# Лекции по алгебре

### Титилин Александр

### 1 Линейное пространство, свойства, примеры

Есть множество  $\mathcal{L} = \{a, b, \dots\}$  и есть некоторое поле P

**Определение 1.** L называется линейным пространством над полем P, если выполняются следущие условия

- 1.  $\forall a, b \in L \ \exists !c : a + b = c$
- 2.  $\forall a, b, c \in L : (a+b) + c = a + (b+c)$
- 3.  $\exists \overline{0} \in L \forall a \in La + 0 = a$
- 4.  $\forall a \in L \exists \overline{a} \in L : a + \overline{a} = \overline{0}$
- 5.  $a+b=b+a \forall a,b \in L$

И существует операция  $\forall a \in L \forall \alpha \in P \exists ! d \in L : \alpha a = d$ 

- 1.  $\alpha, \beta \in Pa \in L = (\alpha + \beta)a = \alpha a + \beta a$
- 2.  $\forall a, b \in L, \forall \alpha \in P\alpha(a+b) = \alpha a + \alpha b$
- 3.  $\exists 1 \in P1a = a \forall a \in L$
- 4.  $\alpha(\beta a) = (\alpha \beta) a \forall a \in L \forall \alpha, \beta \in P$

#### 1.1 Свойства операций

- 1.  $\exists ! \overline{0} \; \Pi$ усть есть два ноля тогда их сумма может быть и первым и вторым значит они равны.
- 2.  $\forall a \in L \exists ! \overline{a}$  Предполагаем что для какого-то а обратный не единственный, найдется два обратных  $\overline{a_1} + a + \overline{a_2}$

$$\overline{a_1} + (a + \overline{a_2}) = a_1 + \overline{0} = a_1.$$

$$(\overline{a_1} + a) + \overline{a_2} = (a + \overline{a_1}) + \overline{a_2} = \overline{0} + \overline{a_2} = \overline{a_2} + \overline{0} = \overline{a_2}.$$

- 3.  $a,b \in L \exists c \in L : a = b + c$  с называется разностью a,b Докажем что разность существует для любых двух элементов и она единсвенная.  $(a+\bar{b})+b=a+(\bar{b}+b)=a+(\bar{b}+\bar{b})=a+\bar{0}=a$
- 4.  $0a = \overline{0} \forall \in L$

$$a + 0a = 1a + 0a = (1 + 0)a = 1a = a.$$

5.  $(-1)a = \overline{a} \forall a \in L$ 

$$a + (-1)a = 1a + (-1)a = (1 + (-1))a = 0a = 0.$$

### 1.2 Примеры

- 1. Векторы на плоскости и в пространстве.
- 2. Векторы с n координат.
- 3. Матрицы из вещ чисел  $n \times m$
- 4.  $\{\overline{0}\} = L, P = \mathbb{R}$
- 5.  $L = R_+ P = \mathbb{R} \ a + b = ab \ \alpha a = a^{\alpha}$
- 6. L множество всех полиномов степени не старше п  $(P_n(t))$ .
- 7. L множество всех функций непрерывных на отрезке от 0 до 1.

Мы будем терминологически разделять компклесные и вещественные линейные пространства.

**Определение 2.** Есть поле P, повесим над ним два линейных пространства L, L'. Эти два линейных пространства изоморфны друг другу, если между элементами существует биекция, такая что

- 1.  $(a+b)'=a'+b'\forall a,b\in L$  Образ суммы равен сумме образов.
- 2.  $(\alpha a)' = \alpha a', \alpha \in P$

## 2 Линейная зависимость, базис, размерность

Рассмотрим  $a_1, a_2, \ldots, a_n \in L$ 

Определение 3 (Линейная комбинация).

$$\alpha_1 a_1 + \alpha_2 a_2 + \dots + \alpha_n a_n = \sum_{i=1}^n \alpha_i a_i.$$

Если линейная комбинация равна нулю, то она называется нулевой или тривиальной.

**Определение 4** (Линейная независимость). Система элементов являются линейно независимыми, если их нулевая линейная комбинация достигается при всех нулевых коэффициентов.

