

Beadható feladatok lineáris algebrából, 2023

1. Megjegyzések

- A beadott feladatokra maximum 15% extra jutalom adható, ehhez 4 feladat teljes megoldása szükséges. Itt a "különálló" feladatok listája:

2.(1 – 10), 2.(11 – 18), 3., 4.1, 4.2, 4.3, 5., 6.1, 6.2, 6.3.1, 6.3.2, 6.3.3, 6.4.

- A megoldások benyújtása kizárólag személyesen történhet, vagy a fogadóorámon, vagy az utolsó szerda délutáni alkalommal.
- A javítása a beadott feladatoknak abból fog állni, hogy Önöknek el kell majd személyesen magyarázni néhány, a megoldásokból szüroprobászereuen kiválasztott részt.
- Egy pár a feladatokból kissé túl sok numerikus számítást tartalmaz, ezeket célszerű számítógép segítségével megoldani, ezt a legcélszerűbb valamilyen szimbolikus algebrai programcsomaggal végrehajtani. Lásd erről az utolsó 7 szekciót.

2. Szabályos háromszög

Legyen $\vec{n}_0 = (1, 0)^T$, továbbá legyen \vec{n}_1 és \vec{n}_2 két olyan egységvektor amelyek 120° , illetve 240° fokos szöveget zárnak be \vec{n}_0 -lal.

1. Add meg \vec{n}_1 -et és \vec{n}_2 -ot!
2. Írd fel a három komplex gyököt 1-nek!

Az \vec{n}_i , $i = 0, 1, 2$ vektorok által megadott A, B, C pontok egy egyenlő oldalú $ABC\triangle$ háromszöget adnak meg.

3. Mekkora a \triangle kerülete?
4. Mekkora a \triangle területe?

Az origó körüli $0^\circ, 120^\circ, 240^\circ$ fokos elforgatások a háromszöget önmagába viszik át, vagyis permutálják a háromszög csúcsait. (Ezek a transzformációk egy csoportnak nevezett algebrai struktúrát alkotnak, ezt vizsgáljuk a következő kérdések.)

5. Add meg a $0^\circ, 120^\circ, 240^\circ$ fokos elforgatások R_0, R_1, R_2 matrixait!
6. Add meg a $0^\circ, 120^\circ, 240^\circ$ fokos elforgatásokhoz tartozó π_0, π_1, π_2 permutációit a csúcsoknak!
7. Add meg az R_0, R_1, R_2 matrixok inverzeit! (Lehetőleg minél kevesebb számítással.)
8. Add meg a π_0, π_1, π_2 permutációk inverzeit!
Megjegyzés: Például

$$\sigma = \begin{pmatrix} A & B & C \\ B & C & A \end{pmatrix} \implies \sigma^{-1} = \begin{pmatrix} B & C & A \\ A & B & C \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & B & C \\ C & A & B \end{pmatrix}.$$

9. Add meg az R_0, R_1, R_2 matrixok szorzótableját, vagyis add meg a következő táblázat hiányzó elemeit! (Lehetőleg minél kevesebb számítással.)

	R_0	R_1	R_2
R_0	*	*	*
R_1	*	*	*
R_2	*	R_0	*

Itt a megadott elem jelentése: $R_0 = R_2 R_1$.

10. Add meg az π_0, π_1, π_2 permutációk szorzótableját hasonló módon!
Megjegyzés: Hogyan sorozzuk össze két permutációt? Például

$$\sigma = \begin{pmatrix} A & B & C \\ B & A & C \end{pmatrix}, \quad \rho = \begin{pmatrix} A & B & C \\ B & C & A \end{pmatrix}, \quad \text{akkor} \quad \sigma\rho = \begin{pmatrix} A & B & C \\ A & C & B \end{pmatrix} \quad \text{hiszen,}$$
$$\begin{aligned} (\sigma\rho)(A) &= \sigma(\rho(A)) = \sigma(B) = A, \\ (\sigma\rho)(B) &= \sigma(\rho(B)) = \sigma(C) = C, \\ (\sigma\rho)(C) &= \sigma(\rho(C)) = \sigma(A) = B. \end{aligned}$$

