1 Skalární součin

Definice 1.1 (Standardní skalární součin)

Buďte $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{C}^n$. Pak standardní skalární součin \mathbf{u} a \mathbf{v} definujeme jako $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \overline{u_1} \cdot v_1 + \ldots + \overline{u_n} \cdot v_n$.

Definice 1.2 (Euklidovská norma)

Nechť · je standardní skalární součin na \mathbf{V} . Potom $\forall \mathbf{v} \in \mathbf{V}$ definujeme euklidovskou normu jako $||\mathbf{v}|| = \sqrt{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}}$.

Definice 1.3 (Skalární součin)

Nechť V je vektorový prostor nad \mathbb{C} . Skalární součin je zobrazení $\cdot: V \times V \to \mathbb{C}$, které $(\forall u, v, w \in V \text{ a } \forall t \in \mathbb{C})$ splňuje:

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \overline{\mathbf{v} \cdot \mathbf{u}}, \text{ (Symetričnost)}$$

$$\mathbf{u} \cdot (t\mathbf{v}) = t(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}), \ \mathbf{u} \cdot (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} + \mathbf{u} \cdot \mathbf{w}, \ \text{(Linearita)}$$

$$\langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle > 0 \wedge (\langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle = 0 \Leftrightarrow \mathbf{u} = \mathbf{o}).$$

Definice 1.4 (Hermitovsky sdružená matice)

Nechť $A = (a_{ij}) \in \mathbb{C}^{m \times n}$, potom hermitovsky sdružená matice je $A^* = (\overline{a_{ji}})$.

Čtvercová matice je Hermitovská, pokud je rovna své hermitovsky sdružené matici.

Definice 1.5

Buď $\mathbb{T}=\mathbb{R}$ nebo \mathbb{C} a buď $A=T^{n\times n}$. Pak A je pozitivně definitní, pokud je hermitovská a platí

$$\mathbf{u} * Au \ge 0 \land (\mathbf{u} * Au = 0 \Leftrightarrow \mathbf{u} = \mathbf{o}).$$

Důsledek

 $\langle \cdot, \cdot \rangle_A = \cdot^* A \cdot$ je skalární součin, právě kdyžAje pozitivně definitní.

Definice 1.6 (Norma)

Buď V VP nad $\mathbb R$ nebo $\mathbb C$ se skalárním součinem $\langle \cdot, \cdot \rangle$. Pak normou vektoru $\mathbf u \in V$ rozumíme $||\mathbf u|| = \sqrt{\langle \mathbf u, \mathbf u \rangle}$.

${f Tvrzen\'i}$ 1.1 (Vlastnosti normy)

$$||\mathbf{u}|| \ge 0 \land (||\mathbf{u}|| = 0 \Leftrightarrow \mathbf{u} = \mathbf{o}).$$

 $\forall t \in \mathbb{T} : ||t\mathbf{u}|| = |t| \cdot ||\mathbf{u}||.$

$$||\mathbf{u} + \mathbf{v}||^2 + ||\mathbf{u} - \mathbf{v}||^2 = 2||\mathbf{u}||^2 + 2||\mathbf{v}||^2.$$

1

$$\Re(\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle) = \frac{1}{2} ||\mathbf{u} + \mathbf{v}||^2 - ||\mathbf{u}||^2 - ||\mathbf{v}||^2.$$

Věta 1.2 (Cauchy-Schwarzova nerovnost)

Buď $\mathbb{T} = \mathbb{R}$ nebo \mathbb{C} , \mathbf{V} VP nad \mathbb{T} se skalárním součinem $\langle \cdot, \cdot \rangle$. Pak platí $\forall \mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbf{V}$: $|\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle| \leq ||\mathbf{u}|| \cdot ||\mathbf{v}||$. Rovnost platí právě tehdy, pokud (\mathbf{u}, \mathbf{v}) je lineárně závislá.

 $D\mathring{u}kaz$

Případ 1): (\mathbf{u}, \mathbf{v}) je LZ: Buď $\mathbf{u} = t\mathbf{v}$: $|\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle| = |\langle \mathbf{u}, t \cdot \mathbf{u} \rangle| = |t| \cdot |\langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle| = |t| \cdot ||\mathbf{u}|| \cdot ||\mathbf{u}|| = ||\mathbf{u}|| \cdot ||\mathbf{v}||$.

Případ 2): (\mathbf{u}, \mathbf{v}) je LN: Víme, že $||\mathbf{u} - t\mathbf{v}||^2 > 0$. Zvolme t tak, aby $\langle \mathbf{v}, \mathbf{u} - t\mathbf{v} \rangle = 0$. (To lze, protože $\langle \mathbf{v}, \mathbf{u} - t\mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle - t \langle \mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle - t ||\mathbf{v}||^2 \implies t = \frac{\langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle}{||\mathbf{v}||^2}$.) $0 < ||\mathbf{u} - t\mathbf{v}||^2 = \langle \mathbf{u} - t\mathbf{v}, \mathbf{u} - t\mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{u}, \mathbf{u} - t\mathbf{v} \rangle - \overline{t} \cdot \langle \mathbf{v}, \mathbf{u} - t\mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{u}, \mathbf{u} - t\mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle - t \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = ||\mathbf{u}||^2 - \frac{\langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle \cdot \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle}{||\mathbf{v}||^2} = ||\mathbf{u}||^2 - \frac{|\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle \cdot \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle}{||\mathbf{v}||^2}.$

Tj.
$$0 < ||\mathbf{u}||^2 \cdot ||\mathbf{v}||^2 - |\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle|^2$$
, tedy $|\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle| \le ||\mathbf{u}|| \cdot ||\mathbf{v}||$.

Důsledek (Trojúhelníková nerovnost)

Buď $\mathbb{T} = \mathbb{R}$ nebo \mathbb{C} , \mathbf{V} VP nad \mathbb{T} se skalárním součinem $\langle \cdot, \cdot \rangle$. Pak platí $\forall \mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbf{V}$: $||\mathbf{u} + \mathbf{v}|| \le ||\mathbf{u}|| + ||\mathbf{v}||$. Rovnost platí právě tehdy, pokud (\mathbf{u}, \mathbf{v}) je lineárně závislá.

 $D\mathring{u}kaz$

$$||\mathbf{u} + \mathbf{v}||^2 = \langle \mathbf{u} + \mathbf{v}, \mathbf{u} + \mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle + \langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle + \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle + \langle \mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = ||\mathbf{u}||^2 + \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle + \overline{\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle} + ||\mathbf{v}||^2 = ||\mathbf{u}||^2 + 2\Re(\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle) + ||\mathbf{v}||^2 \le ||\mathbf{u}||^2 + 2|\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle| + ||\mathbf{v}||^2 \le ||\mathbf{u}||^2 + 2 \cdot ||\mathbf{u}|| \cdot ||\mathbf{v}|| + ||\mathbf{v}||^2 = (||\mathbf{u}|| + ||\mathbf{v}||)^2.$$

Definice 1.7 (Kolmost)

Buď **V** VP se skalárním součinem $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbf{V}$. Řekneme, že \mathbf{u} a \mathbf{v} jsou kolmé, značíme $\mathbf{u} \perp \mathbf{v}$, pokud $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle$.

Poznámka

Ze skoro symetrie (SSS) plyne, že relace jsou kolmé je symetrická.

Definice 1.8 (Kolmost množin)

Množina nebo posloupnost M vektorů VP \mathbf{V} s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ se nazývá ortogonální, pokud každá dvojice různých prvků M je kolmá. Nazývá se ortonormální, pokud je ortogonální a každý prvek má normu 1.

Důsledek

Kanonická báze je ortonormální. Normovaná (tj. každý prvek vydělíme normou) ortogonální množina / posloupnost je ortonormální.

Tvrzení 1.3 (Pythagorova věta)

 \mathbf{V} vektorový prostor se $\langle \cdot, \cdot \rangle$, buďte $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbf{V}$ kolmé vektory. Pak

$$||\mathbf{u} + \mathbf{v}||^2 = ||\mathbf{u}||^2 + ||\mathbf{v}||^2.$$

 □ Důkaz

$$||\mathbf{u}+\mathbf{v}||^2 = \langle \mathbf{u}+\mathbf{v}, \mathbf{u}+\mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle + \langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle + \langle \mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle + \langle \mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = \langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle + 0 + 0 + \langle \mathbf{v}, \mathbf{v} \rangle = ||\mathbf{u}||^2 + ||\mathbf{v}||^2$$

Důsledek

Je-li $(\mathbf{v}_1,\dots,\mathbf{v}_k)$ ortogonální posloupnost, pak $||\mathbf{v}_1+\dots+\mathbf{v}_k||^2=||\mathbf{v}_1||^2+\dots+||\mathbf{v}_k||^2$.

 $D\mathring{u}kaz$

Indukcí triviálně.

Tvrzení 1.4

Buď **V** vektorový prostor s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ ortogonální posloupnost nenulových vektorů. Pak je $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ LN.