**Определение 5** (Линейная зависимость). *Если нулевую комбинацию можно получить*, имея не нулевые коэффициенты, то она линейно зависимая

### 2.1 Примеры

1. Векторы на плоскость  $\vec{v_1} = \{0, 1\}\vec{v_2} = \{1, 0\}$ 

$$\alpha(1,0) + \beta(0,1) = (\alpha,\beta) = 0 \implies \alpha = 0 \land \beta = 0.$$

#### 2.2 Свойства

- 1. Если в системе элементов есть нейтральный элемент, то она линейно зависимая.
- 2. Если в системе есть два одинаковых, то она линейно зависимая.
- 3. Подномножество совокупность линейно зависимое  $\implies$  вся совокупность линейно зависимая.
- 4. Все подмножества линейно независимой системы линейно независимые.

**Теорема 1.** Система элементов линейно зависимой  $\iff$  хотя бы один из элементов представлял собой линейную комбинацию остальных элементов.

Доказательство. Необходимость. 
$$\alpha_i \neq 0$$
  $\alpha_i a_i = -\alpha_1 a_1 - \dots - \alpha_n a_n$  Достаточность  $a_i = \beta_1 a_1 + \dots + \beta_n a_n$ 

#### Теорема 2.

$$a_1,\ldots,a_k\in L,b_1,\ldots,b_m\in L.$$

Любой элемент второй системы можно представить как линейную комбинацию первой.  $m>k \implies$  элементы b линейно зависимы

Доказательство. 1. k=1

$$b_1 = \alpha_1 a_1.$$

$$b_2 = \alpha_2 a_1.$$

$$\dots$$

$$b_m = \alpha_m a_1.$$

$$-\alpha_2 b_1 + \alpha_1 b_2 + 0b_3 + \dots + 0b_m = 0.$$

#### 2. Утверждение теоремы верно для k-1

$$b_1 = \alpha_{11}a_1 + \alpha_{12}a_2 + \dots + \alpha_{1k}a_k.$$

$$b_i = a_{i1}a_1 + \dots a_{ik}a_k, i = 1 \dots m.$$

Если есть нулевой столбец альф, то а при этих альфах можем выкинуть и элементы b представляются k-1 элементом попали в индуктивное предположение. Нулевых столбцов нет. Мы можем предположить, что  $\alpha_{11} \neq 0$ 

$$b_2' = b_2 - \frac{\alpha_{21}}{\alpha_{11}} b_1.$$

$$b_3' = b_3 - \frac{\alpha_{31}}{\alpha_{11}} b_1.$$

Элементы b' зависимы по индуктивному предположению

$$\gamma_2 b_2' + \gamma_3 b_3' + \dots + \gamma_m b_n' = \overline{0}.$$

# 3 Базис и размерность линейного пространства. Переход к другому базису.

Пусть у нас есть линейное пространство L над полем Р.

**Определение 6** (Базис). Базисом линейного пространства L будем называть линейно независимую систему  $e_1, \ldots, e_n \in L$  такую что  $\forall x \in L$   $x = \alpha_1 e_1 + \cdots + \alpha_n e_n$  Альфы – это координаты x по базису e.

$$\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n).$$

$$e = \begin{pmatrix} e_1 \\ e_2 \\ \dots \\ e_n \end{pmatrix}.$$

Теорема 3. Для выбраного элемента и базиса есть только один набор координат.

Доказательство. Пусть существуют  $x, e_1 \dots e_n$  такие что

$$x = \alpha_1 e_1 + \dots + \alpha_n e_n.$$

Теорема 4.

$$x = \alpha_1 e_1 + \dots + \alpha_n e_n$$
.

$$y = \beta_1 e_1 + \dots + \beta_n y_n.$$

1. 
$$x + y = \sum_{i=1}^{n} (\alpha_i + \beta_i) e_i$$

2. 
$$\lambda \in P\lambda x = \sum_{i=1}^{n} (\lambda x_i)$$

**Определение 7** (Размерность). Линейное пространство L (dim L=n) Размерность L равна n если e этом пространстве существует система из n линейных независимых элементов, а любая система из n+1 линейно зависимая

Если в линейном пространстве существует произвольное количество линейно независимых элементов то размерность бесконечная

**Теорема 5.** Любые n линейные независимые элементы n-мерного пространства образуют базис.

Доказательство. С линейной назависимостью все ясно. Берем произвольный  $x \in L$  добавили его в линейно независимую систему, получили линейно зависимую.

$$\alpha_1 e_1 + \dots + \alpha_n e_n \alpha x = 0.$$

$$x = -\sum_{i=1}^{n} \frac{\alpha_i}{\alpha} e_i.$$

**Теорема 6.** Если есть базис из n элементов, то  $\dim L = n$ 

Доказательство. По последней теореме с прошлого занятия. Взяли n+1 любых элементов из L, каждый из них раскладывается по базису.  $\square$ 

**Теорема 7.** Любые два Линеныйных пространства одинаковой размерности над одним полем изоморфны.

Доказательство.

$$\dim L = \dim L' = n$$
.