11. Ird fel az origon es az A ponton athalado egyenesre valo meroleges tukrozes T_0 matrixat es add meg a hozzatartozo σ_0 permutaciojat a csucsoknak.
12. Ismeteld meg ugyanezt a B es C csucsokra is, a kapott eredményeket jelold T_1, T_2 illetve σ_1, σ_2 -vel!
Megjegyzes: Tobbfele megoldasi mod is lehetséges.
 - a. Az \vec{n} egysegvektor origon athalado egyenesere valo meroleges tukrozes hatasa

$$T_{\vec{n}}\vec{r} = 2(\vec{n}, \vec{r})\vec{n} - \vec{r},$$

ennek alapján felirható a tukrozes

$$T_{\vec{n}} = 2\vec{n}\vec{n}^T - E$$

matrixa. Rajzolj egy abrat ami ezt az egyenletet illusztralja!

- b. T_0 kiszamitasa remelhetőleg könnyu volt. Mennyi T_0R_i illetve R_iT_0 , ha $i = 0, 1, 2$? Mi köze ezeknek T_0, T_1, T_2 -hoz?

13. Ird fel a T_0, T_1, T_2 tukrozesek es a $\sigma_0, \sigma_1, \sigma_2$ permutaciok inverzeit!
14. Igaz-e, hogy T_1T_2 szinten egy tukrozes lesz?
15. Ird fel az $R_0, R_1, R_2, T_0, T_1, T_2$ matrixok szorzotablajat!
16. Ird fel a $\pi_0, \pi_1, \pi_2, \sigma_0, \sigma_1, \sigma_2$ permutaciok szorzotablajat!

A kovetkezo feladatok a konvex kombinacio fogalmat használhatják.

17. Rajta van-e az $ABC\Delta$ haromszogon a P pont, ha P

$$(0, 0)^T, (-1, 0)^T, (1, 0)^T, (0, 1)^T, (1/2, 1/2)^T, (-1/4, 1/2)^T.$$

18. Keresd meg a kovetkezo egyenesek es az $ABC\Delta$ haromszogon kerületének a metszetet!

3. Szabalyos tetraeder

1. Vedd az elozi 2 feladatban kiszamolt $\vec{n}_i, n = 0, 1, 2$ vektorokat. Adj hozzajuk egy extra $z = 0$ koordinatat, így három darab háromdimenzios vektort kapunk, jelöljük ezeket továbbra is \vec{n}_i -vel, a kapott pontokat pedig A, B, C -vel. Hol van az \mathbb{R}^3 terben az a D pont, amelyre teljesul, hogy

$$|\overline{AB}| = |\overline{DA}| = |\overline{DB}| = |\overline{DC}|,$$

vagyis A, B, C, D egy szabalyos tetraeder csucsponjai. Hany ilyen D pont van? Ha több, hasznald azt, amelyiknek pozitiv a harmadik koordinataja! (Probald eloszor kitalalni D -nek az elso ket koordinatajat.)

2. Mekkora a tetraeder

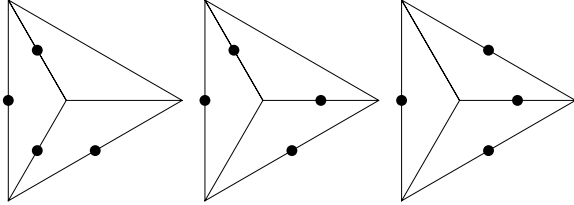
- a. terfogata,
- b. felulete,
- c. elei hosszainak az osszege?

Szamold ki a terfogatot ketfelekeppen: a vegyesszorzat segitsegevel, majd a kupokra vonatkozó *alapterulet* · *magassag*/3 kepletet használva!