 $D\mathring{u}kaz$

Předpokládejme, že $0 = a_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + a_k \mathbf{v}_k$, kde $a_1, \ldots, a_k \in \mathbb{T}$ ($\mathbb{T} = \mathbb{R} \vee \mathbb{T} = \mathbb{C}$). Chceme ukázat, že $a_1 = \ldots = a_k = 0$.

$$\forall i \in [k] : 0 = \langle v_i, \mathbf{o} \rangle = \langle \mathbf{v}_i, a_1 \mathbf{v}_1 + \ldots + a_k \mathbf{v}_k \rangle = a_1 \langle \mathbf{v}_i, \mathbf{v}_1 \rangle + \ldots + a_k \langle \mathbf{v}_i, \mathbf{v}_k \rangle = a_i \cdot ||\mathbf{v}_i||^2 \implies a_i = 0.$$

1.1 Ortonormální báze a vyjádření vektorů vzhledem k nim

Tvrzení 1.5

 $\mathbf{V} \ VP \ s \ \langle \cdot, \cdot \rangle, \ B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n) \ ortonormální báze. Pak pro každý <math>\mathbf{u} \in \mathbf{V} \ platí:$

$$\mathbf{u} = \langle \mathbf{v}_1, \mathbf{u} \rangle \cdot \mathbf{v}_1 + \ldots + \langle \mathbf{v}_n, \mathbf{u} \rangle \cdot \mathbf{v}_n.$$

To jest $[\mathbf{u}]_B = (\langle \mathbf{v}_1, \mathbf{u} \rangle, \dots, \langle \mathbf{v}_k, \mathbf{u} \rangle)^T.$ $D \mathring{u}kaz$ Vezmeme $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{T}$ tak, aby $\mathbf{u} = a_1\mathbf{v}_1 + \dots + a_n\mathbf{v}_n$. Máme $\langle \mathbf{v}_i, \mathbf{u} \rangle = \langle \mathbf{v}_i, a_1\mathbf{v}_1 + \dots + a_n\mathbf{v}_n \rangle = a_1 \cdot 0 + \dots + a_i + \dots + a_n \cdot 0 = a_i.$

Poznámka

Kdyby B byla jen ortogonální, pak $[\mathbf{u}]_B = (\frac{\langle \mathbf{v}_1, \mathbf{u} \rangle}{||\mathbf{v}_1||}, \dots, \frac{\langle \mathbf{v}_k, \mathbf{u} \rangle}{||\mathbf{v}_k||})^T$.

Poznámka

 a_1, \ldots, a_n se někdy nazývají Fourierovy koeficienty.

Tvrzení 1.6

 $\mathbf{V} \ VP \ s \ \langle \cdot, \cdot \rangle, \ B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n) \ ortonormální \ báze, \ \mathbf{u}, \mathbf{w} \in \mathbf{V}. \ Pak \ \langle \mathbf{u}, \mathbf{w} \rangle = [\mathbf{u}]_B \cdot [\mathbf{w}]_B = [\mathbf{u}]_B^* [\mathbf{w}]_B.$

 $D\mathring{u}kaz$

Bud
$$[\mathbf{u}]_B = (a_1, \dots, a_n)^T$$
, $[\mathbf{w}]_B = (b_1, \dots, b_n)^T$. Pak $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = \langle a_1 \mathbf{v}_1 + \dots + a_n \mathbf{v}_n, b_1 \mathbf{v}_1 + \dots + b_n \mathbf{v}_n \rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \overline{a_i} \cdot b_j \cdot \langle \mathbf{v}_i, \mathbf{v}_j \rangle = \sum_{i=1}^n \overline{a_i} b_i \cdot \langle \mathbf{v}_i, \mathbf{v}_i \rangle = [\mathbf{u}]_B^* [\mathbf{w}]_B.$

1.2 Kolmost množin

Definice 1.9 (Kolmost množin)

 ${f V}$ VP s $\langle\cdot,\cdot\rangle$, ${f v}\in{f V},\,M,N\subseteq{f V}$. Pak řekneme, že ${f v}$ je kolmý kM, značíme ${f v}\perp M$, pokud ${f v}\perp{f w}$ $\forall{f w}\in M$, a řekneme, že M je kolmá kN, značíme $M\perp N$, pokud ${f v}\perp{f w}$ $\forall{f v}\in M$ $\forall{f w}\in N$.

Definice 1.10

Buď \mathbf{V} VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a buď $\mathbf{W} \leq \mathbf{v}$. Je-li $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$, ortogonální projekcí vektoru \mathbf{v} na podprostor \mathbf{W} rozumíme vektor \mathbf{w} takový, že $\mathbf{w} \in \mathbf{W}$ a $\mathbf{v} - \mathbf{w} \perp \mathbf{w}$.

Věta 1.7

Buď \mathbf{V} VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$, buď $\mathbf{W} \leq \mathbf{V}$, $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ a $\mathbf{w} \in \mathbf{W}$ ortogonální projekce \mathbf{v} na \mathbf{W} . Potom pro každý vektor $\mathbf{u} \in \mathbf{W}$ různý od \mathbf{w} platí: $||\mathbf{v} - \mathbf{w}|| < ||\mathbf{v} - \mathbf{u}||$.

Speciálně existuje-li ortogonální projekce v na W, pak je určena jednoznačně.

Z předpokladu $\mathbf{w},\mathbf{u},$ a tedy i $\mathbf{w}-\mathbf{u}$ jsou vektory $\mathbf{W}.$ Tudíž $\mathbf{v}-\mathbf{w}\perp\mathbf{w}-\mathbf{u}$ $(\mathbf{v}-\mathbf{w}\perp\mathbf{W}).$

Z Pythagorovy věty: $||\mathbf{v} - \mathbf{u}||^2 = ||\mathbf{v} - \mathbf{w}||^2 + ||\mathbf{w} - \mathbf{u}||^2 > ||\mathbf{v} - \mathbf{w}||^2$.

Tvrzení 1.8

 $\textit{Bud} \; \mathbf{V} \; \textit{VP s} \; \langle \cdot, \cdot \rangle \; \textit{a budte} \; \textit{M}, \textit{N} \subseteq \mathbf{V}. \; \textit{Pak} \; \textit{M} \perp \textit{N} \Leftrightarrow \textit{M} \perp \textit{LO}(\textit{N}) \; (\Leftrightarrow \textit{LO}(\textit{M}) \perp \textit{LO}(\textit{N})).$

 $D\mathring{u}kaz$

 \Leftarrow : Triviální (protože $N \subseteq LO(N)$).

 \Longrightarrow : Předpokládejme, že $M \perp N$. Vezměme $\mathbf{v} \in M$ a $\mathbf{w} = a_1 \mathbf{w}_1 + \ldots + a_n \mathbf{w}_n \in \mathrm{LO}(N)$. Pak $\langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle = a_1 \langle \mathbf{v}_1, \mathbf{w}_1 \rangle + \ldots + a_n \langle \mathbf{v}_n, \mathbf{w}_n \rangle = 0$.

Tvrzení 1.9

Buď \mathbf{V} VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a $\mathbf{W} \leq \mathbf{V}$, který má ortonormální bázi $B = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$. Pak pro libovolné $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ je

$$\mathbf{w} := \langle \mathbf{u}_1, \mathbf{v} \rangle \cdot \mathbf{u}_1 + \langle \mathbf{u}_2, \mathbf{v} \rangle \, \mathbf{u}_2 + \ldots + \langle \mathbf{u}_k, \mathbf{v} \rangle \cdot \mathbf{u}_k$$

ortogonální projekcí do W.

Důkaz

Zjevně $\mathbf{w} \in LO(B) = \mathbf{W}$. Chceme ukázat, že $\mathbf{v} - \mathbf{w} \perp \mathbf{W}$. Podle tvrzení výše stačí ukázat, že $\mathbf{v} - \mathbf{w} \perp \mathbf{u}_i, \forall i \in [k]$. Označme $a_i := \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{v} \rangle$.

 $\langle \mathbf{u}_i, \mathbf{v} - \mathbf{w} \rangle = \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{v} - a_1 \mathbf{u}_1 - a_2 \mathbf{u}_2 - \dots - a_k \mathbf{u}_k \rangle = a_i - a_1 \cdot 0 - \dots - a_i \cdot 1 - \dots - a_k \cdot 0 = \mathbf{o}.$

Definice 1.11 (Gramova-Schmidtova ortogonalizace)

Postup, který vezme LN posloupnost $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ z VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a vytvoří ortonormální posloupnost $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$ taková, že $\forall i \in [k] : \mathrm{LO}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_i\} = \mathrm{LO}\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_i\}$.

1) $\mathbf{u}_1 := \frac{\mathbf{v}_1}{||\mathbf{v}_1||}$. 2) Pro každé $i = 2, \dots, k$ spočítáme $\mathbf{w}_i = \langle \mathbf{u}_1, \mathbf{v}_i \rangle \cdot \mathbf{u}_1 + \dots + \langle \mathbf{u}_{i-1}, \mathbf{v}_i \rangle \cdot \mathbf{u}_{i-1}$ a položíme $\mathbf{u}_i = \frac{\mathbf{v}_i - \mathbf{w}_i}{||\mathbf{v}_i - \mathbf{w}_i||}$.

Důkaz

To, že $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_i)$ je ortonormální $\forall i \in [k]$ dokážeme triviálně indukcí.

Stejně tak, že LO $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_i\} = \text{LO}\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_i\}.$

$$\mathbf{u}_{i} = \frac{\mathbf{v}_{i}}{||\ldots||} - \frac{\mathbf{w}_{i}}{||\ldots||}, \frac{\mathbf{w}_{i}}{||\ldots||} \in \mathrm{LO}\left\{\mathbf{u}_{1}, \ldots, \mathbf{u}_{i-1}\right\} \stackrel{\mathrm{IP}}{=} \mathrm{LO}\left\{\mathbf{v}_{1}, \ldots, \mathbf{v}_{i-1}\right\}.$$

 \mathbf{v}_i také z definice.

Nakonec musíme ukázat, že nikdy nedělíme nulou (naopak, pokud dostaneme špatný (= LZ) vstup, tak dělíme). Ukáže se, že kdybychom dělili, tak nějaké $\mathbf{u}_i \in LO \{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_{i-1}\}$.

Věta 1.10

Máme-li \mathbf{V} VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a aplikujeme-li GS ortogonalizaci na LN posloupnost vektorů z \mathbf{V} , pak dostaneme ortonormální posloupnost, že se jejich LO rovnají.

 $D\mathring{u}kaz$

Viz předchozí důkaz.

Důsledek

Každý konečně generovaný VP se skalárním součinem má ortonormální bázi.

Dusledek

Máme-li \mathbf{V} konečně generovaný VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a ortonormální posloupnost $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$, můžeme ji doplnit na ortonormální bázi.

 $D\mathring{u}kaz$

Doplníme na bázi a aplikujeme GS ortogonalizaci, kde si rozmyslíme, že nám nezmění původní posloupnost. $\hfill\Box$

Důsledek

Je-li **V** konečně generovaný VP s ortonormální bází $B = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$ a s $\langle \cdot, \cdot \rangle$, pak existuje isomorfismus $\mathbf{V} \to T^n$ takový, že $\forall \mathbf{v}, \mathbf{w} : \langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle = f(\mathbf{v}) \cdot f(\mathbf{w})$.