Назначим взаимно однозначное соответветсвие. У L базис  $e_1, e_2, \dots, e_1$ , У L' базис  $e'_1, e'_2, \dots, e'_n$ . Биекция между базисами есть.

Берем  $x \in L$ 

$$x = \alpha_1 e_1 + \dots + \alpha_n e_n.$$
  
$$x' = \alpha_1 e'_1 + \dots + \alpha_n e'_n.$$

Действительно является изоморфизмом.

Пусть в линейном пространстве два базиса  $e_1, \ldots, e_n \wedge e'_1 \ldots e'_n$ 

$$x = \alpha_1 e_1 + \dots + \alpha_n e_n = \alpha_1' e_1' + \dots + \alpha_n' e_n'.$$

$$e_1' = p_{11} e_1 + p_{12} e_2 + \dots + p_{1n} e_n.$$

$$e_i' = p_{i1} e_1 + p_{i2} + \dots + p_{in} e_n.$$

Из р можем собрать матрицу.

$$e' = Pe$$
.  
 $e = P'e'$ .

Обе матрицы обратимы, значит обратимы, значит ранги обоих матриц равны п.

$$x = \alpha e = \alpha' e'.$$

$$\alpha e = \alpha' P e.$$

$$\alpha = \alpha' P.$$

$$\alpha' = \alpha P^{-1}.$$

### 3.1 Пример

Есть плоскость, выбрали стандартный базис  $e_1 = (0,1), e_2 = (1,0)$ . Возьмем в качестве нового базиса эти векторы, повернутые на угол  $\varphi$  Нужна матрица преобразования.

$$e'_1 = \cos(\varphi)e_1 + \cos(\varphi)e_2.$$

$$e'_2 = -\sin(\varphi)e_1 + \cos(\varphi)e_2.$$

$$P = \begin{pmatrix} \cos\phi & \sin\phi \\ -\sin\phi & \cos\phi \end{pmatrix}.$$

### 4 Подпространства и линейная оболочка

**Определение 8** (Подпространство). L – линейное пространство над  $\mathbf{P}$ .  $L_1 \subset L$  называется подространством пространства L если  $\forall x, y \in L_1 \forall \alpha, \beta \in P$   $\alpha x + \beta y \in L_1$ 

Любое линейное подпространство само является линейным пространством.

В пространстве выбрали подпространство  $L_1$  ее базис образует линейно незавсимый набор элементов относительно L. Ее можно дополнить до базиса L

#### 4.1 Примеры

- 1. Векторы на плоскости, которые лежат на осях.
- 2. Многочлены  $P_n^0(t)$  многочлены, которые в нуле имеют значение 0.

Задача на подумать. Размерность пространства полиномов, у которых сумма коэфициентов ноль.

**Определение 9** (Линейная оболочка.). В линейном пространстве L выбираем произвольное количество элементов. Линейной оболочкой этих элементов будем называть множество всех линейных комбинаций из этих элементов

$$x, y, \dots, \in L.$$
  
 $\alpha x + \beta y + \dots \ \alpha, \beta \in \mathbf{P}.$ 

 $x,y\dots$  система образующих

#### 4.2 Пример

1. Комплексные числа – это линейная оболочка над 1, i

Теорема 8. Линейная оболочка является подпространством.

**Теорема 9.** Линейная оболочка является наименьшим подпространством содержащим систему  $x, y, \dots$ 

Любое линейное подпространство, которое содержит  $x, y, z, \ldots$ , будет содержать оболочку.

**Теорема 10.** Размерность линейной оболочки равна количеству линейно независимых векторов в ее образующей системе.

Доказательство. Размерность совпадает с количеством элементов в базисе. Взяли систему, нашли самое большой линейно-независмое подмножество. Остальные элементы это линейная комбинация этих элементов. □

**Теорема 11.** Размерность линейной оболочки равна рангу матрицы, составленной из координат элементов образующей системы в произвольном базисе L.

