Nota: Изоморфизм $E^n \to E'^n$ позволяет переносить свойства скалярного произведения из одного в другое пространство

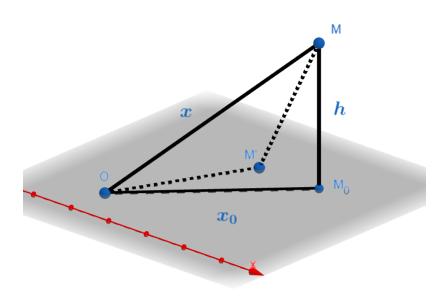
 $Ex\colon \|x+y\| \leq \|x\| + \|y\|$ - арифметические векторы со скалярным произведением $(x,y) = \sum_{i=1}^n x_i y_i$

$$E'^n \in C_{[a;b]}$$
 со скалярным произведением $(f,g) = \int_a^b f * g dx$

$$\sqrt{\int_a^b (f*g)^2 dx} \leq \sqrt{\int_a^b f^2 dx} + \sqrt{\int_a^b g^2 dx}$$

Задача о перпендикуляре

Постановка: Нужно опустить перпендикуляр из точки пространства ${\it E}^n$ на подпространство ${\it G}$



Точка M - конец вектора x в пространстве E^n . Нужно найти M_0 (конец вектора x_0 , проекции x на G)

$$x_0 + h = x$$

где $h \perp G$. Правда ли что, длина перпендикулярного вектора h - минимальная длина от точки M до G?

$$Th: \ h \perp G, x_0 \in G, x = x_0 + h.$$
 Тогда $\forall x' \in G(x' \neq x_0) \ \|x - x'\| > \|x - x_0\|$

$$\square \|x - x'\| = \|x - x_0 + x_0 - x'\| \overset{\text{по теореме Пифагора}}{====} \|x - x_0\| + \|x_0 - x'\| = \|h\| + \|x_0 - x'\| > \|x - x_0\|$$

 $Nota: x_0$ называется ортогональной проекцией, возникает вопрос о ее вычислении (так находятся основания перпендикуляров)

Алгоритм: $x_0 = \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \dots + \lambda_k + e_k$, $\{e_i\}_{i=1}^k$ - базис G (необязательно ортонормированный) Дан вектор x, пространство G, нужно найти λ_i

$$h = x - x_0, \ h \perp G \quad (h, e_i) \stackrel{h \perp e_i}{=} {}^{\forall i} 0$$

$$(x - x_0, e_i) = (x, e_i) - (x_0, e_i) = 0$$

$$(x, e_i) = (x_0, e_i)$$

Тогда $\forall i \quad (x_0, e_i) = (\lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_k e_k, e_i) = \lambda_1 (e_1, e_i) + \dots + \lambda_k (e_k, e_i)$ - (e_k, e_i) - числа, а λ_i неизвестные

Получили СЛАУ:

Таким образом по теореме Крамера $\exists!(\lambda_1,\ldots,\lambda_k)$

 Def : Матрица $\Gamma = (e_i, e_j)_{i,j=1...k}$ называют матрицей Γ рама

$$\Gamma = I = \begin{vmatrix} 1 & 0 & \dots \\ 0 & 1 & \dots \\ \dots & 1 \end{vmatrix}, \text{ если базис ортонормированный}$$
 Далее, I - единичная матрица Γ рама

$$Nota:$$
 Тогда $I imes egin{array}{c|c} \lambda_1 & = & \lambda_1 \\ \lambda_k & = & \ldots \\ \lambda_k & = & (x,e_1) \\ \lambda_k & = & (x,e_k) \\ \end{array}$

Приложения задачи о перпендикуляре

1) Метод наименьших квадратов

В качестве простейшей модели зависимости y = y(x) берем линейную функцию $y = \lambda x$