3. Ellentetben a haromszoges feladattal, itt a tetraeder K kozepontja nem az origoban van. Hanem hol?
4. Told el a koordinatarendszert úgy, hogy K az O origoba kerüljön, majd számold újra az A, B, C, D pontok koordinatait az új rendszerben! A tovabbiakban ezeket a koordinatakat használld!
5. Az OD egyenes koruli hany fokos elforgatas (esetleg több ilyen is lehet) viszi at a tetraedert onmagaba? Ird fel az ezekhez tartozo transzformaciok matrixait, illetve a hozzatartozo permutacioit a csucsoknak!
6. Adj meg egy olyan tukrozeset, ami a tetraedert onmagaba viszi at! Add mega megfelelo matrixot es permutacioit!
7. Oldd meg az elozi 2 feladat 5.-16. pontjainak a megfeleloit! Ezt persze csak viccbol kerdezem, a megoldas kisse hosszú lenne. Ehelyett számold meg, hogy hanyfelekeppen lehet a tetraedert
 - a. elforgatni,
 - b. tukrozni

úgy hogy onmagaba menjen at.

8. Hány pontban metszheti egy sík a tetraeder elhalozatát? Rajzolj abrakat, amelyek illusztrálják a lehetséges eseteket!
9. Hány pontban metszheti egy, az origót tartalmazó sík a tetraeder elhalozatát? Rajzolj abrakat, amelyek illusztrálják a lehetséges eseteket!
10. Keresd meg a $z = 1/2$ sík és a tetraeder elhalozatának a metszetét!
11. Keresd meg a $x + y + z = 0$ sík és a tetraeder elhalozatának a metszetét!
12. Az alábbi abrakon látható szabályos tetraederken mikor esik a négy bejelölt elfelezo pont egy síkba? Ugyanaz lenne-e a válasz, ha a tetraeder nem lenne szabályos?



4. Gram-Schmidt eljárás

A Gram-Schmidt eljárás néhány vektor által megadott alterben konstruálja meg egy ortonormált bázist az adott alternek.

4.1. Haromszog

A haromdimenziós \mathbb{R}^3 terben az

$$A = (1, 0, 0), \quad B = (0, 1, 0), \quad C = (0, 0, 1)$$

pontok ketségkivül egy egyenlő oldalú haromszöget adnak meg. Az A, B, C pontok által megadott síkon válassz egy olyan koordináta-rendszert, amelynek az origója a haromszög középpontjában, a koordinátatengelyeket pedig két, egymásra merőleges egységvektor generálja. Írd fel az A, B, C pontok koordinátáit ebben a kétdimenziós koordináta-rendszerben!

1. Rajzold le ezt a felállást!
2. Keresd két, az ABC síkkal párhuzamos vektort. Legyen például

$$\begin{aligned} \vec{f}_1 &= \overrightarrow{AB}, \quad \vec{f}_2 = \overrightarrow{AC}, \\ \vec{n}_1 &= \frac{1}{|\vec{f}_1|} \vec{f}_1, \\ \vec{g}_2 &= \vec{f}_2 - (\vec{n}_1, \vec{f}_2) \vec{n}_1, \\ \vec{n}_2 &= \frac{1}{|\vec{g}_2|} \vec{g}_2. \end{aligned}$$

Számold ki \vec{n}_1 és \vec{n}_2 -t! Ellenőrizd vagy bizonyítsd, hogy merőlegesek egymásra!

3. Rajzolj egy olyan ábrát, amelyik elmagyarázza az itt felsorolt lépéseket!
4. Az \vec{n}_1 és \vec{n}_2 segítségével írd fel a haromszög csúcsainak a kétdimenziós koordinátáit a feladat elején leírt koordináta-rendszerben!

4.2. Tetraeder

A negydimenziós \mathbb{R}^4 terben az

$$A = (1, 0, 0, 0), \quad B = (0, 1, 0, 0), \quad C = (0, 0, 1, 0), \quad D = (0, 0, 0, 1)$$

pontok ketségkivül egy szabályos tetraédert adnak meg. Ismételd meg az előző feladatot erre az esetre. Az egyetlen netriviális változtatás az, hogy a Gram-Schmidt eljárás egy lépessel hosszabb lesz:

$$\begin{aligned} \vec{f}_1 &= \overrightarrow{AB}, \quad \vec{f}_2 = \overrightarrow{AC}, \quad \vec{f}_3 = \overrightarrow{AD}, \\ \vec{n}_1 &= \frac{1}{|\vec{f}_1|} \vec{f}_1, \\ \vec{g}_2 &= \vec{f}_2 - (\vec{n}_1, \vec{f}_2) \vec{n}_1, \\ \vec{n}_2 &= \frac{1}{|\vec{g}_2|} \vec{g}_2, \\ \vec{g}_3 &= \vec{f}_3 - (\vec{n}_1, \vec{f}_3) \vec{n}_1 - (\vec{n}_2, \vec{f}_3) \vec{n}_2, \\ \vec{n}_3 &= \frac{1}{|\vec{g}_3|} \vec{g}_3. \end{aligned}$$