Доказательство.

$$x, y, z \cdots \in L$$
.

Каждый раскладываем по базису.

# 5 Линейная независимость относительно подпространства. Сумма и пересечение подпространств.

Определение 10. L – линейное пространство, в этом линейном пространстве есть линейное подпространство  $L_1 \subset L$ .  $v_1, \ldots v_k \in L$  Мы будем говорить, что эти элемены линейно независимые относительно  $L_1$ , если

$$\alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_k v_k \in L_1$$
.

выполняется, только если все альфы нули.

**Теорема 12.**  $L_1 \subset L, u_1 \dots u_m$  базис. Для того чтобы вектора  $v_1, \dots, v_k$  Были линейно независимы относительно  $L_1 \iff u, v$  была линейно независимой

Доказательство. Прямой ход. Создаем линейную комбинацию относительно

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \beta_1 u_1 + \dots + \beta_m u_m = 0.$$

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = -\beta_1 u_1 - \dots - b_m u_m \in L_1.$$

Левая комбиация это ноль, так как линйно независима относительно  $L_1$ , правая линейно независима

Обратный предположим, что  $\alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_k v_k \neq 0 \in L_1$ .

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = \gamma_1 u_1 + \dots + \gamma_m u_m.$$

$$\sum_{i=1}^{k} \alpha_i v_i - \sum_{i=1}^{m} \gamma_i u_i = 0.$$

Противоречие.

**Определение 11** (Базис относительно подпространства).  $v_1, \ldots, v_k \in L$  будем называть базисом относительно  $L_1 \subset L$  если

- $1. \ v_1, \ldots, v_k$  линейно независимы относительно  $L_1$
- 2.  $\forall x \in L \ x = \alpha_1 v_1 + \dots \alpha_k v_k + y \ y \in L_1$

**Теорема 13.** Для того, чтобы система была базисом была относительно  $L_1$  необходимо и достачно система u, v была базисом L

*Доказательство*. Необходимость. у представляем как линейную комбинацию u. Достаточность самим.

$$L_i \subset L_{i-1} \subset \dots L_2 \subset L_1 \subset L$$
.

**Теорема 14.** Любую систему линейно независимую относительно  $L_1$  до базиса L относительно  $L_1$ 

Доказательство. Есть система линейно независимая относительная  $L_1$ . u,v — линейно независимая совокупность дополним до базиса L. Получили базис относительно  $L_1$ , так как у нас выходит v, что дополнили + сумма из  $L_1$ 

## 6 Сумма и пересечение подпространств.

Есть линенйное пространство L,  $L_1, L_2$  его подпространства

Определение 12.

$$L_1 + L_2 := \{ z \in L | z = x + y, x \in L_1, y \in L_2 \}.$$

Определение 13.

$$L_1 \cap L_2 := \{x \in L | x \in L_1, x \in L_2\}.$$

**Теорема 15.** Сумма и пересечение подпространств сами являются подпросранствами

Теорема 16.

$$\dim L_1 + \dim L_2 = \dim (L_1 + L_2) + \dim (L_1 \cap L_2).$$

Доказательство.

$$\dim L_1 = p.$$
  $\dim L_2 = g.$   $\dim (L_1 + L_2) = s.$   $\dim L_1 \cap L_2 = t.$   $L_1: u_1, \ldots, u_p v_1 \ldots v_{p-t}$ базис.  $L_2: u_1 \ldots u_t w_1 \ldots w_{g-t}.$   $\alpha u + \beta v + \gamma w = 0.$   $\alpha u + \beta v = -\gamma w = \nu u.$ 

Левая штука из  $L_1$  , правая из  $L_2$ . Они из пересечения. Через  $\nu$  разложили в базисе пересечения

$$\nu u + \gamma w = 0.$$

Получили нулевую линейную комбинацию базиса  $L_2$ 

$$\alpha u + \beta v = 0.$$

$$z \in L_1 + L_2.$$

$$t = x + y.$$

х, у разложили по базису

### 7 Примеры

1. L – трехмерные вектора.

## 8 Алгоритм

Берутся векторы, которые не вошли в базис суммы, раскладываеются по базису суммы. Теперь берем базисный вектор пересечения (часть разложения, где только векторы из  $L_1$ )

## 9 Прямая сумма

$$\exists ! x_1 \in L_1, x_2 \in L_2 : x = x_1 + x_2.$$

Множесвто таких иксов называется прямая сумма.  $L_1 \oplus L_2$ 

Теорема 17.

$$L = L_1 \oplus L_2 \iff$$
.