Poznámka

Aplikováním GS ortogonalizace na \mathbb{T}^n dostaneme tzv. QR - rozklad matice, kde $A=Q\cdot R$ a A má za sloupce původní vektory, Q má ortonormální posloupnost sloupců a R je horní trojúhelníková s nezápornými reálnými čísly na diagonále.

1.3 Ortogonální doplněk, Gramova matice

Definice 1.12

Buď \mathbf{V} VP s $\langle\cdot,\cdot\rangle$ nad $\mathbb{T}=\mathbb{R}$ nebo \mathbb{C} . Je-li $M\subseteq\mathbf{V}$ množina vektorů, pak ortogonálním doplňkem kM ve \mathbf{V} , rozumíme

$$M^{\perp} = \{ \mathbf{v} \in \mathbf{v} | \mathbf{v} \perp M \} = \{ \mathbf{v} \in \mathbf{V} | (\forall \mathbf{u} \in M : \langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle = 0) \}.$$

Důsledek

 $M\perp M^{\perp}$ a M^{\perp} je největší taková množina vzhledem k inkluzi.

Tvrzení 1.11

 $\mathbf{V}\ \mathit{VP}\ s\ \langle\cdot,\cdot\rangle,\ M\subseteq\mathbf{V}.\ \mathit{Pak}\ M^{\perp}=(\mathrm{LO}\ M)^{\perp},\ M^{\perp}\ \mathit{je}\ \mathit{podprostor}\ \mathbf{V},\ M\subseteq N\ \Longrightarrow\ N^{\perp}\subseteq M^{\perp}.$

 $D\mathring{u}kaz$

$$\mathbf{v} \in M^{\perp} \Leftrightarrow \mathbf{v} \perp M \Leftrightarrow \mathbf{v} \perp LOM \Leftrightarrow \mathbf{v} \in (LOM)^{\perp}.$$

Vezmeme $\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2 \in M^{\perp}$ a $t \in \mathbb{T}$, pak $\forall \mathbf{v} \in M : \langle \mathbf{v}, \mathbf{w}_1 + \mathbf{w}_2 \rangle = \langle \mathbf{v}, \mathbf{w}_1 \rangle + \langle \mathbf{v}, \mathbf{u}_2 \rangle = 0 + 0 = 0$ a $\langle \mathbf{v}, t \cdot \mathbf{w}_1 \rangle = t \cdot \langle \mathbf{v}, \mathbf{w}_1 \rangle = t \cdot 0 = 0 \implies \mathbf{w}_1 + \mathbf{w}_2, t \cdot \mathbf{w}_1 \in M^{\perp}$.

At
$$M \subseteq N$$
. Pak $\mathbf{v} \in N^{\perp} \Leftrightarrow \mathbf{v} \perp N \implies \mathbf{v} \perp M \Leftrightarrow \mathbf{v} \in M^{\perp}$.

Věta 1.12

Buď \mathbf{V} VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ nad \mathbb{R} nebo \mathbb{C} . Buď $\mathbf{W} \leq \mathbf{V}$ konečně generovaný. Pak platí:

$$1)\mathbf{V} = \mathbf{W} \oplus \mathbf{W}^{\perp}.$$

$$2)(\mathbf{W}^{\perp})^{\perp} = \mathbf{W}.$$

- 3) Každý vektor $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ má (jednoznačnou) ortogonální projekci jak na \mathbf{W} , tak ne \mathbf{W}^{\perp} .
- 4) Je-li \mathbf{V} konečně generovaný dimenze n, pak $n = \dim \mathbf{W} + \dim \mathbf{W}^{\perp}$.

- 1) Triviálně $\mathbf{W} \cap \mathbf{W}^{\perp} = \{\mathbf{o}\}$. Navíc použitím toho, že existuje ortogonální projekce (a toho, že je kolmá) na \mathbf{W} máme, že $\mathbf{W} + \mathbf{W}^{\perp} = \mathbf{V}$.
- 2) $\mathbf{W} \subseteq (\mathbf{W}^{\perp})^{\perp}$: je-li $\mathbf{w} \in \mathbf{W}$, pak $w \perp (\mathbf{W}^{\perp})$, tj. $w \in (\mathbf{w}^{\perp})^{\perp}$. Naopak $(\mathbf{W}^{\perp})^{\perp} \subseteq \mathbf{W}$: vezměme $\mathbf{v} \in (\mathbf{W}^{\perp})^{\perp}$. Uvažujme ortogonální projekci \mathbf{v} na \mathbf{W} :

$$(\mathbf{W}^{\perp})^{\perp} \ni \mathbf{v} = \mathbf{w} + (\mathbf{v} - \mathbf{w}) \wedge \mathbf{v} - \mathbf{w} \in (\mathbf{W}^{\perp})^{\perp} \implies (\mathbf{v} - \mathbf{w}) \perp (\mathbf{v} - \mathbf{w}) \implies \mathbf{v} - \mathbf{w} = \mathbf{o} \implies \mathbf{v} = \mathbf{w} \in \mathbf{W}.$$

Víme, že ortogonální projekce na \mathbf{W} existuje. Je-li tedy $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$, pak můžeme psát $\mathbf{v} = \mathbf{w} + (\mathbf{v} - \mathbf{w}) = (\mathbf{v} - \mathbf{w}) + \mathbf{w}$, potom $(\mathbf{v} - \mathbf{w}) \in \mathbf{W}^{\perp}$ je podle definice ortogonální projekce na \mathbf{W}^{\perp} . $(\mathbf{w} \in (\mathbf{W}^{\perp})^{\perp}$.)

Použijeme 1) a větu o dimenzi součtu a průniku podprostorů.

Definice 1.13 (Gramova matice)

Buď V VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ nad \mathbb{R} nebo \mathbb{C} . Buď $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$ posloupnost vektorů. Pak Gramovu matici posloupnosti $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$ definujeme jako:

$$(\langle \mathbf{u}_i, \mathbf{u}_j \rangle)_{k \times k}.$$

Tvrzení 1.13

Buď \mathbf{V} VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle$, $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$ posloupnost vektorů \mathbf{V} , B Gramova matice. Vezměme $\mathbf{v} \in \mathbf{V}$ a $\mathbf{w} = a_1\mathbf{u}_1 + \dots + a_k\mathbf{u}_k \in \mathbf{W} := \text{LO}\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k\}$. Pak následující je ekvivalentní:

- 1) w je ortogonální projekce v na W.
- 2) $B \cdot (a_1, \ldots, a_k)^T = (\langle \mathbf{u}_1, \mathbf{v} \rangle, \ldots, \langle \mathbf{u}_k, \mathbf{v} \rangle).$

 $D\mathring{u}kaz$

1)
$$\Leftrightarrow \mathbf{v} - \mathbf{w} \perp \mathbf{W} \Leftrightarrow \forall i \in [k] : \Leftrightarrow \mathbf{u}_i \perp \mathbf{v} - \mathbf{w} \Leftrightarrow \forall i \in [k] : \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{v} - \mathbf{w} \rangle = 0 \Leftrightarrow \forall [k] : \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{w} \rangle = \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{v} \rangle \Leftrightarrow \forall i \in [k] : \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{u}_1 \rangle \cdot a_1 + \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{u}_k \rangle \cdot a_k = \langle \mathbf{u}_i, \mathbf{v} \rangle \Leftrightarrow 2).$$

Důsledek

Buď A matice typu $n \times k$ nad \mathbb{R} nebo \mathbb{C} . Buď $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ nebo \mathbb{C}^n a $x \in \mathbb{C}^k$ nebo \mathbb{R}^k . Pak následující je ekvivalentní:

- 1) Ax je ortogonální projekce v na $\Im A$.
- $2) A^*A \cdot x = A^* \cdot \mathbf{v}.$

Tvrzení 1.14 (8.80)

Buď $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$ posloupnost vektorů ve VP \mathbf{V} s $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a buď $B \in T^{k \times k}$ gramova matice. Pak platí:

- 1) B je regulární \Leftrightarrow $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$ LN.
- 2) B je hermitovská (v reálném případě symetrická). 3) Je-li $(\mathbf{u}_1, \ldots, \mathbf{u}_k)$ LN, pak B je pozitivně definitní.

- 1) aplikujeme tvrzení výše na $\mathbf{v} = \mathbf{o}$. První podmínka se přepíše na $0 = a_1 \mathbf{u}_1 + \ldots + a_k \mathbf{u}_k \Leftrightarrow B \cdot (a_1, \ldots, a_k)^T = \mathbf{o} \Leftrightarrow (a_1, \ldots, a_k)^T \in \text{Ker } B$. Ale jádro je $\{\mathbf{o}\} \Leftrightarrow B$ je regulární.
 - 2) Plyne z rovnosti: $\langle \mathbf{u}_i, \mathbf{u}_j \rangle = \overline{\langle \mathbf{u}_j, \mathbf{u}_i \rangle}$.
- 3) Vezměme ortonormální bázi C prostoru LO $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k\}$ a položme $A = ([\mathbf{u}_1]_C | \dots | [\mathbf{u}_k]_C)$. Pak A je regulární, tj. A^*A je pozitivně definitní.

1.4 Unitární a ortogonální matice

Definice 1.14 (Unitární a ortogonální matice)

Čtvercová matice nad \mathbb{R} se nazývá ortogonální, pokud má ortonormální posloupnost sloupců vzhledem ke standardnímu skalárnímu součinu.

Čtvercová matice nad $\mathbb C$ se nazývá unitární, pokud má ortonormální posloupnost sloupců vzhledem ke standardnímu skalárnímu součinu.

Tvrzení 1.15

Buď Q čtvercová komplexní matice řádu n. Pak následující je ekvivalentní: 1) Q je unitární, 2) $Q^* \cdot Q = I_n$, 3) Q^* je unitární, 4) $Q \cdot Q^* = I_n$, 5) Q^T je unitární, 6) f_Q zachovává standardní skalární součin, tj. $\forall \mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{C}^n : f(\mathbf{u}) \cdot f(\mathbf{v}) = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$.

