Sas-Tas feladatok

- **1. a**)Legyen az A: $R^2 o R^2$ leképezés mátrixa a kanonikus i,j bázis pár esetén $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben is és a térben is ahova képez a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \underline{a}_2 = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix}$.
- $\textbf{Mo} \colon S = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} . \text{ Mivel a kiindulási és képtér ugyan az, ezért } S^{-1} \cdot A \cdot S \text{ összefüggést}$ alkalmazzuk az áttérési mátrix kiszámolásához. $S^{-1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 2 & -4 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} .$

$$S^{-1} \cdot A \cdot S = \begin{bmatrix} -5 & -6 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$$

b) Adjuk meg az $\underline{a}_1, \underline{a}_2$ bázisban felírt $\underline{x}_{[s]} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$ vektor képét az előző pontbeli leképezés alkalmazása után a képtér $\underline{a}_1, \underline{a}_2$ bázisában.

Mo:

$$\underline{y}_{[s]} = S^{-l} \cdot A \cdot S \cdot \underline{x}_{[s]} = \begin{bmatrix} -5 & -6 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ -6 \end{bmatrix}$$

2. Legyen az A: $R^2 o R^3$ leképezés mátrixa a kanonikus bázis párban $A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 1 \\ 4 & -1 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$, $\underline{a}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix}$, a térben pedig ahova képez: $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\underline{b}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $\underline{b}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -5 \end{pmatrix}$.

ahol S =
$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 5 & -2 \end{bmatrix}$$
, és T = $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 3 \\ -1 & 2 & -5 \end{bmatrix}$. T⁻¹ = $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 5 & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$, T⁻¹ · A · S = $\begin{bmatrix} -9 & 6 \\ -5 & 38 \\ 0 & 12 \end{bmatrix}$.

3. Legyen az A: $R^2 o R^2$ leképezés mátrixa a kanonikus i,j bázis pár esetén $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben is és a térben is ahova képez a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \underline{a}_2 = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}$.

- **4.** Legyen az A: $R^2 o R^3$ leképezés mátrixa a kanonikus bázis párban $A = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & -1 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $\underline{a}_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix}$, a térben pedig ahova képez: $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$, $\underline{b}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$, $\underline{b}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$.
- **5**. Legyen az A: $R^2 o R^2$ leképezés mátrixa a kanonikus i,j bázis pár esetén $A = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben is és a térben is ahova képez a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}, \underline{a}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$.
- **6.** Legyen az A: $R^2 o R^3$ leképezés mátrixa a kanonikus bázis párban $A = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\underline{a}_2 = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$, a térben pedig ahova képez: $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\underline{b}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\underline{b}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -4 \\ 5 \end{pmatrix}$.
- 7. Legyen az A: $R^2 o R^2$ leképezés mátrixa a kanonikus i,j bázis pár esetén $A = \begin{bmatrix} 0 & -2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$. **a,** Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben is és a térben is ahova képez a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix}, \underline{a}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$.
- **b,** A sík mely geometriai transzformációjának felel meg ez a leképezés?
- **8**. Legyen az A: $R^2 o R^3$ leképezés mátrixa a kanonikus bázis párban $A = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ -1 & 1 \\ 4 & 1 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}, \underline{a}_2 = \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \end{pmatrix}$, a térben pedig ahova képez: $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \underline{b}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}, \underline{b}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix}$.
- **9.** Legyen az A: $R^2 o R^2$ leképezés mátrixa a kanonikus i,j bázis pár esetén $A = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 3 & 0 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben is és a térben is ahova képez a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \underline{a}_2 = \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \end{pmatrix}$.

- **10.** Legyen az A: $R^2 o R^3$ leképezés mátrixa a kanonikus bázis párban $A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$. Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben a bázis: $\underline{a}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \end{pmatrix}, \underline{a}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$, a térben pedig ahova képez: $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}, \underline{b}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \underline{b}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -4 \end{pmatrix}$.
- **11.** Legyen az A: $R^3 o R^2$ leképezés mátrixa a kanonikus bázis pár esetén $A = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 2 \\ -3 & 0 & 4 \end{bmatrix}$

Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben a bázis:

$$a_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, a_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}, a_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$
és a térben ahova képez: $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \underline{b}_2 = \begin{pmatrix} -7 \\ -3 \end{pmatrix}.$

- **12.** Legyen az A: $R^3 o R^3$ leképezés mátrixa a $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \underline{b}_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ -7 \end{pmatrix}, \underline{b}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$ bázisban:
- $A_{[B,B]} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{pmatrix}.$ Add meg a leképezés mátrixát a kanonikus bázisban.
- **13.** Legyen az A: $R^3 o R^2$ leképezés mátrixa a kanonikus bázis pár esetén $A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & -2 \end{bmatrix}$

Add meg a leképezés mátrixát úgy, hogy a kiindulási térben a bázis:

$$a_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, a_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, a_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix}$$
és a térben ahova képez: $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \underline{b}_2 = \begin{pmatrix} -5 \\ -3 \end{pmatrix}.$

- **14**. Legyen az A: $R^3 o R^3$ leképezés mátrixa a $\underline{b}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \underline{b}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \underline{b}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -4 \end{pmatrix}$ bázisban:
- $A_{[B,B]} = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & -2 \\ -1 & 4 & 0 \end{pmatrix}.$ Add meg a leképezés mátrixát a kanonikus bázis pár esetén!