1. 
$$L_1 \cap L_2 = \{\emptyset\}$$

2.  $\dim L = \dim L_1 + \dim L_2$ 

Доказательство. Предположим, что в пересечение есть не только нейтральный элемент.

$$\exists x \neq 0, x \in L_1 \cap L_2.$$

$$x = x + 0 = 0 + x.$$

Два разложения по  $L_1, L_2$  В другую сторону. Есть базис в  $L_1$ , есть базис в  $L_2$ 

$$L_1:u_1,\ldots,u_k.$$

$$L_2: v_1, \ldots, v_m$$
.

Базис L можно соствить из объединения этих базисов.

$$\sum \alpha u + \sum \beta v = 0.$$

$$\sum \alpha u = -\sum \beta v.$$

Элемент из  $L_1$  равен элементу из  $L_2$ , тоесть они из  $L_1 \cap L_2 = \emptyset$  произвольный элемент разложили по базису из L. Получили определение прямой суммы

**Теорема 18.** Для того чтобы  $L = L_1 \oplus L_2 \iff$  объединение базиса  $L_1$   $L_2$  будет базисом L.

Определение 14.

$$L_1 \subset L$$
.

$$L_1^{\nu}$$
 – Дополнение до  $L$ .

$$L_1 \oplus L_1^{\nu} = L.$$

### 10 Евклидовы и унитарные пространства

У нас есть линейное пространство E над полем P.

Определение 15 (Евклидовое пространство). Е – евклидово пространство.

$$\forall x, y \in E \ \exists (x, y) \in \mathbb{R}.$$

Ставится в соответсвие вещественное число, которое назовем скалярным произведением. Это отображение удовлетворяет следущим пунктам

1. 
$$(x,y) = (y,x) \ \forall x,y \in E$$

2. 
$$(x + y, z) = (x, z) + (y, z) \forall x, y, z$$

3. 
$$(\lambda x, y) = \lambda(x, y) \ \forall x, y \in E, \forall \lambda \in P$$

4. 
$$(x,x) > 0 \forall x \in E(x,x) = 0 \iff x = 0$$

#### 10.1 Свойства.

1. 
$$(x, y + z) = (x, y) + (x, z)$$

$$(y+z,x) = (y,x) + (z,x) = (x,y) + (x,z).$$

2. 
$$(x, \lambda y) = \lambda(x, y)$$

3. 
$$(0, x) = 0$$

4. 
$$(\sum \alpha_i u_i, \sum \beta_j v_j) = \sum_i \sum_j \alpha_i b_j(u_i, v_j)$$

5.

**Теорема 19** (Неравенство Коши-Буняковского).  $\forall x,y \in E \ (x,y)^2 \leq (x,x)(y,y)$ 

Доказательство. Если х или у равны 0, то се понятно. Рассмотрим

$$\lambda x - y$$
.

$$(\lambda x - y, \lambda x - y) = (\lambda x, \lambda x) - (y, \lambda x) - (\lambda x, y) + (y, y) = \lambda^{2}(x, x) - 2\lambda(x, y) + (y, y) \ge 0.$$
$$D = (x, y)^{2} - (x, x)(y, y) \le 0.$$

### 10.2 Унитарные пространства.

**Определение 16** (Унитарные пространства). Линейное комплексное пространство называется унитарным, если любым двум элементам ставится в соответсвие комплексное число, которое называется скалярным произведением. U