4.3. Tengely körüli elforgatás

Írd fel az origon átmenő és $\vec{v} = (1, 2, 3)^T$ irányú tengely körüli 20° -os elforgatás R_{20° matrixát!

1. Keresd egy $\vec{n}_1, \vec{n}_2, \vec{n}_3$ vektorokból álló ortonormált bázist ahol \vec{v} és \vec{n}_1 egy irányba mutat! Ehhez alkalmazd a Gram-Schmidt eljárást a \vec{v} és két másik vektor, pl. \vec{e}_1, \vec{e}_2 -re.
2. Két dimenzióban a 20° -os elforgatást az

$$R_{20^\circ} = \begin{pmatrix} \cos 20^\circ & -\sin 20^\circ \\ \sin 20^\circ & \cos 20^\circ \end{pmatrix}$$

matrix generálja. Ennek a hatása a standard bázisvektorokon a következő:

$$\begin{aligned} R_{20^\circ} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} \cos 20^\circ \\ \sin 20^\circ \end{pmatrix} = R_{20^\circ} \vec{e}_1 = \cos 20^\circ \cdot \vec{e}_1 + \sin 20^\circ \cdot \vec{e}_2, \\ R_{20^\circ} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} -\sin 20^\circ \\ \cos 20^\circ \end{pmatrix} = R_{20^\circ} \vec{e}_2 = -\sin 20^\circ \cdot \vec{e}_1 + \cos 20^\circ \cdot \vec{e}_2. \end{aligned}$$

Add meg a hatását a háromdimenziós elforgatásnak az \vec{n}_i basisvektorokon a kétdimenziós esethez hasonlóan. Vagyis miképpen alakulnak a kérdőjelek helyén:

$$R_{20^\circ} \vec{n}_1 = ?? \cdot \vec{n}_1 + ?? \cdot \vec{n}_2 + ?? \cdot \vec{n}_3,$$

$$R_{20^\circ} \vec{n}_2 = ?? \cdot \vec{n}_1 + ?? \cdot \vec{n}_2 + ?? \cdot \vec{n}_3,$$

$$R_{20^\circ} \vec{n}_3 = ?? \cdot \vec{n}_1 + ?? \cdot \vec{n}_2 + ?? \cdot \vec{n}_3,$$

(Itt persze R_{20° már egy 3×3 mátrix. A kérdőjelekből összerakható mátrixot jelöljük \tilde{R}_{20° -kal. Itt a legkönnyebb kiderítenie, hogy mennyi $R_{20^\circ} \vec{n}_1$.)

3. Ha

$$R_{20^\circ} (\alpha_1 \vec{n}_1 + \alpha_2 \vec{n}_2 + \alpha_3 \vec{n}_3) = \alpha'_1 \vec{n}_1 + \alpha'_2 \vec{n}_2 + \alpha'_3 \vec{n}_3,$$

továbbá

$$\begin{pmatrix} \alpha'_1 \\ \alpha'_2 \\ \alpha'_3 \end{pmatrix} = \tilde{R}_{20^\circ} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix},$$

akkor mennyi \tilde{R}_{20° ?

4. Ha

$$x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + x_3 \vec{e}_3 = x'_1 \vec{n}_1 + x'_2 \vec{n}_2 + x'_3 \vec{n}_3,$$

továbbá

$$\begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \end{pmatrix} = T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = S \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \end{pmatrix}$$

akkor mennyi T és S ?

5. Eddig remélhetőleg sikerült megkonstruálni három mátrixot: \tilde{R}_{20° , S , T . Ezek a következő transzformációkat végzik el:

- T áttereli az "e" bázisból az "n" bázisba,
- S áttereli az "n" bázisból az "e" bázisba,
- \tilde{R}_{20° elvégzi a tengely körüli elforgatást az "n" bázisban.

