

**A mérnök–informatikus szakos hallgatók
Bevezetés a Számításmélethez I. tárgyának vizsgatételei
(2016/2017. tanév első félév)**

1. Térbeli koordinátageometria: **sík egyenlete, egyenes egyenletrendszerei**. Skaláris szorzat fogalma és kiszámítása (biz. nélkül); vektoriális szorzat fogalma és kiszámítása (biz. nélkül).
2. \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**.
3. **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.
4. **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.
5. **Determináns definíciója, alaptulajdonságai, kiszámítása. A determinánsok kifejtési tétele** (biz. nélkül). **Műveletek mátrixokkal (összeadás, skalárral szorzás, szorzás, transzponálás), ezek tulajdonságai**. A transzponált determinánsa. **Determinánsok szorzástétele** (biz. nélkül).
6. $n \times n$ -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.
7. **Mátrix inverze, létezésének szükséges és elégséges feltétele, az inverz kiszámítása. Mátrix rangja, a rangfogalmak egyenlősége, a rang meghatározása**.
8. **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**.
9. **Lineáris leképezések magtere, képtere, ezek altér volta**. Dimenziótétel.
10. **Bázistranszformáció fogalma, lineáris transzformáció mátrixa adott bázis szerint, annak kiszámítása**.
11. **Négyzetes mátrixok sajátértékei és sajátvektorai, ezek meghatározása**. Karakterisztikus polinom. A sajátértékek és sajátvektorok kapcsolata lineáris transzformáció valamely bázis szerinti mátrixának diagonalitásával.
12. **Osztthatóság, prímszámok, a számelmélet alaptétele** (csak a felbonthatóság bizonyításával). Prímek számossága, hézag a szomszédos prímek között, $\pi(n)$ nagyságrendje (biz. nélkül). **Kongruencia fogalma, alapműveletek kongruenciákkal**.
13. **Lineáris kongruenciák: a megoldhatóság szükséges és elégséges feltétele, a megoldások száma. Euklideszi algoritmus**, annak lépésszáma, alkalmazása lineáris kongruenciák megoldására is (konkrét, megadott példán).
14. **Euler-féle φ -függvény**, képlet a meghatározására (csak prímhatalvány esetre bizonyítva). Redukált maradékrendszer, **Euler-Fermat-tétel**, kis Fermat-tétel. Kétismeretlenes, lineáris diofantikus egyenlet megoldása (konkrét, megadott példán). Két kongruenciából álló kongruenciarendszer megoldása (konkrét, megadott példán).
15. **Polinomiális futásidejű algoritmus (vázlatos) fogalma**. Számelmélet és algoritmusok: **alpműveletek, hatványozás az egészek körében és modulo m** (ez utóbbi konkrét, megadott példán). **Prímtesztelés, Carmichael számok**. Nyilvános kulcsú titkosírás, megvalósítása RSA-kóddal.
16. **Halmazok számossága: egyenlő, kisebb-egyenlő, illetve kisebb számosságú halmaz definíciója**, Cantor-Bernstein-tétel (biz. nélkül). Példák: \mathbb{N} , \mathbb{Z} , \mathbb{Q} , \mathbb{R} , a $(0, 1)$ nyílt intervallum számossága, ezek viszonya. Megszámálhatóan végtelen és kontinuum számosságú halmaz fogalma.
17. **Hatványhalmaz számossága, Cantor-tétel**. \mathbb{N} hatványhalmazának számossága.