#### 10.2.1 Свойства

1. 
$$(x,y) = \overline{(y,x)}$$

2. 
$$(x+y,z) = (x,z) + (y,z) \forall x,y,z \in U$$

3. 
$$(\lambda x, y) = \lambda(x, y), \forall x, y \in U, \lambda \in P$$

4. 
$$(x, x) \ge 0 \ \forall x \in U, (x, x) = 0 \iff x = 0$$

#### 10.2.2 Примеры

$$x = (\alpha_1, \dots, \alpha_n).$$

$$y = (\beta_1, \dots, \beta_n).$$

$$(x, y) = \sum \alpha_i \overline{\beta_i}.$$

$$(x, y + z) = \overline{(y + z, x)} = \overline{(y, x), (z, x)} = \overline{(y, z)} + \overline{z, x} = (x, y) + (x, z).$$

$$(x, \lambda x) = \overline{(\lambda y, x)} = \overline{\lambda}(x, y).$$

$$(\sum \alpha_i u_i, \sum \beta_j v_j) = \sum_i \sum_j.$$

Теорема 20.

$$|(x,y)|^2 \le (x,x)(y,y).$$

Доказательство.

$$(\lambda x - y, \lambda x - y) = |\lambda|^2(x, x) - \overline{\lambda}(x, y) - \lambda(x, y) + (y, y) \ge 0.$$

Рассмотрим частный случай

$$\lambda = |\lambda|(\cos\phi - i\sin\phi).$$

Теорема 21 (Теорема Грама).

$$u_1,\ldots,u_k\in E$$
.

$$\Gamma = \begin{vmatrix} (u_1, u_1) & (u_1, u_2) & \dots & (u_1, u_k) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ (u_k, u_1) & (u_k, u_2) & \dots & (u_k, u_k) \end{vmatrix}.$$

Вектора линейно зависимы

Доказательство. Дано, что вектора зависимы

$$\alpha_1 u_1 + \dots + \alpha_k u_k = 0.$$

$$\alpha(u_1, u_1) + \dots \alpha_k(u_1, u_k) = 0.$$

Дальше так же умножили скалярно на остальные u. Получили однородную систему с ненулевым решением. Ее определитель ноль.

В обратную сторону. Используем опеределитель как определитель системы

$$\begin{cases} (u_1, u_1)\alpha_1 + \dots + (u_1, u_k)\alpha_k = 0 \\ \dots \\ (u_k, u_1)\alpha_1 + \dots + (u_k, u_k)\alpha = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} (\alpha_1 u_1, \alpha_1 u_1 + \dots + \alpha_k u_k) = 0 \\ \dots \\ (\alpha_k u_k, \alpha_1 u_1 + \dots + \alpha_k u_k) \end{cases}.$$

Набор альф – ненулевое решение. Все сложили

$$(\sum \alpha u, \sum \alpha u).$$
$$\sum \alpha u = 0.$$

**Определение 17** (Нормированный).  $x \in E$  нормированный, если (x, x) = 1

Теорема 22. Любой вектор кроме нуля, можно нормировать.

Доказательство.

$$(x, x) = \lambda.$$

$$\frac{(x, x)}{\lambda} = 1.$$

$$(\frac{x}{\sqrt{\lambda}}, \frac{x}{\sqrt{\lambda}}) = 1.$$

### 11 Ортогональность векторов и подпространств.

По умолчанию живем в евклидовом пространстве.

**Определение 18** (Ортогональность).  $x, y \in E, x \perp y := (x, y) = 0$ 

**Определение 19** (Ортогональная система). Систему векторов называем ортогональной, если все векторы попарно ортогональны и нет нуля.

**Определение 20** (Ортонормированная система.). *Если в системе ортогональной системе*, все элементы нормированны, то она ортонормированная

Теорема 23. Ортогональная (ортонормированная) система, линейно независима

*Доказательство.* Так как в определителе Грама, все нули, кроме главной диагонали.  $\Box$ 

**Следствие 23.1.** В п мерном евклидовом пространстве, ортогональная система не может содержать более п элементов.

**Следствие 23.2.** Если в ортогональной системе n – элементов. Она базис (ортогональный/ортонормированный базис).

Будем называть ортонормированный базис естественным.

П

**Определение 21** (Символ Кронекера).  $e_1, \ldots, e_n$  – ортонормированный базис

$$(e_i, e_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1, i = j \\ 0, i \neq j \end{cases}$$

**Теорема 24.** Всякую линейно независимую систему линейного пространства можно перевести в ортогональную линейными преобразованиями элементов

$$x_1,\ldots,x_k\in E$$
.

Доказательство. Индукция по количество элементов в изначальной системе. Система из 1 элемента все ясно.