Mindezek alapján fel tudjuk írni R_{20° -t ezen három mátrix szorzataként. Hogyan?

Megjegyzés: Ez a feladat egy példája a következő általános semának:

- Van egy "nehéz" feladat, esetünkben R_{20° kiszámítása.
- Az elforgatás sokkal könnyebben kiszámítható az "n" koordinárendszerben. Ezt végzne el az \tilde{R}_{20° mátrix.
- Ezert
 - először átterünk az "n", vagyis a feladathoz adaptált koordinárendszerre,
 - itt a feladatot megoldja esetünkben az \tilde{R}_{20° mátrix,
 - utána visszaterünk az eredeti "e" koordinárendszerbe.

5. Lineáris egyenletrendszerek megoldhatósága

1. Az a és b paraméterek milyen értékeivel létezik a

$$(a)(x) = (b)$$

egyenletnek

- pontosan egy,
- végtelen sok,
- nulla számú

megoldása?

2. Az a és b paraméterek milyen értékeivel létezik a

$$A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ b \end{pmatrix}$$

egyenletnek

- a. pontosan egy,
- b. vegtelen sok,
- c. nulla szamu

megoldasa, ha az A matrix:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & a \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & a \end{pmatrix}.$$

3. Az a es b parameterek milyen ertekeinel letezik a

$$A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ b \\ 1 \end{pmatrix}$$

egyenletnek

- a. pontosan egy,
- b. vegtelen sok,
- c. nulla szamu

megoldasa, ha az A matrix:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 3 & a \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & a \end{pmatrix}.$$

6. Matrixok megadasa, sajátrendszerek

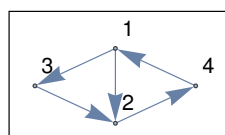
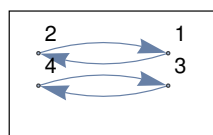
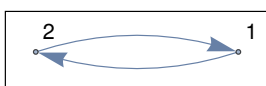
6.1. Haromdimenzios transzformaciok

Az \mathbb{R}^3 Eukledeszi vektorterben az x, y, z koordinatakat, illetve az $\vec{e}_{1,2,3}$ standard bazist. hasznaljuk ebben a feladatban.

1.
 - a. Ird fel az y tengelyre valo meroleges vetites matrixat!
 - b. Mennyi $\vec{e}_2 \vec{e}_2^T$?
 - c. Ird fel az xz sikra valo meroleges vetites P_{xz} matrixat!
 - d. Mennyi $\vec{e}_1 \vec{e}_1^T + \vec{e}_3 \vec{e}_3^T$?
 - e. Ird fel az y tengelyre valo meroleges tukrozes matrixat!
 - f. Ird fel az xz sikra valo meroleges tukrozes matrixat!
 - g. Mennyi $2P_{xz} - E$?
2.
 - a. Ird fel az $x = z$ sikra valo meroleges vetites matrixat!
 - b. Ird fel az $x = z$ sikra valo meroleges tukrozes matrixat!
 - c. Ird fel az $x - z = 0$ sikra valo meroleges vetites matrixat!
 - d. Ird fel az $x + z = 0$ sikra valo meroleges tukrozes matrixat!
3.
 - a. Ird fel a z tengely koruli 30° -os elforgatas matrixat! Itt persze el kell donteni, mi a pozitiv iranyu elforgatas. Ha viszont ez el lett dontve, az mar meghatarozza, hogy mi a pozitiv orientacio a masik ket tengely eseteben.
 - b. Ird fel az x tengely koruli 30° -os elforgatas matrixat!
 - c. Ird fel az y tengely koruli 30° -os elforgatas matrixat!