Ищем минимально отстоящую прямую от данных (x_i,y_i) , то есть ищем λ Определим расстояние (в этом методе) как $\sigma^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - y_{0i})^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - \lambda x_i)^2$ - минимизируем Таким образом, ищем y_0 (ортог. проекция) такое, что $(y-y_0)^2 = \sigma^2$ - минимальное

Если $y_0 = \lambda_1 x_1 + \cdots + \lambda_k x_k$, где x_i - набор измерений для i-ой точки

Рассмотрим y_0 как разложение по базису $\{x_i\}$

2) Многочлен Фурье

$$P(t) = \frac{a_0}{2} + a_1 cost + b_1 sint + \dots a_n cosnt + b_n sinnt$$
 - линейная комбинация

 Φ ункции 1, cost, sint, ..., cosnt, sinnt - ортогональны

Задача в том, чтобы для функции f(t), определенной на отрезке $[0; 2\pi]$ найти минимально отстоящий многочлен P(t) при том, что расстояние определяется как $\sigma^2 = \int_0^{2\pi} (f(t) - P(t))^2 dt$

Нужно найти a_i и b_i - обычные скалярные произведения $a_i = k \int_0^{2\pi} f(t) \cos(it) dt$, $b_i =$

$$m\int_0^{2\pi}f(t)sin(it)dt\;(k,m$$
 - нормирующие множители)

2. Линейный оператор (линейное отображение, линейный функционал, линейное преображение)

2.1 Определение

Линейный оператор - это отображение $V^n \stackrel{\mathcal{A}}{\Longrightarrow} W^m$ $(V^n, W^m$ - линейные пространства размерности $n \neq m$ в общем случае), которое $\forall x \in V^n$ сопоставляет один какой-либо $y \in W^m$ и $\mathcal{A}(\lambda x_1 + \mu x_2) = \lambda \mathcal{A} x_1 + \mu \mathcal{A} x_2 = \lambda y_1 + \mu y_2$

Nota: Заметим, что если 0 представим как 0*x, где $x \neq 0$, то

$$\mathcal{A}(0) = \mathcal{A}(0 * x) = 0 * \mathcal{A}x \stackrel{0*y}{=} 0$$

Nota: Если V=W, то $\mathcal A$ называют линейным преобразованием, но далее будем рассматри-

вать в основном операторы $\mathcal{A}:\ V \to V,\ \mathcal{A}:\ V^n \to W^n$

 $\mathit{Ex.1: V} = \mathbb{R}^2$ - пространство направленных отрезков

$$\mathcal{A}: V \leftarrow V$$

 $\mathcal{A}x = y = \lambda y_1 + \mu y_2$ для таких \mathcal{A} как сдвиг, поворот, гомотетия, симметрия $Ex.2: V^n = W^m$, где m < n

 \mathcal{A} - оператор проектирования (убедиться, что он линейный) $Ex.3: V^n$ - пространство числовых строк длины n

$$\mathcal{A}: V^n \leftarrow V^n$$

$$x = (x_1, \dots, x_n), y = (y_1, \dots, y_n)$$

$$\mathcal{A}x = y: \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix} x = y$$

2.2. Действия с операторами

Def: $\mathcal{AB}: V \to W$

1)
$$(\mathcal{A} + \mathcal{B})x \stackrel{def}{=} \mathcal{A}x + \mathcal{B}x$$
 - определение суммы $\mathcal{A} + \mathcal{B} = C$

2)
$$(\lambda \mathcal{A})x \stackrel{def}{=} \lambda(\mathcal{A}x) - \lambda \mathcal{A} = \mathcal{D}$$

Nota: Сформируем линейное пространство из операторов $\mathcal{A}:V \to W$

- 1) Ассоциативность сложения (очевидно)
- 2) Коммутативность (очевидно)
- 3) Нейтральный элемент Ox = 0
- 4) Противоположный: $-\mathcal{A} = (-1) * A$
- 5) ...*LAB*

 $\mathit{Def:}\ \mathcal{I}$ - тождественный - $\forall x \in V \ \mathcal{I} \, x = x$