Предположим, что мы умеем взяв k-1 элемент превратить в k-1 ортогональный элемент. Возьмем систему из k линейно независимых элементов. Взяли k-1 по предположению превратили в ортогональную.

$$y_k = x_k + \alpha_1 y_1 + \dots + \alpha_{k-1} y_{k-1}.$$

$$(y_k, y_i) = 0, i = 1, \dots, k - 1.$$

$$0 = (y_k, y_1) = (x_k, y_1) + \alpha_1 (y_1, y_1).$$

$$\alpha_1 = -\frac{(x_k, y_i)}{(y_1, y_1)}.$$

$$\alpha_i = -\frac{(x_k, y_i)}{(y_i, y_i)}.$$

$$y_1 = x_1.$$

$$y_2 = x_2 - \frac{(x_2, y_1)}{(y_1, y_1)} y_1.$$

$$y_k = x_k - \sum_{i=1}^{k-1} \frac{(x_k, y_i)}{(y_i, y_i)} y_i.$$

**Следствие 24.1.** В любом евклидовом пространстве существует ортогональный (ортонормированни базис.

Следствие 24.2. Любая ортогональная система элементов может быть дополнена до ортонормированного базиса.

### 11.1 Свойства ортонормированного базиса.

$$E: e_1, \dots, e_n, (e_i, e_j) = \delta_{ij}.$$

Ортонормированный базис

$$x, y \in E.$$

$$x = \sum \alpha e.$$

$$y = \sum \beta e.$$

$$(x, y) = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} \alpha_i \beta_j (e_i, e_j) = \alpha_i \beta_i + \dots + \alpha_n \beta n.$$

В унитарном пространстве тоже самое, беты сопряженные.

1.

$$x \in E.$$

$$x = \sum \alpha e_1.$$

$$(x, e_1) = \alpha_1.$$

$$(x, e_i) = \alpha_i, 1 = 1 \dots n.$$

2.

$$e'_1,\ldots,e'_n$$
.

Новый ортонормированный базис.

$$e' = Pe.$$
  
 $e = P^{-1}e'.$   
 $e'_1 = p_{11}e_1 + p_{12}e_2 + \dots + p_{1n}e_n.$   
 $e'_i = p_{i1}e_1 + p_{i2}e_2 + \dots + p_{in}e_n.$ 

Определение 22. Ортогональная матрица Р – квадратная.

$$PP^T = E.$$
 $E' \subset E.$ 

**Определение 23** (элемент ортогонален подпространству).  $x\perp L_1\subset E:=x\perp y\; \forall y\in L_1$ 

Определение 24.

$$L_1 \perp L_2 := \forall x \in L_1 \ \forall x \in L_2 x \perp y.$$

Теорема 25.

$$L_1 \cap L_2 = \emptyset.$$

Теорема 26.

$$x \perp L_1$$
.

 $Heoбxoдимо\ u\ docmamoчнo,\ чтобы\ x\ был\ opтoгoнaлeн\ всем\ элементам\ некоторогo\ базисa\ L_1.$ 

Доказательство. Необходимость понятно х ортогонален всем. Достаточность  $y = \sum \alpha u$ 

$$(x,y) = 0.$$

**Следствие 26.1.** Необходимо и достаточно, чтоб базисы  $L_1, L_2$  были ортогональны.

**Определение 25.** Ортогональное дополнение  $L_1 \subset E$ 

$$L_1^{\perp} := \{ y \in E \mid y \perp L_1 \}.$$

Теорема 27. Ортогональное дополнение – линенейно пространства.

### 11.1.1 Построение ортогонального дополнения

Дополнили базис  $L_1$  до базиса L  $u_1,\ldots,u_k,w_{k+1},\ldots,w_n$ . Строим ортогональный базис применили Грама-Шмидта.  $u_1',\ldots,u_k',w_{k+1}',\ldots,w_n'$  Дубльвэ из дополнения

$$y \in L^{\perp}.$$

$$y = \sum \alpha u' + \sum \beta w'.$$

$$(y, u'_1) = 0 (\forall \alpha = 0).$$

Дубль Вэ базис  $L_1^{\perp}$ 

Теорема 28.

$$L_1 \oplus L_1^{\perp} = E.$$

Теорема 29.

$$(L_1 + L_2)^{\perp} = L_1^{\perp} \cap L_2^{\perp}.$$

Теорема 30.

$$(L_1 \cap L_2)^{\perp} = L_1^T + L_2^T.$$

Теорема 31.

$$(L_1^{\perp})^{\perp} = L_1.$$

Теорема 32. Любые два евклидовых пространства одной размерности изоиорфны

# 12 Проекция перпендикуляр точка. Длины, углы, расстояния.

$$L \subset E.$$
 
$$L_1 \oplus L_1^{\perp} = E.$$
 
$$\forall x \in E \exists ! \ t \in L_1, z \in L^{\perp} \ x = y + z.$$

у – проекция на  $L_1$ , z – перпендикуляр.