6.2. Sztochasztikus mátrixok

1. Vegyuk a kovetkezo weblap halozatokat, amelyek 2,4, illetve megint 4 lapbol allnak. Az abrakon lathato nyilak az egyik laprol mas lapokra mutato link-eket jelolik. Tegyuk fel, hogy a felhasznalok viselkedese a kovetkezo: Percenkent rakattintanak a lapon talalhato linkre, ha tobb is van, akkor veletlenszeruen, egyforma valoszinuseggel választanak kozuluk. Ha kezdetben a felhasznalok az also esetben $(p_1, p_2)^T$, illetve a masodik es harmadik esetekben $(p_1, p_2, p_3, p_4)^T$ valoszinusegekkel választottak a kulonbozo lapokat, akkor mi lesz a valoszinuseg elozlas 1 perc mulva? Add meg az idobeli evoluciot leiro matrixokat mindharom esetben.



- Hogyan neznének ki ezek a matrixok, ha a felhasználók a következőképpen viselkednének: Minden perc elteltével 50% eséllyel a lapon maradnak, 50% eséllyel pedig az előző pontban leírtak módján rakattintanak egy linkre.
- Milyen speciális jellemzői vannak a sztochasztikus matrixoknak? Vizsgáld meg az elemek lehetséges értékeit, továbbá az egyazon sorban vagy oszlopban álló elemek összegeit!
- Egy S sztochasztikus matrixnak mindig van $\lambda = 1$ sajátértékű sajátvektora, ez adja meg az egyensúlyi, vagyis az időben állandó valószínűségeloszlást a rendszernek

$$S\vec{p}_{egy} = \vec{p}_{egy}.$$

Itt \vec{p}_{egy} komponenseinek az összege persze 1, ekkor adhat meg egy valószínűségeloszlást. Tippeld meg, hogy a három eset közül melyekben egyértelmű \vec{p}_{egy} , vagyis mikor van csak egy egyensúlyi állapot!

- Számold ki \vec{p}_{egy} -t mindhárom esetben! Eloszor tegy így az 1. pontban kapott matrixokkal, majd vegezd el ugyanezt a 2. pont matrixaival is! Ki tudod találni a 2. ponthoz tartozó megoldásokat számolás nélkül?
- Az első, két lapból álló halozat esetében csak egy \vec{p}_{egy} egyensúlyi eloszlás van. Vajon igaz-e, hogy

$$\lim_{n \rightarrow \infty} S^n \vec{p} = \vec{p}_{egy}$$

bármely \vec{p} kezdeti valószínűségeloszlás esetében? Mi a válasz ha az S matrixot az 1. illetve 2. pont alapján számoljuk ki? Próbáld eloszor meg tippelni a választ számolás nélkül!

6.3. Fibonacci sorozatok

6.3.1.

Legyen

$$G_{n+1} = G_n + 6G_{n-1}, \quad G_0 = G_1 = 1.$$

Mennyi G_n ?

- Keress olyan $g_n = q^n$ mertani sorozatokat, amelyek kielégítik G_n rekurzív szabályt, vagyis

$$g_{n+1} = g_n + 6g_{n-1} \Leftrightarrow q^{n+1} = q^n + 6q^{n-1}.$$

Hány ilyen van?

- Győzd meg magad, hogy ha q_1^n és q_2^n ilyen sorozat, akkor ugyanez igaz $h_n = \alpha q_1^n + \beta q_2^n$ -re is!
- Keress meg α, β -t, ha $h_0 = h_1 = 1$, az így kapott h_n sorozat magadja G_n -t.
- Legyen

$$\vec{G}(n) = \begin{pmatrix} G_n \\ G_{n-1} \end{pmatrix}, \quad \vec{G}(n+1) = A\vec{G}(n).$$

Mennyi A ?

- Keress meg A -nak a $\lambda_{1,2}$ sajátértékeit! Mi közik van ezeknek az 1. pontban kapott q értékekhez?
- Ird fel A -nak két független $\vec{v}_{1,2}$ sajátvektorát, lehetőleg az $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$ egyenlet explicit megoldása nélkül!
- Ird fel a kezdeti $\vec{G}(1)$ állapotot a $\vec{v}_{1,2}$ sajátvektorok lineáris kombinációjaként:

$$\vec{G}(1) = \begin{pmatrix} G_1 \\ G_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \alpha\vec{v}_1 + \beta\vec{v}_2.$$

Mennyi α, β ?