Speciálně je každá unitární matice regulární a $Q^{-1} = Q^*$.

Důkaz

$$1) \Leftrightarrow 2), 3) \Leftrightarrow 4)$$
: z definice. $2) \implies Q$ má levou inverzi $Q^* \implies Q$ regulární a $Q^{-1} = Q^* \implies Q \cdot Q^{-1} = Q \cdot Q^* = I_n$. $4) \implies 2$): analogicky.

- $3) \Leftrightarrow 5$): 5) říká, že Q má ortonormální posloupnost řádků, 3) říká, že když komplexně sdružíme všechny prvky Q, pak dostaneme ortonormální posloupnost řádků. Z toho to už jednoduše dostaneme.
- 2) \Longrightarrow 6): Předpokládejme 2), uvažujme $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{C}^n$. Pak $f_Q(\mathbf{u}) \cdot f_Q(\mathbf{v}) = (Q\mathbf{u})^*(Q\mathbf{v}) = \mathbf{u}^*(Q^*Q)\mathbf{v} = \mathbf{u}^*\mathbf{v}$.
- 6) \implies 1) $Q=(f_Q(e_1)|\dots|f_Q(e_n))$ \implies $(f_Q(e_1),\dots,f_Q(e_n))$ ortonormální \implies Q unitární.

Důsledek

Součin unitárních matic stejného řádu je unitární matice.

Tvrzení 1.16

Je-li A regulární komplexní matice a $Q_1R_1=A=Q_2R_2$ jsou 2 QR rozklady, pak nutně $Q_1=Q_2$ a $R_1=R_2$.

 $D\mathring{u}kaz$

Z regularity $Q_1R_1 = Q_2R_2 \implies Q_2^*Q_1 = Q_2^{-1}Q_1 = R_2R^{-1} =: (\mathbf{c}_1|\dots|\mathbf{c}_n)$. Chceme ukázat, ze $\mathbf{c}_i = e_i \forall i$. To ukážeme indukcí podle i. Víme, že $R_2R_1^{-1}$ je horní trojúhelníková, tedy každé \mathbf{c}_i musí mít kladný prvek na i-té pozici a zároveň všude výše musí mít nulu, aby byl kolmý ke všem předchozím (o kterých z IP víme, že jsou to jednotkové vektory). \square

Definice 1.15

Buď **V** komplexní VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle_{\mathbf{V}}$ a **W** komplexní VP s $\langle \cdot, \cdot \rangle_{\mathbf{W}}$. Pak lineární zobrazení $f: \mathbf{V} \to \mathbf{W}$ se nazývá unitární, pokud $\forall \mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbf{V} : \langle f(\mathbf{v}), f(\mathbf{w}) \rangle_{\mathbf{W}} = \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_{\mathbf{V}}$.

Tvrzení 1.17

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{W}$ lineární zobrazení, \mathbf{V} , \mathbf{W} komplexní VP se skalárním součinem, pak následující je ekvivalentní: 1) f je unitární, 2) $\forall \mathbf{u} \in \mathbf{V}: ||f(\mathbf{u})_{\mathbf{W}} = ||\mathbf{u}||_{\mathbf{V}}$ (f zachovává normu), 3) f zobrazí každou ortonormální posloupnost $(\mathbf{u}_1, \ldots, \mathbf{u}_k)$ na ortonormální posloupnost $(f(\mathbf{u}_1, \ldots, f(\mathbf{u}_k)))$, 4) f zobrazuje jednotkové vektory na jednotkové vektory.

Speciálně: každé unitární zobrazení je prosté.

 $D\mathring{u}kaz$

Ve skriptech. Dodatek plyne z 2) a f prosté \Leftrightarrow Ker $f = \{\mathbf{o}\}$. 1) \Longrightarrow 2) \Longrightarrow 4), 1) \Longrightarrow 3) \Longrightarrow 4) jednoduché. 4) \Longrightarrow 2): $\mathbf{o} \neq \mathbf{v} \in \mathbf{V}$, pak $\mathbf{v} = t\mathbf{u}$ pro $t = ||\mathbf{v}||_{\mathbf{V}}$, \mathbf{u} jednokový. $||f(\mathbf{v})||_{\mathbf{W}} = t \cdot ||f(\mathbf{u})||_{\mathbf{W}} = t = ||\mathbf{v}||_{\mathbf{V}}$.

2)
$$\implies$$
 1): Polarizační identity: $\Re \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle$, $\Im \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = \frac{1}{2}(...)$.

Poznámka

Unitární zobrazení může zobrazovat i do prostoru větší dimenze.

1.5 Přibližné řešení SLR metodou nejmenších čtverců

Definice 1.16

Vektor $\mathbf{c} \in \mathbb{C}^n$ je přibližné řešení SLR $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ metodou nejmenších čtverců, pokud

$$||A\mathbf{c} - \mathbf{b}|| = \min_{\mathbf{x} \in \mathbb{C}^n} ||A\mathbf{x} - \mathbf{b}||.$$

Důsledek

 \mathbf{c} je ortogonální projekce \mathbf{b} do Im A.

Poznámka

Používá se například, když chybou měření soustava nemá řešení, ale my víme, že řešení mít má.

Jmenuje se podle čtverců ve výpočtu normy.

Tvrzení 1.18

 \mathbf{c} je přibližné řešení $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ metodou nejmenších čtverců, právě když $A^*A\mathbf{x} = A^*\mathbf{b}$.

2 Lineární dynamické systémy, vlastní čísla a vlastní vektory

Definice 2.1 (Vlastní čísla a vlastní vektory)

Buď \mathbb{T} těleso, A čtvercová matice řádu n (tj. máme $f_a: \mathbb{T}^n \to \mathbb{T}^n$). $\lambda \in \mathbb{T}$ se nazývá vlastní číslo matice A, pokud $\exists \mathbf{v} \in T^n, \mathbf{v} \neq \mathbf{o}$ takový, že $A \cdot \mathbf{V} = \lambda \cdot \mathbf{v}$. Je-li $\lambda \in \mathbb{T}$ vlastní číslo matice A, pak $\mathbf{w} \in \mathbb{T}^n$ je vlastním vektorem příslušným k λ , pokud $A \cdot \mathbf{w} = \lambda \cdot \mathbf{w}$.

Definice 2.2 (Vlastní čísla a vlastní vektory)

Buď \mathbb{T} těleso, \mathbf{V} VP nad \mathbb{T} a $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor. $\lambda \in \mathbb{T}$ se nazývá vlastní číslo operátoru f, pokud $\exists \mathbf{v} \in \mathbf{V}, \mathbf{v} \neq \mathbf{o}$ takový, že $f(\mathbf{V}) = \lambda \cdot \mathbf{v}$. Je-li $\lambda \in \mathbb{T}$ vlastní číslo operátoru f, pak $\mathbf{w} \in \mathbf{V}$ je vlastním vektorem příslušným k λ , pokud $f(\mathbf{w}) = \lambda \cdot \mathbf{w}$.

Pozorování

A má vlastní číslo $0 \Leftrightarrow \operatorname{Ker} A \neq \{\mathbf{o}\} \Leftrightarrow (\operatorname{pro} \, \check{\operatorname{e}} \operatorname{tvercov} \check{e}) \, A$ je singulární $\Leftrightarrow \det A = 0$.

f má vlastní číslo $0 \Leftrightarrow \operatorname{Ker} f \neq \{\mathbf{o}\}.$

Navíc množina vlastních vektorů příslušných k 0 je přesně $\operatorname{Ker} A$ ($\operatorname{Ker} f$).

Pozorování

 $A \text{ má vlastní číslo } \lambda \Leftrightarrow \operatorname{Ker}(A - \lambda I_n) \neq \{\mathbf{o}\} \Leftrightarrow A - \lambda I_n \text{ singulární} \Leftrightarrow \det(A - \lambda I_n) = 0.$

f má vlastní číslo $\lambda \Leftrightarrow \operatorname{Ker}(f - \lambda \cdot \operatorname{id}_{\mathbf{V}}) \neq \{\mathbf{o}\}.$

Navíc množina M_{λ} vlastních vektorů A (resp. f) příslušných k λ je v tom případě rovna $\operatorname{Ker}(A - \lambda I_n)$ (resp. $\operatorname{Ker}(f - \lambda \cdot \operatorname{id}_{\mathbf{V}})$). Speciálně $M_{\lambda} \leq \mathbb{T}^n$ (resp. $M_{\lambda} \leq \mathbf{V}$).

Definice 2.3 (Charakteristický polynom)

Buď A čtvercová matice nad \mathbb{T} . Potom charakteristickým polynomem A rozumíme polynom v λ :

$$p_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n).$$

Tvrzení 2.1

Buď $A = (a_{ij})$ matice řadu n nad \mathbb{T} . A $p_A(\lambda)$ charakteristický polynom. Pak

- 1. $p_A(\lambda)$ je polynom stupně n.
- 2. Koeficient $u \lambda^n$ je roven $(-1)^n$.
- 3. Koeficient $u \lambda^{n-1}$ je roven $(-1)^{n-1} \cdot (a_{11} + \ldots + a_{nn})$ (tzv. stopa matice $\cdot (-1)^{n-1}$).
- 4. Absolutní člen je roven det A.

Definice 2.4 (Podobné matice)

Čtvercové matice X a Y jsou podobné, pokud $Y = RXR^{-1}$ pro R regulární.

Tvrzení 2.2

 $X, Y \ podobn\'e \implies p_X(\lambda) = p_Y(\lambda).$

Definice 2.5 (Diagonalizovatelný operátor)

 \mathbb{T} těleso, \mathbf{V} konečně generovaný vektorový prostor. $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor. Pak f je diagonalizovatelný, pokud \exists báze B prostoru \mathbf{V} taková, že $[f]_B^B$ je diagonální.