### 12.1 Алгоритм

$$L_1: u_1, \dots, u_k.$$

$$y = \sum \alpha u.$$

$$(x, u_1) = (y + z, u_1) = (y, u_1) = \alpha(u_1, u_1) + \dots + \alpha_k(u_k, u_1).$$

$$(x, u_i) = \alpha_1(u_1, u_i) + \dots + \alpha_k(u_i, u_k).$$

Определитель этой системы не нуль, есть одно решение.

Теорема 33.

$$y = -\frac{1}{\Gamma} \begin{pmatrix} \gamma & u_1 \\ \dots & \dots \\ (x, u_1) & \dots & (x, u_k) \end{pmatrix}.$$

**Определение 26.** Линейное пространство L называется нормированным, если

$$\forall x \in L \exists ! ||x|| \in P.$$

Называется нормой если выполняются следущие свойства

1. 
$$||x|| \ge 0 \ ||x|| = 0 \iff x = 0 \forall x \in L$$

2. 
$$||\lambda x|| = |\lambda|||x||$$

3. 
$$||x+y|| \le ||x|| + ||y||$$

1. 
$$||x||_2 = \sqrt{(x,x)}$$
 – евклидова норма(норма 2)

2. 
$$||x||_1 = \sum |\alpha_i|$$

3. 
$$||x||_{\infty} = \max \alpha_i$$

Определение 27 (Расстояние между двумя элементами).

$$x, y \in E$$
.

$$\rho(x,y) := ||x - y||$$

1. 
$$\rho(x,y) \ge 0$$
  $\rho(x,y) = 0 \iff x = y$ 

2. 
$$\rho(x, y) = \rho(y, x)$$

3. 
$$\rho(x,y) \le \rho(x,z) + \rho(y,z)$$

Определение 28 (Углы).

$$x, y \in E.$$

$$(\widehat{x, y}) \in [0, \pi].$$

$$\cos(\widehat{x, y}) = \frac{(x, y)}{||x|| * ||y||}.$$

$$|(x, y)| \le \sqrt{(x, x)} \sqrt{(y, y)}.$$

Теорема 34 (Теорема косинусов).

$$||x - y||^2 = (x - y, x - y) = ||x||^2 + ||y||^2 - 2||x|| * ||y|| \cos(\widehat{x, y}).$$

$$(||x|| - ||y||)^2 \le ||x - y||^2 \le (||x|| + ||y||)^2.$$

$$||x|| - ||y|| \le ||x - y|| \le ||x|| + ||y||.$$

Определение 29 (Расстояние до подпространства).

$$\rho(x, L_1) := \inf_{u \in L_1} \rho(x, u).$$

Определение 30.

$$\rho(L_1, L_2) = \inf_{u \neq 0 \in L_1, v \neq 0 \in L_2} \rho(u, v).$$

$$x \in E, L_1 \subset E.$$

$$u \in L.$$

$$\rho(x, u) = \rho(y + z, u) = ||x - u||^2 = ||y - u + z||^2 = ||y - u||^2 + ||z||^2.$$

Минимум этой фигни, когда y=u, вот так ищются расстояния между подпространствами.

$$\rho(x, L_1) = ||z||.$$

Определение 31.

$$(\widehat{x.L_1}) = \inf_{u \in L_1} (\widehat{x,u}).$$

$$\cos \widehat{x,y} = \frac{(x,u)}{||x||||u||} = \frac{||y||}{||x||} \cos \widehat{y,u}.$$

Эта фигня достигает максимума при u=y

$$(\widehat{x, L_1}) = (\widehat{x, y}).$$

$$a \perp L_1.$$

$$(x.a) = (z, a).$$

$$\frac{|(x, a)|}{||a||}.$$