- Mennyi $\vec{G}(n)$?

- Ha

$$x_1\vec{e}_1 + x_2\vec{e}_2 = x'_1\vec{v}_1 + x'_2\vec{v}_2, \quad \text{es} \quad \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \end{pmatrix} = T \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = S \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \end{pmatrix},$$

akkor mennyi T és S ?

- Ird fel A -t a T, S és a diagonális

$$D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$$

matrixok szorzataként!

- Ird fel A^n -t a T, S és egy diagonális matrix szorzataként!

6.3.2.

Most modositjuk az elozo feladat rekurziv szabalyat:

$$G_{n+1} = G_n + 6G_{n-1} + 1, \quad G_0 = 1, \quad G_1 = 2.$$

1. Ekkor

$$\vec{G}(n) = \begin{pmatrix} G_n \\ G_{n-1} \end{pmatrix}, \quad \vec{G}(n+1) = A\vec{G}(n) + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Keresd meg az

$$\vec{x}(n+1) = A\vec{x}(n) + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

dinamikai rendszer \vec{x}_{fix} fixpontjat, vagyis old meg az

$$\vec{x}_{fix} = A\vec{x}_{fix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

egyenletet!

2. Helyezd a koordinatrendszer origojat az \vec{x}_{fix} pontba, azaz jellemezd a rendszer állapotot a

$$\overrightarrow{\Delta G}(n) = \vec{G}(n) - \vec{x}_{fix}$$

vektorral. Mennyi $\overrightarrow{\Delta G}(1)$?

3. Ellenorizd, hogy

$$\overrightarrow{\Delta G}(n+1) = A\overrightarrow{\Delta G}(n).$$

4. Mennyi $\overrightarrow{\Delta G}(n)$? (Ennek a kiszamitasahoz hasznald fel az elozo feladat eredményeit!)

5. Mennyi $\vec{G}(n)$?

6.3.3.

Ismeteld meg az elozo ket feladatot a klasszikus Fibonacci sorozatra, azaz szamolj ki F_n -t, ha

1.

$$F_{n+1} = F_n + F_{n-1}, \quad F_0 = 1, \quad F_1 = 1,$$

2.

$$F_{n+1} = F_n + F_{n-1} + 1, \quad F_0 = 1, \quad F_1 = 2.$$

6.4. Kvantum kapuk

Megjegyzes: Kisse leegyszerusitve a dolgok allasat, a feladatban (helytelenul) valos Eukledeszi terben fogunk dolgozni a (helyes) complex Hilbert-ter helyett. Tovabbi informaciokert nezd meg ezt itt.

Egy m -qubit kvantum regiszter állapotot egy egységvektor adja meg az \mathbb{R}^{2^m} vektorterben, amelynek a standard ortonormalt bazisat az $|b_0b_1 \dots b_m\rangle$ vektorok alkotjak, ahol b_i vagy 0 vagy 1. Tehat a bazisok 1,2,3 qubitek eseteben:

$$\begin{aligned} 1 \text{ qubit} &: |0\rangle, |1\rangle, \\ 2 \text{ qubit} &: |00\rangle, |01\rangle, |10\rangle, |11\rangle, \\ 3 \text{ qubit} &: |000\rangle, |001\rangle, \dots, |110\rangle, |111\rangle. \end{aligned}$$

Kvantum operacionak nevezzuk az ortogonalis (azaz hosszmegorzo) linearis transzformaciokat. A kovetkezoekben használjuk a kovetkezo jeloleseket:

$$\bar{b} = 1 - b, \quad a \wedge b = \min(a, b), \quad a \vee b = \max(a, b), \quad a \oplus b = a + b, \quad \text{kiveve, hogy } 1 \oplus 1 = 0.$$

Ird fel a kovetkezo operaciok matrixait, es ellenorizd, hogy melyek adnak meg ortogonalis transzformaciokat, vagyis melyek tekinthetoeek kvantum operacionak!