- **15.** Az $A:R^g \rightarrow R^g$ leképezés tükrözi a vektort az x-y tengelyek által kifeszített síkra, az így kapott vektort kétszeresére nyújtja, végül elforgatja 90 fokkal a z tengely körül (pozitív, x \rightarrow y irányba). Határozza meg a leképezés mátrixát az ijk bázisban! (Ez igazából nem sas-tas, csak szimpla hogyan kell felírni leképezés mátrixát típusú feladat)
- 16. Adott az A leképezés mátrixa a kanonikus i, j és k bázisban felírva. Határozza meg ugyanezen leképezés mátrixát, amely a b_1 , b_2 , b_3 bázisban felírt vektorok képét a c_1 , c_2 bázisban adja meg!

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -2 & 2 \\ -1 & 0 & -3 \end{bmatrix}, b_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ -3 \\ -2 \end{bmatrix}, b_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, b_3 = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}, c_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}, c_2 = \begin{bmatrix} 5 \\ -3 \end{bmatrix}$$

Trükkösebb feladatok

1. Egy A homogén lineáris leképezés a következőképp rendel térbeli vektorokhoz síkbeli vektorokat:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \qquad \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \qquad \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$
. Adjuk meg ezek alapján az A mátrix alakját, ha a) a térben a megadott bázis az
$$\underline{\alpha} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \underline{b} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \underline{c} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, a síkon pedig a szokásos \underline{i} és \underline{j}$$
vektorok!

- **b**) a térbeli bázis ugyanaz, mint az előbb, de a síkban áttérünk az $\underline{L} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\underline{L} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ bázisra!
- c) a síkbeli bázis az eredeti $\stackrel{\underline{\iota}}{=}$ és $\stackrel{\underline{\iota}}{=}$ de a térben áttérünk az $\stackrel{\underline{\iota}}{=} = \stackrel{\underline{\iota}}{=} + \stackrel{\underline{\iota}}{=} = \stackrel{\underline{\iota}}{=} \stackrel{\underline{\iota}}{=} = \stackrel{\underline{\iota}}{=}$
- 2. A V_1 vektortér bázisa legyen a_1, b_1 , a V_2 vektortéré pedig a_2, b_2, c_2 .
- a) Írja fel annak az « leképezésnek a mátrixát a fenti bázispárban, amely az alábbi hozzárendeléseket végzi!

$$\underline{\alpha}_1 \rightarrow \underline{b}_2 - \underline{c}_2$$
 $\underline{b}_1 \rightarrow -3\underline{\alpha}_2 + 2\underline{b}_2 - 2\underline{c}_2$

- **b)** Hogyan változik meg a mátrix, ha a V_1 -beli bázisban felcseréljük az \underline{a}_1 és \underline{b}_1 vektorok sorrendjét? Miért?
- c) A V_1 vektortérben áttérünk az $\underline{\alpha_1} = \underline{\alpha_1} 2\underline{b_1}$ $\underline{b_1} = 2\underline{\alpha_1} + \underline{b_1}$ bázisra. Hogy néz ki az új mátrix?
- **3** Adott a sík vektorain az a lineáris leképezés, amely minden vektort először elforgat pozitív irányba 90 fokkal, majd a kétszeresére nyújt.
- a) Adja meg a leképezés mátrixát a sík szokásos bázisában!
- b) Hogyan változik a leképezés mátrixa, ha a képtérben <u>i</u>, <u>j</u> helyett a <u>-j</u>, <u>i</u> vektorok alkotta bázist vesszük?

- **4.** Adott a sík vektorain egy lineáris leképezés, amely minden vektort először a háromszorosára nyújt, majd elforgat negatív irányba 90 fokkal.
- a) Adja meg a leképezés mátrixát a sík szokásos bázisában!
- b) Hogyan változik a leképezés mátrixa, ha a képtérben <u>i</u>, j helyett a <u>j</u>. <u>-i</u> vektorok alkotta bázist vesszük?
- 5. A V_1 vektortér bázisa legyen a_1, b_1 , a V_2 vektortéré pedig a_2, b_2, c_2 .
- a) Írja fel annak az « leképezésnek a mátrixát a fenti bázispárban, amely az alábbi hozzárendeléseket végzi!

$$\underline{a_1} \rightarrow \underline{a_2} + 4\underline{b_2}$$
 $\underline{b_1} \rightarrow [3(\underline{a})_2 - \underline{b_2}) - \underline{c_2}$

- b) Hogyan változik meg a mátrix, ha a V_z -beli bázisban felcseréljük az \underline{a}_z és \underline{b}_z vektorok sorrendjét? Miért?
- c) A V_1 vektortérben áttérünk az $\underline{\alpha_1} = \underline{2\alpha_1} \underline{b_1}$ $\underline{b_1} = \underline{\alpha_1} + \underline{2b_1}$ bázisra. Hogy néz ki az új mátrix?