A mérnök-informatikus szakos hallgatók Bevezetés a Számításelméletbe I. tárgyának vizsgatételei (2018/2019. tanév első félév)

- 1. Oszthatóság, prímszámok, a számelmélet alaptétele (csak a felbonthatóság bizonyításával). Prímek száma, $\pi(n)$ nagyságrendje (biz. nélkül). Kongruencia fogalma, alapműveletek kongruenciákkal.
- 2. Lineáris kongruenciák: a megoldhatóság szükséges és elégséges feltétele, a megoldások száma. Euklideszi algoritmus, annak lépésszáma, alkalmazása lineáris kongruenciák megoldására is (konkrét, megadott példán).
- 3. **Euler-féle** φ -függvény, képlet a meghatározására (csak prímhatvány esetre bizonyítva). Redukált maradékrendszer, **Euler-Fermat-tétel**, kis Fermat-tétel. Két kongruenciából álló kongruenciarendszer megoldása (konkrét, megadott példán).
- 4. Polinomiális futásidejű algoritmus (vázlatos) fogalma. Számelmélet és algoritmusok: alapműveletek, hatványozás az egészek körében és modulo m, ezek lépésszáma. Prímtesztelés, Carmichael számok. Nyilvános kulcsú titkosítás, megvalósítása RSA-kóddal.
- 5. Térbeli koordinátageometria: sík egyenlete, egyenes egyenletrendszerei (paraméteres és nem paraméteres alakban is). Skaláris szorzat fogalma és kiszámítása (biz. nélkül); vektoriális szorzat fogalma és kiszámítása (biz. nélkül). Adott térbeli vektorok lineáris függetlenségének, R³-beli generátorrendszer voltának, illetve bázis voltának geometriai feltétele.
- 6. \mathbb{R}^n és \mathbb{R}^n alterének fogalma. Lineáris kombináció, generált altér (és ennek altér volta), generátorrendszer. Lineáris függetlenség (ennek kétféle definíciója és ezek ekvivalenciája). Az "újonnan érkező vektor" lemmája. F-G egyenlőtlenség.
- 7. Bázis és dimenzió fogalma, a dimenzió egyértelműsége. Standard bázis, \mathbb{R}^n dimenziója. Koordinátavektor fogalma és annak egyértelműsége. Bázis létezése \mathbb{R}^n tetszőleges alterében.
- 8. Lineáris egyenletrendszer megoldása Gauss-eliminációval. Megoldhatóság, a megoldás egyértelműségének feltétele. Lépcsős alak és redukált lépcsős alak fogalma. Kapcsolat az egyenletek és ismeretlenek száma, illetve a megoldás egyértelműsége között.
- 9. Determináns definíciója, alaptulajdonságai, kiszámítása.
- 10. A determinánsok kifejtési tétele (biz. nélkül). Műveletek mátrixokkal (összeadás, skalárral szorzás, szorzás, transzponálás), ezek tulajdonságai. A transzponált determinánsa. Determinánsok szorzástétele (biz. nélkül).
- 11. $n \times n$ -es lineáris egyenletrendszer egyértelmű megoldhatóságának jellemzése a determináns segítségével. Kapcsolat a lineáris egyenletrendszerek, az \mathbb{R}^n -beli generált altérhez tartozás kérdése, illetve a mátrixszorzáson alapuló mátrixegyenletek között. Kapcsolat négyzetes mátrix determinánsa, illetve a sorok és az oszlopok lineáris függetlensége között.
- 12. Mátrix inverze, létezésének szükséges és elégséges feltétele, az inverz kiszámítása. Mátrix rangja, a rangfogalmak egyenlősége, a rang meghatározása.
- 13. Lineáris leképezés fogalma, mátrixa. Szükséges és elégséges feltétel egy függvény lineáris leképezés voltára. Lineáris leképezések szorzata, szorzat mátrixa. Következmény: addíciós tételek a sin és cos függvényekre. Lineáris transzformáció invertálhatósága.
- 14. Lineáris leképezések magtere, képtere, ezek altér volta. Dimenziótétel.
- 15. Bázistranszformáció fogalma, lineáris transzformáció mátrixa adott bázis szerint, annak kiszámítása.
- 16. Négyzetes mátrixok sajátértékei és sajátvektorai, ezek meghatározása. Karakterisztikus polinom. A sajátértékek és sajátvektorok kapcsolata lineáris transzformáció valamely bázis szerinti mátrixának diagonalitásával.