1. 1 qubit, NOT :

$$NOT|0\rangle = |1\rangle, \quad NOT|1\rangle = |0\rangle,$$

2. 2 qubit, NOT_0, NOT_1, NOT_{01} :

$$\begin{aligned} NOT_0|b_0b_1\rangle &= |\bar{b}_0b_1\rangle, \\ NOT_1|b_0b_1\rangle &= |b_0\bar{b}_1\rangle, \\ NOT_{01}|b_0b_1\rangle &= |\bar{b}_0\bar{b}_1\rangle. \end{aligned}$$

3. 1 qubit *Erase*:

$$\text{Erase } |b\rangle = |0\rangle.$$

4. Masold le a nulladik bitet az elso pozicioba.

2 qubit *Clone*:

$$\text{Clone } |b_0b_1\rangle = |b_0b_0\rangle.$$

5. Masold le a nulladik bitet az elso pozicioba, feltelevze, hogy az elso pozicio allapota 0 volt kezdetben.

2 qubit *QuantumClone*:

$$\text{QuantumCopy } |b_0b_1\rangle = |b_0(b_0 \oplus b_1)\rangle.$$

6. 3 qubit *AND*:

$$\text{AND } |b_0b_1b_2\rangle = |b_0b_1(b_0 \wedge b_1)\rangle.$$

7. 3 qubit *QuantumAND*:

$$\text{QuantumAND } |b_0b_1b_2\rangle = |b_0b_1((b_0 \wedge b_1) \oplus b_2)\rangle.$$

8. 3 qubit *AND*:

$$\text{OR } |b_0b_1b_2\rangle = |b_0b_1(b_0 \vee b_1)\rangle.$$

9. 3 qubit *QuantumAND*:

$$\text{QuantumOR } |b_0b_1b_2\rangle = |b_0b_1((b_0 \vee b_1) \oplus b_2)\rangle.$$

9. 1 qubit Hadamard:

$$\text{Hadamard } |0\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle), \quad \text{Hadamard } |1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle - |1\rangle).$$

Megjegyzes:

a. Az hasznalt elnevezesek nem standardak.

b. Az itt felsorolt konstrukciokban az \oplus hasznalata arra szolgal, hogy az "eredmenyt" beirja az utolso bit poziciojaba, de ez irreverzibilisse (visszafordithatatlan) lenne az operaciot. Ezert a sima bemasolas helyett az utolso bit "erteke"

$$\text{eredmeny} \oplus (\text{utolso bit})$$

lesz, ami a korrekt eredmeny, ha az utolso bit 0 volt, vagyis az utolso bit egy meg soha fel nem hasznalt, 0 alapallapotu "friss" bit volt.

7. Komputeralgebra rendszerek

A legnepszerubb rendszerek talan a Mathematica es a Matlab, ezek draga, kereskedelmi rendszere. A Matlab-nak az Octave rendszer egy eleg jo ingyenes klonja, mig a Mathematica-nak egy elegge limitalt, Mathics nevu klonja letezik.

A legteljesebb ingyenes rendszer a Sage, ezt ki lehet itt probalni. Illusztraciokent oldjuk meg a kovetkezo feladatot:

7.0.1.

Legyen

$$\vec{f}_1 = (2, 1, 4), \quad \vec{f}_2 = (4, 1, 2), \quad \vec{f}_3 = (0, 2, 0).$$

Alkalmazd erre a harom vektorra a Gram-Schmidt eljarast 4.2.

Sage kod:

```
f1=vector([2,1,4])
f2=vector([4,1,2])
f3=vector([0,2,0])
f1norm=f1.norm()
n1=f1/f1norm
g2=f2-(f2.dot_product(n1))*n1
n2=g2/(g2.norm())
g3=f3-(f3.dot_product(n1))*n1-(f3.dot_product(n2))*n2
n3=g3/(g3.norm())
matrix([n1,n2,n3])
```

Eredmeny:

```
[ 2/21*sqrt(21)  1/21*sqrt(21)  4/21*sqrt(21)]
[ 25/38*sqrt(38/21)  1/19*sqrt(38/21) -13/38*sqrt(38/21)]
[ -1/2*sqrt(2/19)  3*sqrt(2/19)  -1/2*sqrt(2/19)]
```

Itt az $\vec{n}_{1,2,3}$ vektorokat mint sorokat tartalmazza az eredmeny.