendszer legkisebb abszolút értékű optimális megoldását! (4 pont)

2. Határozzuk meg az \mathbf{A} mátrix QR-felbontását, és ennek felhasználásával is keressük meg az előző feladatbeli egyenletrendszer legkisebb abszolút értékű optimális megoldását! (3 pont)

3. A 10×10 -es \mathbf{B} mátrix karakterisztikus polinomja $(\lambda - 3)^6(\lambda - 2)^4$. A $\mathbf{B} - 3\mathbf{I}$ első néhány hatványának rangja 8, 6, 5, 4, a $\mathbf{B} - 2\mathbf{I}$ mátrixé 7, 6. Írjuk fel \mathbf{B} Jordan normálalakját! (2 pont)

4. Írjuk fel az $(1, 2, 2)$ vektor körüli 60° fokos forgatás mátrixát valamely bázisban, és írjuk fel abban a bázisban az $x + 2y + 2z = 1$ egyenletű sík egyenletét! (2 pont)

5. Határozzuk meg a

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} 0 & -3 & 2 \\ 4 & 8 & -4 \\ 4 & 6 & -2 \end{bmatrix}$$

mátrix Jordan-alakját, egy hozzá tartozó Jordan-bázisát, és az $e^{\mathbf{C}}$ mátrixot! (4 pont)

6. Határozzuk meg a \mathbf{C} mátrix PLU-felbontását és azt felhasználva oldjuk meg a $\mathbf{Cx} = (1, -4, 2)$ egyenletrendszert! (3 pont)

7. Mutassuk meg, hogy ha $\mathbf{e} \in \mathbb{R}^n$ egységvektor, akkor $\mathbf{I} - 2\mathbf{e}\mathbf{e}^T$ – azaz a tükrözés mátrixa – szimmetrikus és ortogonális! (2 pont)

8. Bizonyítsuk be, hogy egy transzformáció akkor és csak akkor merőlegességtartó, ha egy uniter transzformáció nemnulla skalárszorosa. (3 pont)

9. Mutassuk meg, hogy ha az \mathbf{S} szimmetrikus és pozitív szemidefinit, akkor létezik olyan szimmetrikus és pozitív szemidefinit \mathbf{M} mátrix, hogy $\mathbf{S} = \mathbf{M}^2$. (2 pont)