Poznámka (Značení)

$$\operatorname{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) := \begin{pmatrix} \lambda_1 & \dots & \\ & \lambda_2 & \dots & \\ & \vdots & \vdots & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{pmatrix}.$$

Tvrzení 2.3

 $Bud' f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na konečně generovaném $VP \mathbf{V}$ nad \mathbb{T} a bud' $B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n)$ nějaká báze. Pak:

$$[f]_B^B = \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \Leftrightarrow \forall i : \mathbf{v}_i \text{ je vlastní vektor příslušný } k \lambda_i.$$

Důsledek

Za stejných předpokladů: f diagonalizovatelný $\Leftrightarrow \mathbf{V}$ má bázi z vlastních vektorů f.

Definice 2.6 (Diagonalizovatelnost pro matice)

Buď \mathbb{T} těleso a A čtvercová matice řádu n nad \mathbb{T} . Pak A je diagonalizovatelná, pokud je $f_A: \mathbb{T}^n \to T^n$ diagonalizovatelný lineární operátor.

Dusledek

A je diagonalizovatelná $\Leftrightarrow \mathbb{T}^n$ má bázi z vlastních vektorů A.

Tvrzení 2.4

Buď $A \in \mathbb{T}^{n \times n}$. Pak následující tvrzení jsou ekvivalentní:

- 1. A je diagonalizovatelná.
- 2. \mathbb{T}^n má bázi z vlastních vektorů matice A.
- 3. A je podobná diagonální matici.

2.1 Lineární nezávislost vlastních vektorů

Věta 2.5

Buď \mathbb{T} těleso a $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na $VP \mathbf{V}$ nad \mathbb{T} . Je-li $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n)$ posloupnost vlastních vektorů f popořadě příslušných k vlastním číslům $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ a $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ jsou po dvou různá, pak je $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n)$ LN.

$D\mathring{u}kaz$

Indukcí podle n. n=1 je triviální $(\mathbf{v}_1 \neq 0)$. n>1: Uvažujme $a_1,\ldots,a_{n-1} \in \mathbb{T}$ taková, že $a_1\mathbf{v}_1+\ldots+a_n\mathbf{v}_n=\mathbf{o}$. $a_1f(\mathbf{v}_1)+\ldots+a_nf(\mathbf{v}_n)=0 \Leftrightarrow \lambda_1a_1\mathbf{v}_1+\ldots+\lambda_na_n\mathbf{v}_n=0$. Také můžeme původní rovnici vynásobit λ_n : $\lambda_na_1\mathbf{v}_1+\ldots+\lambda_na_n\mathbf{v}_n=0$. Následně můžeme odečíst tyto rovnice od sebe a dostaneme $(\lambda_1-\lambda_n)a_1\mathbf{v}_1+\ldots+(\lambda_{n-1}-\lambda_n)a_{n-1}\mathbf{v}_{n-1}=0$. Ale z IP $(\lambda_1-\lambda_n)a_1=\ldots=(\lambda_{n-1}-\lambda_n)a_{n-1}=0$. Ale vlastní čísla jsou po dvou různá, tedy $a_1=\ldots=a_{n-1}=0$.

Důsledek

Má-li lineární operátor $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ na prostoru dimenze n n po 2 různých vlastních čísel, pak je f diagonalizovatelný.

Má-li čtvercová matice A řádu n po 2 různých vlastních čísel, pak je A diagonalizovatelná.

2.2 Geometrická násobnost vlastních čísel

Definice 2.7 (Geometrická násobnost)

Buď A čtvercová matice řádu n nad \mathbb{T} , $\lambda \in \mathbb{T}$ vlastní číslo. Uvažujme podprostor

$$M_{\lambda} := \{ \mathbf{v} \in \mathbb{T}^n | A\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v} \} \leq \mathbb{T}^n.$$

Pak geometrickou násobností λ rozumíme dim M_{λ} .

Tvrzení 2.6

Máme-li lineární operátor $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ na konečně dimenzionálním vektorovém prostoru \mathbf{V} nad \mathbb{T} a máme-li vlastní číslo λ operátoru f, pak geometrická násobnost $\lambda \leq$ algebraická násobnost λ .

Tvrzení 2.7 (Pomocné tvrzení o determinantech)

Buď \mathbb{T} těleso, $1 \leq k < n$ a buď A matice blokově trojúhelníkovéůo tvaru, tj. $a_{ij} = 0$ pro $i > k \geq j$. Pak $\det A = (\det B) \cdot (\det D)$, kde B je prvních k sloupců a řádků, D je posledních n - k sloupců a řádků.

 $D\mathring{u}kaz$

Indukcí podle k: k=1: Rozvoj det A podle 1. sloupce nám dá chtěnou rovnost. k>1: taktéž vezmeme rozvoj podle prvního sloupce: det $A=a_{11}$ det $M_{11}-a_{21}$ det $M_{21}+\ldots$ M_{ij} jsou ale takové matice pro $k\leftarrow k-1$. Tedy je spočítáme: det $A=a_{11}(\det B_{11})(\det D)$ $a_{21}(\det B_{21})(\det D)+\ldots=(\det B)\cdot(\det D)$.

 $D\mathring{u}kaz$

Buď k geometrická násobnost vlastního čísla λ . Tj. dim $M_{\lambda} = k$, kde $M_{\lambda} = \{\mathbf{v} \in \mathbf{V} | f(v) = \lambda \mathbf{v}\} \le \mathbf{V}$. Vezmeme si bázi $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ prostoru M_{λ} a doplníme na bázi $B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n)$ prostoru \mathbf{V} . $A = [f]_B^B$ splňuje předpoklady předchozího tvrzení $(B = \operatorname{diag}(\lambda, \dots, \lambda))$. Tedy det $A - \mu \cdot I_n = (\lambda - \mu)^k \cdot \det D$. Tedy λ je minimálně k-násobným kořenem det $A - \mu \cdot I_n$, tedy má algebraickou násobnost \geq geometrické.

Věta 2.8

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na VP dimenze n nad \mathbb{T} . Pak následující tvrzení jsou ekvivalentní:

- 1. f je diagonalizovatelný.
- 2. f má n vlastních čísel včetně algebraických násobností a současně geometrická násobnost každého vlastního čísla je rovna jeho algebraické násobnosti.

 $D\mathring{u}kaz$

- 1) \Longrightarrow 2): f je diagonalizovatelný, tedy máme bázi $B=(\mathbf{v}_1,\ldots,\mathbf{v}_n)$ z vlastních vektorů. Řekněme, že $\mathbf{V}_1,\ldots,\mathbf{v}_{m_1}$ jsou vlastní vektory příslušné vlastnímu číslu $\lambda_1,\ldots,\mathbf{v}_{m_1+m_2+\ldots+m_{k-1}+1},\ldots,\mathbf{v}_{v_n}$ jsou vlastní vektory příslušné vlastnímu číslu λ_k . $\forall i\in[k]$: Geometrická násobnost i algebraická násobnost λ_i je $\geq m_i$. Na druhou stranu součet algebraických násobností je nejvýše n, tedy násobnosti λ_i jsou m_i .
- 2) \Longrightarrow 1): Buďte $\lambda_1,\ldots,\lambda_k$ po dvou různá vlastní čísla, m_i algebraická (tj. i geometrická) násobnost $\lambda_i=\dim M_{\lambda_i}$ a $n=m_1+\ldots+m_k$. Zvolme si bázi M_{λ_i} $B_i=(\mathbf{v}_1^i,\ldots,\mathbf{v}_{m_i}^i)$. Ukáže se, že $B=(\mathbf{v}_1^1,\ldots,\mathbf{v}_{m_k}^k)$ je báze \mathbf{V} . B má $n=\dim \mathbf{V}$ prvků, tedy stačí dokázat, že B je LN. Uvažujme $0=a_1^1\mathbf{v}_1^1+\ldots+a_{m_k}^k\mathbf{v}_{m_k}^k$. Součty násobků prvků jednotlivých prostorů M_{λ_i} jsou zase v M_{λ_i} , takže jsou (až na právě ty nulové) LN, protože jsou to vlastní vektory příslušné po dvou různým vlastním číslům. Tedy musí být všechny nulové, ale v jednotlivých M_{λ_i} byla $(\mathbf{v}_1^i,\ldots,\mathbf{v}_{m_i}^i)$ báze, tedy všechny koeficienty musí být nulové. \square

Poznámka

Dále se probírali lineární systémy v \mathbb{R}^2 . Viz přednáška.

2.3 Jordanův kanonický tvar

Definice 2.8 (Jordanova buňka)

Buď $\mathbb T$ těleso, $k \geq 1$ a $\lambda \in \mathbb T$. Pak Jordanovou buňkou řádu k příslušnou k prvku λ rozumíme matici:

$$J_{\lambda,k} = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & \dots & 0 \\ & \lambda & 1 & \dots & \\ & & \ddots & ddots & \\ & & & & 1 \\ 0 & & & & \lambda \end{pmatrix}.$$

Definice 2.9

Řekneme, že čtvercová matice J nad tělesem \mathbb{T} je v Jordanově kanonickém tvaru, pokud je

blokově diagonální a čtvercové bloky na diagonále jsou Jordanovy buňky. Tj.

$$J = \operatorname{diag}(J_{\lambda_1, k_1}, \dots, J_{\lambda_s, k_s}).$$

Definice 2.10 (Zobecnění diagonalizovatelnosti)

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na konečně generovaném VP nad \mathbb{T} . Řekneme, že existuje Jordanův kanonický tvar (operátoru f), pokud existuje báze B prostoru \mathbf{V} taková, že $[f]_B^B$ je v Jordanově tvaru.

Podobně je-li A čtvercová matice nad \mathbb{T} , pak A má Jordanův kanonický tvar, pokud pro f_A existuje Jordanův kanonický tvar.

Pozorování

A má jordanův kanonický tvar $\Leftrightarrow \exists$ matice v Jordanově tvaru, která je podobná matici A.

Tvrzení 2.9 (Mocnění matice v J. tvaru)

Buď \mathbb{T} těleso a $J = \operatorname{diag}(J_{\lambda_1,k_1},\ldots,J_{\lambda_s,k_s})$ matice v Jordanově tvaru.

