

# Lineární Algebra 2 - NMAI058

LS 2019/2020

---

Mgr. Pavel Hubáček, Ph.D.

25. 2. 2020

<https://iuuk.mff.cuni.cz/~hubacek/LA2>

# 1. přednáška

- skalární součin
- norma indukovaná skalárním součinem
- kolmost – Pythagorova věta
- Cauchyho-Schwarzova nerovnost
- trojúhelníková nerovnost
- norma

Dnes

ortonormální báze + ortogonální doplněk

## Definice 8.15 - Norma

Buď  $V$  vektorový prostor nad  $\mathbb{R}$  resp.  $\mathbb{C}$ .

Pak **norma** je zobrazení  $\|\cdot\|: V \rightarrow \mathbb{R}$ , splňující  $\forall x, y \in V$  a  $\forall \alpha \in \mathbb{R}$  resp.  $\forall \alpha \in \mathbb{C}$ :

1.  $\|x\| \geq 0$  a rovnost nastane pouze pro  $x = 0$ ,
2.  $\|\alpha x\| = |\alpha| \cdot \|x\|$ ,
3.  $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ .

### **Tvrzení 8.16 - Norma indukovaná skalárním součinem**

Norma indukovaná skalárním součinem je normou.

## Příklady norem v $\mathbb{R}^n$

Pro  $p = 1, 2, \dots$  definujeme  $p$ -normu vektoru  $x \in \mathbb{R}^n$  jako

$$\|x\|_p = \left( \sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{\frac{1}{p}}.$$

- pro  $p = 2$ : eukleidovská norma

$$\|x\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2},$$

- pro  $p = 1$ : součtová norma

$$\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|,$$

- pro  $p = \infty$ : maximová (Čebyševova) norma

$$\|x\|_\infty = \max_{i=1, \dots, n} |x_i|.$$

## Pozorování 8.20 - **Rovnoběžníkové pravidlo**

Pro normu indukovanou skalárním součinem platí:

$$\|x - y\|^2 + \|x + y\|^2 = 2\|x\|^2 + 2\|y\|^2 .$$

### **Důsledek pro součtovou a maximovou normu**

- Součtová a maximová norma nejsou indukovány žádným skalárním součinem.
- Nesplňují rovnoběžníkové pravidlo například pro  $(1, 0)^T$  a  $(0, 1)^T$ .

## Definice 8.21 - Metrika

**Metrika na množině  $M$**  je zobrazení  $d: M^2 \rightarrow \mathbb{R}$ , splňující pro všechna  $x, y, z \in M$ :

1.  $d(x, y) \geq 0$  a rovnost nastane pouze pro  $x = y$ ,
2.  $d(x, y) = d(y, x)$ ,
3.  $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$  .

### Metrika indukovaná normou

- Každá norma indukuje metriku  $d(x, y) := \|x - y\|$ .
- Naopak tato diskrétní metrika není indukována žádnou normou:

$$d(x, y) = \begin{cases} 1, & \text{pro } x \neq y, \\ 0, & \text{pro } x = y. \end{cases}$$

# Ortonormální báze

---

## Definice 8.24 - Ortogonální a ortonormální systém

Systém vektorů  $z_1, \dots, z_n$  je **ortogonální**, pokud  $\langle z_i, z_j \rangle = 0$  pro všechna  $i \neq j$ .

Systém vektorů  $z_1, \dots, z_n$  je **ortonormální**, pokud je ortogonální a  $\|z_i\| = 1$  pro všechna  $i = 1, \dots, n$ .

### Příklady

- Každý ortogonální systém lze znormalizovat.
- V  $\mathbb{R}^n$  je ortonormální systém například kanonická báze.
- V  $\mathbb{R}^2$  tvoří ortonormální systém vektory  $\frac{\sqrt{2}}{2}(1, 1)^T$ ,  $\frac{\sqrt{2}}{2}(1, -1)^T$ .



## Tvrzení 8.26 - Ortonormalita a lineární nezávislost

Je-li systém vektorů  $z_1, \dots, z_n$  ortonormální, pak je lineárně nezávislý.

## Tvrzení 8.27 - Fourierovy koeficienty

Buď  $z_1, \dots, z_n$  ortonormální báze prostoru  $V$ . Pak pro každé  $x \in V$  platí

$$x = \sum_{i=1}^n \langle x, z_i \rangle z_i .$$

### Poznámky

- Vyjádření  $x = \sum_{i=1}^n \langle x, z_i \rangle z_i$  nazýváme **Fourierův rozvoj**  $x$ .
- Skaláry  $\langle x, z_i \rangle$ ,  $i = 1, \dots, n$  se nazývají **Fourierovy koeficienty**  $x$ .
- Vektor  $\langle x, z_i \rangle z_i$  je kolmá projekce  $x$  na  $\text{span}\{z_i\}$ .

# Gramova-Schmidtova Ortogonalizace

Vstup:  $x_1, \dots, x_n \in V$  lineárně nezávislé.

1. **for**  $k := 1$  **to**  $n$  **do**

2.  $y_k := x_k - \sum_{j=1}^{k-1} \langle x_k, z_j \rangle z_j,$  //nalezneme kolmici

3.  $z_k := \frac{1}{\|y_k\|} y_k,$  //normalizujeme délku na 1

4. **end for**

Výstup:  $z_1, \dots, z_n$  ortonormální báze prostoru  $\text{span}\{x_1, \dots, x_n\}$ .

## **Důsledek 8.32 - Existence ortonormální báze**

Každý konečně generovaný prostor (se skalárním součinem) má ortonormální bázi.

## **Důsledek 8.33 - Rozšíření ON systému na ON bázi**

Každý ortonormální systém vektorů v konečně generovaném prostoru lze rozšířit na ortonormální bázi.

# Ortogonalní doplněk

---

## Definice 8.38 - Ortogonální doplněk

Buď  $V$  vektorový prostor a  $M \subseteq V$ . Pak **ortogonální doplněk**  $M$  je

$$M^\perp := \{x \in V; \langle x, y \rangle = 0 \ \forall y \in M\} .$$

## Tvrzení 8.40 - Vlastnosti ortogonálního doplňku množiny

Buď  $V$  vektorový prostor a  $M, N \subseteq V$ . Pak

1.  $M^\perp$  je podprostor  $V$ ,
2. je-li  $M \subseteq N$  pak  $M^\perp \supseteq N^\perp$ ,
3.  $M^\perp = \text{span}(M)^\perp$ .

## Tvrzení 8.41 - Vlastnosti ortogonálního doplňku podprostoru

Buď  $U$  podprostor vektorového prostoru  $V$ . Potom platí:

1. Je-li  $z_1, \dots, z_m$  ortonormální báze  $U$ ,  
a je-li  $z_1, \dots, z_m, z_{m+1}, \dots, z_n$  její rozšíření na ortonormální bázi  $V$ ,  
pak  $z_{m+1}, \dots, z_n$  je ortonormální báze  $U^\perp$ .
2.  $\dim V = \dim U + \dim U^\perp$ ,
3.  $V = U + U^\perp$ ,
4.  $(U^\perp)^\perp = U$ ,
5.  $U \cap U^\perp = \{o\}$ .



## 2. přednáška - shrnutí

- ortonormální báze
  - Fourierovy koeficienty
  - Gramova-Schmidtova ortogonalizace
- ortogonální doplněk

### Příští přednáška

ortogonální projekce