Pozorování

 $J^n = \operatorname{diag}(J^m_{\lambda_1, k_1}, \dots, J^m_{\lambda_s, k_s}).$

Tvrzení 2.10 (Mocnění Jordanovy buňky příslušné k 0)

$$Pro \ m < k : J_{0,k}^m = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \text{diag} & \vdots \\ 0 \mid \mid 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}.$$

Pro $m \ge k$: $J_{0,k}^m = 0$.

Tvrzení 2.11 (Mocniny obecné Jordanovy buňky)

$$J_{\lambda,k}^{m} = (\lambda \cdot I_{k} + J_{0,k})^{m} \stackrel{Binomick\'{a} \ v\check{e}ta, \ komutativita \ I_{k}}{=} \sum_{i=0}^{m} \binom{m}{i} \lambda^{i} \cdot J_{0,k}^{m-i}.$$

Definice 2.11 (Jordanův řetízek, zobecněné vlastní vektory)

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na VP \mathbf{V} , buď λ vlastní číslo f a buď $(\mathbf{V}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ posloupnost vektorů. Řekneme, že $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ je Jordanův řetízek délky k příslušný vlastnímu číslu λ s počátkem \mathbf{v}_1 , pokud

$$\mathbf{v}_k \overset{f-\lambda \, \mathrm{id}}{\longrightarrow} \mathbf{v}_{k-1} \overset{f-\lambda \, \mathrm{id}}{\longrightarrow} \dots \overset{f-\lambda \, \mathrm{id}}{\longrightarrow} \mathbf{v}_1 \overset{f-\lambda \, \mathrm{id}}{\longrightarrow} \mathbf{o}.$$

Vektory $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$ se pak nazývají zobecněné vlastní vektory příslušné λ .

Tvrzení 2.12

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na konečně generovaném $VP \mathbf{V}$ s bází $B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ pak $[f]_B^B = J_{\lambda,k} \Leftrightarrow B$ je Jordanův řetízek délky k příslušný $k \lambda$ s počátkem ve \mathbf{v}_1 .

Tvrzení 2.13

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na konečně generovaném $VP \mathbf{V}$ a B báze \mathbf{V} , pak $[f]_B^B = \operatorname{diag}(J_{\lambda_1,k_1},\ldots,J_{\lambda_s,k_s})$, právě $když B = B_1 \ldots B_s$ je spojením Jordanových řetíz-ků B_1,\ldots,B_s , kde B_i je délky k_i a příslušný λ_i .

Dusledek

 $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ má Jordanův kanonický tvar právě tehdy, když existuje báze B prostoru \mathbf{V} , která je spojením Jordanových řetízků.

Věta 2.14

Buď \mathbb{T} těleso, $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na $VP \mathbf{V}$ nad \mathbb{T} . Buďte B_1, \ldots, B_s jordanovy řetízky popořadě délek k_1, \ldots, k_s příslušné vlastním číslům $\lambda_1, \ldots, \lambda_s$. Předpokládejme, že $\forall \lambda \in \{\lambda_1, \ldots, \lambda_s\}$ je posloupnost počátků těch B_i , které jsou příslušné λ , LN. Pak už je spojení $B_1 \ldots B_s$ LN.

$D\mathring{u}kaz$

Označme $B_i = (\mathbf{v}_1^i, \dots, \mathbf{v}_{k_i}^i), (f - \lambda_i \operatorname{id})(\mathbf{v}_j^i) = \mathbf{v}_{j-1}^i (\mathbf{v}_0^i := \mathbf{o} \text{ kvůli značení}).$ $B := B_1 \dots B_s$. Indukce podle délky B, tj. podle $k = k_1 + k_2 + \dots + k_s$. Případ k = 1: Máme nutně s = 1, $B = B_1 = (\mathbf{v}_1^1)$, z předpokladu $\mathbf{v}_1^1 \neq \mathbf{o}$, tedy B je LN.

Pro k>1: BÚNO $\lambda_1=\lambda_2=\ldots=\lambda_r,\,\forall i>r:\lambda_i\neq\lambda_1.$ Uvažujme lineární kombinaci $a_1^1\mathbf{v}_1^1+\ldots+a_n^{a_{k_s}^s}\mathbf{v}_{k_s}^s=\mathbf{o}.$ Na ní aplikujeme $f-\lambda_1\operatorname{id}_{\mathbf{v}}:\mathbf{V}\to\mathbf{V}.$ \mathbf{o} zobrazí na \mathbf{o} , prvních \mathbf{v}_1^i pro $i\leq r$ zobrazí také na \mathbf{o} a $\mathbf{v}_j^i,$ kde $i\leq r$ a 1< j, zobrazí na $\mathbf{v}_{j-1}^i.$ Ostatní \mathbf{v}_i^j zobrazí na $\lambda_i\mathbf{v}_j^i+\mathbf{v}_{j-1}^i-\lambda_1\mathbf{v}_j^i.$ Tedy dostaneme lineární kombinaci vektorů z řetízků, ale ubrali jsme vektor řetízků příslušících λ_1 , tedy můžeme použít IP.

Takto se můžeme zbavit všech členů, kromě: $a_1^1\mathbf{v}_1^1 + a_1^2\mathbf{v}_1^2 + \ldots + a_1^r\mathbf{v}_1^r + \ldots + a_1^s\mathbf{v}_1^s$. BÚNO shlukneme jednotlivá vlastní čísla. Stejně tak shlukneme vlastní vektory příslušící jednomu vlastnímu číslu, tedy $\mathbf{w}_k = a_1^i\mathbf{v}_1^i + \ldots$ jsou vlastní vektory příslušné po dvou různým vlastním číslům (nebo \mathbf{o}). Podle věty výše jsou takové vlastní vektory nezávislé, tedy \mathbf{o} . Tudíž $a_i^j = 0$.

Věta 2.15 (Kritérium existence jordanova kanonického tvaru)

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na prostoru dimenze n nad \mathbb{T} . Pak následující je ekvivalentní: 1. pro $f \exists$ Jordanův kanonický tvar a 2. f má $n = \dim \mathbf{V}$ vlastních čísel včetně algebraické násobnosti.

Důsledek

 $\mathbb{T} = \mathbb{C}$: Jordanův kanonický tvar vždy existuje (ze základní věty algebry).

3 Invariantní podprostory lineárního operátoru

Definice 3.1 (Invariantní podprostor)

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na vektorovém prostoru \mathbf{V} nad \mathbb{T} . Pak řekneme, že $\mathbf{W} \leq \mathbf{V}$ je invariantním podprostorem operátoru f, pokud $\forall \mathbf{v} \in \mathbf{W}: f(\mathbf{v}) \in \mathcal{W}$ (jinými slovy $f(\mathbf{W}) \subseteq \mathbf{W}$).

Například (Vždy invariantní podprostory) $\{\mathbf{o}\}, \mathbf{V}, \operatorname{Ker} f, \Im f, uvlastní vektor \implies \operatorname{LO} \{\mathbf{u}\}, (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k) \operatorname{Jordanův} řetízek \implies \operatorname{LO} \{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k\}.$

 $D\mathring{u}kaz$ \Longrightarrow viz přednáška. (Nebude u zkoušky?)

Pozorování

 $id_{\mathbf{V}}$, a dokonce $id_{\mathbf{V}} \cdot \lambda$ mají (V má při těchto zobrazení) všechny podprostory invariantní.

Tvrzení 3.1

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor a buďte $\mathbf{U}, \mathbf{W} \leq \mathbf{V}$ invariantní podprostory f. Pak i $\mathbf{U} + \mathbf{V}$ a $\mathbf{U} \cap \mathbf{W}$ jsou invariantní podprostory f.

 $D\mathring{u}kaz$

Pro $\mathbf{U} + \mathbf{W}$: každý vektoru z $\mathbf{U} + \mathbf{W}$ je tvaru $\mathbf{u} + \mathbf{v}$. Potom $f(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = f(\mathbf{u}) + f(\mathbf{v}) \in \mathbf{U} + \mathbf{W}$.

Pro $\mathbf{U} \cap \mathbf{W}$: Buď $\mathbf{v} \in \mathbf{U} \cap \mathbf{W}$, tj. $\mathbf{v} \in \mathbf{U} \wedge \mathbf{v} \in \mathbf{W} \implies f(\mathbf{V}) \in \mathbf{U}$, \mathbf{W} , tj. $f(\mathbf{v}) \in \mathbf{U} \cap \mathbf{W}$.

Důsledek

LO spojení (konečně mnoha) Jordanových řetízků f je vždy invariantní podprostor f.

Tvrzení 3.2

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor na konečně dimenzionálním $VP \mathbf{V}$ nad \mathbb{T} , buď $\mathbf{W} \leq \mathbf{V}$ invariantní podprostor a $g = f|_{\mathbf{W}}: \mathbf{W} \to \mathbf{W}$. Pak $p_g(\lambda)$ dělí $p_f(\lambda)$.

 $D\mathring{u}kaz$

Zvolíme bázi $C = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k)$ prostoru $\mathbf{W}.$ C rozšíříme na bázi $B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k, \mathbf{v}_{k+1}, \dots, \mathbf{v}_n)$ prostoru $\mathbf{V}.$ Uvažujme $G := [f]_B^B = ([f(\mathbf{v}_1)]_B|\dots|[f(\mathbf{v}_k)]_B|[f(\mathbf{v}_{k+1})]_B|\dots|[f(\mathbf{v}_n)]_B)$. Prvních k vektorů je z $[\mathbf{W}]_B$, tedy G je blokově horní trojúhelníková, přičemž levý horní blok je $A = [g]_C^C$. Tedy $p_f(\lambda) = \det(G - \lambda I_n) = \det(A = \lambda I_k) \cdot \det(F - \lambda I_{n-k}) = p_g(\lambda) \cdot \dots$ (Podle lemma o blokově trojúhelníkové matici. F je pravá dolní matice...)

Důsledek

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$, \mathbf{V} konečně generovaný, $n = \dim \mathbf{V}$. $\mathbf{W} \leq \mathbf{V}$ invariantní podprostor, $g = f_{\mathbf{W}}: \mathbf{W} \to \mathbf{W}$, $m = \dim \mathbf{W} (\leq n)$. Má-li f n vlastních čísel včetně algebraické násobnosti, pak g má m vlastních čísel včetně algebraické násobnosti.

Důkaz (Stručně)

Ekvivalentně dokazujeme: $p_f(\lambda)$ je součinem lineárních polynomů, tedy $p_g(\lambda)$ musí být také součinem lineárních polynomů (viz Algebra), jelikož dělí $p_f(\lambda)$.

Tvrzení 3.3

Buď \mathbf{V} VP a $\mathbf{W} \leq \mathbf{V}$ podprostor. Pak jsou-li $f, g: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ takové, že \mathbf{W} je invariantním podprostorem f: g, pak \mathbf{W} je invariantním podprostorem f+g. Je-li \mathbf{W} invariantním podprostorem $f: g \in \mathbb{T}$, pak \mathbf{W} je invariantním podprostorem f: g.

 $D\mathring{u}kaz$

 $(f+g)(\mathbf{w})=f(\mathbf{w})+g(\mathbf{w})\in \mathbf{W}$, tj. \mathbf{W} je invariantním podprostorem f+g. Druhá část je analogicky.

Důsledek

Buď $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor, $\lambda \in \mathbb{T}$ a $g = f - \lambda \cdot \mathrm{id}_{\mathbf{V}}$. Pak f a g mají stejnou množinu invariantních podprostorů.

Důkaz (Kritérium existence jordanova kanonického tvaru)

 \Leftarrow : (Nebude u zkoušky?) Položme $n=\dim \mathbf{V}$. Následuje indukce podle n: n=1 jasné, n>1: Vezměme $\lambda\in\mathbb{T}$ vlastní číslo f (z předpokladů druhé části věty existuje) a položme $g=f-\lambda\operatorname{id}_{\mathbf{V}}$. pak máme podprostory g (tedy i f): Ker g, dim Ker g=k>0, Im g, dim Im g=n-k=:m< n. $h:=f|_{\mathbf{W}}$ splňuje předpoklad, tedy podle IP má bázi vzniklou spojením Jordanových řetízků.

Máme tedy řetízky h příslušné nějakému vlastnímu číslu λ , řekněme, že jich je r. Po-

třebujeme doplnit vektory do k. Doplníme je tedy dalšími vlastními vektory. Pak vše jen dáme dohromady a ověříme, že je to báze.

4 Cayleyho-Hamiltonova věta

Poznámka

Buď **V** VP nad \mathbb{T} a $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor. Máme VP $Hom(\mathbf{V}, \mathbf{V})$ nad \mathbb{T} , jehož prvky jsou lineární operátory: $f, g \in Hom(\mathbf{V}, \mathbf{V}) \implies f + g: \mathbf{V} \to \mathbf{V}, \mathbf{v} \mapsto f(\mathbf{v}) + g(\mathbf{v})$ a $f \in Hom(\mathbf{V}, \mathbf{V}), t \in \mathbb{T} \implies tf: \mathbf{V} \to \mathbf{V}, \mathbf{v} \mapsto t \cdot f(\mathbf{v}), \mathbf{o}: \mathbf{V} \to \mathbf{V}, \mathbf{v} \mapsto \mathbf{o}$.

Je-li $g(x) = \sum c_i x^i$ polynom, definujeme operátor $g(f) = \sum c_i \cdot f^i : \mathbf{V} \to \mathbf{V}, \mathbf{v} \mapsto \sum c_i f^i(\mathbf{v}).$

Je-li dim $\mathbf{V} = n$, pak dim $Hom(\mathbf{V}, \mathbf{V}) = n^2$. (Zvolíme-li $B(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$ bázi \mathbf{V} , dostaneme izomofrismus: $Hom(\mathbf{V}, \mathbf{V}) \to \mathbb{T}^{n \times n}, f \mapsto [f]_B^B$).

Pozorování

Jsou-li g(x), h(x) polynomy nad $\mathbb{T}, f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ operátor a je-li $h(x) = g(x) \cdot r(x)$, pak $h(f) = g(f) \circ r(f)$ a $h(f), g(f), r(f) : \mathbf{V} \to \mathbf{V}$.

 $D\mathring{u}kaz$

 $g(x) = \sum c_i x^i$, $r(x) = d_j x^j$, c_i , $d_j \in \mathbb{T}$, potom $h(x) = g(x) \cdot r(x) = \sum_{k=0}^{d+l} (\sum_{i+j=k} c_i d_j) \cdot x^k$. Dosadí se h(f) a $g(f) \cdot r(f)$ a vyjdou stejné operátory.

Věta 4.1 (Cayleyho-Hamiltonova)

 \mathbb{T} je těleso, \mathbf{V} konečně generovaný VP nad \mathbb{T} a $f: \mathbf{V} \to \mathbf{V}$ lineární operátor. Pak

$$p_f(f) = 0.$$

 $D\mathring{u}kaz$

Budeme požadovat, aby p_f byl součinem lineárních polynomů, tj. $p_f(\lambda) = (\lambda_1 - \lambda)^{k_1} \cdot \dots \cdot (\lambda_r - \lambda)^{k_r}$, $k_i \in \mathbb{N}$, $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in \mathbb{T}$ (tj. aby měl f Jordanův kanonický tvar). V případě potřeby budeme pracovat nad rozkladovým tělesem, viz Algebra.

Buď B báze vzniklá spojením Jordanových řetízků, tj. $[f]_B^B = \operatorname{diag}(J_{\lambda_1,k_1},\ldots,J_{\lambda_r,k_r}),$ $p_f(\lambda) = (\lambda_1 - \lambda)^{k_1} \cdot \ldots \cdot (\lambda_r - \lambda)^{k_r}$. Všimněme si, že z mocnění Jordanových buněk plyne, že $(J_{\lambda_i,k_i} - \lambda_i \cdot I_{k_i})^{k_i} = 0_{k_i \times k_i}$, tedy $p_f(J_{\lambda_i,k_i}) = o_{k_i \times k_i}$. Tedy $[p_f(f)]_B^B = p_f([f_B^B]) = 0_{r \times r}$, jelikož mocnění a násobení blokově diagonální matice odpovídá mocnění a násobení bloků. \square

Poznámka

Dále se pokračovalo vysvětlováním LA v Googlu;)

5 Unitární diagonalizovatelnost

Definice 5.1

Buď $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ čtvercová komplexní matice řádu n. Pak A je unitárně diagonalizovatelná, pokud existuje ortonormální báze B prostoru \mathbb{C}^n taková, že $[f]_B^B = \operatorname{diag}(\lambda_1, \ldots, \lambda_n)$ je diagonální $(\lambda_1, \ldots, \lambda_n \in \mathbb{C}$ jsou vlastní čísla).

Definice 5.2

Buď $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ čtvercová reálná matice řádu n. Pak A je ortogonálně diagonalizovatelná, pokud existuje ortonormální báze B prostoru \mathbb{R}^n taková, že $[f]_B^B = \operatorname{diag}(\lambda_1, \ldots, \lambda_n)$ je diagonální $(\lambda_1, \ldots, \lambda_n \in \mathbb{R}$ jsou vlastní čísla).

Definice 5.3

Matice $X,Y\in\mathbb{C}^{n\times n}$ jsou unitárně podobné, pokud $\exists U$ unitární matice taková, že $Y=U^*XU(=U^{-1}XU).$

Definice 5.4

Matice $X,Y\in\mathbb{R}^{n\times n}$ jsou ortogonálně podobné, pokud $\exists U$ ortogonální matice taková, že $Y=U^*XU(=U^{-1}XU).$

Tvrzení 5.1

Buď $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$. Pak následující je ekvivalentní: 1. A je unitárně diagonalizovatelná. 2. \mathbb{C}^n má ortonormální bázi složenou z vlastních vektorů A. 3. A je unitárně podobná diagonální matici (v tom případě jsou na diagonále takové diagonální matice vlastní čísla A, včetně násobnosti).

 $D\mathring{u}kaz$

Cvičení / opakování.

Věta 5.2

Buď $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$. Pak NTJE: 1. A je unitárně diagonalizovatelná, 2. Platí současně, že A má n vlastních čísel včetně algebraické násobnosti (pro \mathbb{C} splněno automaticky), geometrická násobnost každého čísla je rovna algebraické a \forall dvojici různých vlastních čísel λ a μ , $\lambda \neq \mu$, platí, že $M_{\lambda} \perp M_{\mu}$.

 $1 \Longrightarrow 2$: První dvě vlastnosti plynou z dřívější věty o diagonalizovatelnosti. Navíc z této věty víme, že ortonormální báze B z vlastních vektorů A, kterou nám dává předpoklad 1, je tvaru $B = B_1 \ldots B_k$, kde B_i je (nutně ortonormální) báze $M_{\lambda_i}, \lambda_1, \ldots, \lambda_k$ jsou všechna po 2 různá vlastní čísla A. Navíc $B_i \perp B_j \forall i \neq j$, tj. $M_{\lambda_i} = \text{LO}\{B_i\} \perp \text{LO}\{B_j\} = M_{\lambda_i}$.

 $2 \Longrightarrow 1$: At $\lambda_1, \ldots, \lambda_k$ jsou všechna vlastní čísla A, po 2 různá. Zvolíme $\forall i$ ortonormální bázi B_i podprostoru M_{λ_i} , položíme $B = B_1 \ldots B_k \Longrightarrow B$ je ortonormální báze (je to báze ze zmiňované věty), $[f_A]_B^B$ je diagonální.

Pozorování

Buď $x \in \mathbb{C}^m, y \in \mathbb{C}^n, A \in \mathbb{C}^{m \times n}$. Pak platí $x \cdot (Ay) = (A^*x) \cdot y$. (· je skalární součin.)

Důkaz

$$x \cdot Ay = x^*(Ay) = (x^*A^{**})y = (A^*x)^*y = A^*x \cdot y.$$

6 Spektrální věty

Definice 6.1 (Normální matice)

 $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ je normální, pokud $A^*A = AA^*.$

Poznámka (Vlastnosti)

A normální, $t \in \mathbb{C} \implies t \cdot A$ normální, A^* normální.

Normální jsou matice: diagonální, Hermitovské, Antihermitovské, Unitární, ...

Tvrzení 6.1

Buď $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ a $\lambda \in \mathbb{C}$. Pak λ je vlastní číslo $A \Leftrightarrow \overline{\lambda}$ je vlastní číslo A^* .

 $D\mathring{u}kaz$

 λ je vlastní číslo $A \Leftrightarrow (A - \lambda I_n)$ není invertibilní $\Leftrightarrow (A - \lambda I_n)^* = A^* - \overline{\lambda} I_n$ není invertibilní $\Leftrightarrow \overline{\lambda}$ je vlastní číslo A^* .

Tvrzení 6.2

Buď A normální komplexní matice řádu n. Pak

1) $\forall t \in \mathbb{C} : A - t \cdot I_n \text{ je normální.}$

2) $\forall U \ unitární: UAU^* \ je \ normální.$

Tvrzení 6.3

Je-li A normální řádu n, pak $\forall \mathbf{v} \in \mathbb{C}^n : ||A \cdot \mathbf{v}|| = ||A^*\mathbf{v}||$.

 \Box Důkaz

$$||A\mathbf{v}||^2 = A\mathbf{v} \cdot A\mathbf{v} = (A\mathbf{v})^*(A\mathbf{v}) = \mathbf{v}^*A^*A\mathbf{v} = \mathbf{v}^*AA^*\mathbf{v} = (A^*\mathbf{v})^*(A^*\mathbf{v}) = A^*\mathbf{v} \cdot A^*\mathbf{v} = ||A^*\mathbf{v}||^2.$$

Poznámka

 $\forall \mathbf{v} \in \mathbb{C}^n : ||A \cdot \mathbf{v}|| = ||A^* \mathbf{v}||$ je ekvivalentní normalitě.

Tvrzení 6.4

Buď $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ normální, buď $\lambda \in \mathbb{C}$ a $\mathbf{v} \in \mathbb{C}^n$. Pak

$$A\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v} \Leftrightarrow A^* \mathbf{v} = \overline{\lambda} \mathbf{v}$$

čili množiny vlastních vektorů A a A* jsou stejné.

Důkaz

$$A\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v} \Leftrightarrow (A - \lambda I_n) \cdot \mathbf{v} = \mathbf{o} \Leftrightarrow ||(A - \lambda I_n) \cdot \mathbf{v}|| = 0 \Leftrightarrow ||(A - \lambda I_n)^* \mathbf{v}|| = 0 \Leftrightarrow (A - \lambda I_n)^* \mathbf{v} = \mathbf{o} \Leftrightarrow (A^* - \overline{\lambda} I_n) \mathbf{v} = \mathbf{o} \Leftrightarrow A^* \mathbf{v} = \overline{\lambda} \mathbf{v}.$$

Věta 6.5 (Spektrální věta pro normální matice)

Buď $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$. Pak A je normální $\Leftrightarrow A$ je unitárně diagonalizovatelná.

 \Leftarrow : Buď tedy $A=UDU^*,\,D$ diagonální. PakD je normální a A je normální podle tvrzení výše bod 2.

 \Longrightarrow : Důkaz indukcí podle n. n=1: A je diagonální a není co dokazovat. n>1: Buď $A\in\mathbb{C}^{n\times n}$ normální a λ vlastní číslo A a $\mathbf{o}\neq\mathbf{v}_1\in\mathbb{C}^n$ příslušný vlastní vektor. BÚNO $||\mathbf{v}_1||=1$, můžeme doplnit na ortonormální bázi $B=(\mathbf{v}_1,\mathbf{v}_2,\ldots,\mathbf{v}_n)$ prostoru \mathbb{C}^n . Označme $X=[f_A]_B^B$, tj. X je unitárně podobná A, speciálně normální. X má v prvním sloupci i řádku první prvek λ , jinak 0 (jelikož $\mathbf{v}_1\cdot A\mathbf{v}_i=A^*\mathbf{v}_1\cdot \mathbf{v}_i=\lambda(\mathbf{v}_1\cdot \mathbf{v}_i)=\lambda\cdot 0=0$). Tedy na její minor použijeme IP, tj. A je unitárně diagonalizovatelná.

6.1 Přehled spektrálních vět

Poznámka

V10.13: A normální $\Leftrightarrow A$ unitárně diagonalizovatelná.

V10.15: A Hermitovská \Leftrightarrow A unitárně diagonalizovatelná a vlastní čísla jsou reálná.

Důsl
10.16: A symetrická \Leftrightarrow A ortogonálně diagonalizovatelná.

V10.20: A pozitivně definitní $\Leftrightarrow A$ unitárně diagonalizovatelná a vlastní čísla jsou kladná reálná.

V10.20: A pozitivně semidefinitní $\Leftrightarrow A$ unitárně diagonalizovatelná a vlastní čísla jsou nezáporná reálná.

V10.23: A unitární \Leftrightarrow A unitárně diagonalizovatelná a $\forall \lambda$ vlastní číslo platí $|\lambda| = 1$.

Pozorování

Buď $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$ libovolná matice, pak $B = A^*A$ je vždy pozitivně semidefinitní.

Důkaz

 $\forall \mathbf{v} \in \mathbb{C}^n : \mathbf{v}^* B \mathbf{v} = ||A\mathbf{v}||^2 \ge 0.$

Tvrzení 6.6

Tvrdí to samé, co předchozí pozorování plus: Každá pozitivně semidefinitní matice $B \in \mathbb{C}^{n \times n}$ je tvaru $B = A^*A$ pro nějakou matici $A = \mathbb{C}^{n \times n}$. Je-li B pozitivně definitní, je nutně A regulární.

Víme ze spektrálních vět, že $B = UOU^*$, kde U je unitární, $D = \operatorname{diag}(\lambda_1, \ldots, \lambda_n)$. Označíme $\sqrt{D} := \operatorname{diag}(\sqrt{\lambda_1}, \ldots, \sqrt{\lambda_n})$. Pak $B = (U\sqrt{D}^*)(\sqrt{D}U^*) = A^*A$.

Je-li B pozitivně definitní, pak $\lambda_i>0$. Tj. D, \sqrt{D} jsou regulární, tím pádem je $A=\sqrt{D}U^*$ regulární.

Tvrzení 6.7

Ortogonální operátor $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ je vždy buď reflexe ($\det[f]_B^B = -1$ pro libovolnou bázi) nebo otočení ($\det[f]_B^B = 1$ pro libovolnou bázi).

 $D\mathring{u}kaz$

Je-li f_A ortogonální, je A ortogonální matice (speciálně je A unitární nad \mathbb{C}), tedy $A = U \cdot \operatorname{diag}(\lambda_1, \lambda_2) \cdot U^*$, U unitární, $|\lambda_1| = |\lambda_2| = 1$. Tedy buď $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$, potom λ_1, λ_2 mají různá znaménka, pak je to reflexe, když $\lambda_1 = \lambda_2$, pak je to otočení o 0 nebo π .

Nebo $\lambda_1 = \cos \varphi + i \sin \varphi$ a $\lambda_2 = \cos \varphi - i \sin \varphi$ a vlastní vektory \mathbf{v} a $\mathbf{v}_2 = \overline{\mathbf{v}}$. Vezmeme bázi $B = (\frac{1}{\sqrt{2}}(\mathbf{v} + \overline{\mathbf{v}}), \frac{i}{\sqrt{2}}(\mathbf{v} - \overline{\mathbf{v}}))$. Tato báze je ortonormální a $[f_A]_B^B$ je matice otočení. \square

Poznámka

 $V \mathbb{R}^3$ máme minimálně 1 reálný kořen, zbytek je jako v předchozím, tedy v \mathbb{R}^3 jsou to zase rotace a reflexe, tentokrát však i rotace s reflexí.

6.2 Singulární rozklad matice nad $\mathbb R$ nebo $\mathbb C$ (SVD)

Věta 6.8

Komplexní verze: Buď A komplexní matice typu $m \times n$ a hodnosti r. Pak existují ortonormální báze $B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n)$ prostoru \mathbb{C}^n a $C = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_m)$ prostoru \mathbb{C}^m a $\sigma_1, \dots, \sigma_r$ kladná reálná čísla taková, že

$$[f_A]_C^B = (\operatorname{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_r, 0, \dots, 0)|0).$$

Reálná verze: Buď A reálná matice typu $m \times n$ a hodnosti r. Pak existují ortonormální báze $B = (\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n)$ prostoru \mathbb{R}^n a $C = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_m)$ prostoru \mathbb{R}^m a $\sigma_1, \dots, \sigma_r$ kladná reálná čísla taková, že

$$[f_A]_C^B = (\operatorname{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_r, 0, \dots, 0)|0).$$

Maticové verze: Viz skripta.

Pozorování

Buď $f: \mathbb{C}^n \to \mathbb{C}^n$ lineární operátor a B ortonormální báze \mathbb{C}^n a C ortonormální báze \mathbb{C}^m . Uvažujme $f_{A^*}: \mathbb{C}^m \to \mathbb{C}^n$. Pak $[f_{A^*}]_B^C = ([f_A]_C^B)^*$.

$$A = [f_A]_K^K = [id]_K^C [f_A]_C^B [id]_B^K,$$

$$A^* = [f_{A^*}]_K^K = [id]_K^B [f_{A^*}]_C^C [id]_C^K.$$

Jelikož jsou báze ortogonální, tak matice přechodu jsou k sobě hermitovsky sdružené: $[f_A]_C^B = U^*AV$, $[f_{A^*}] = V^*A^*U = (U^*AV)^* = [f_A]_C^B$.

Definice 6.2

Buď $A \in 2C^{m \times n}$. Pak singulárními hodnotami matice A rozumíme druhé odmocniny vlastních čísel matice A^*A .

Důkaz (Věty výše)

Označme $\operatorname{diag}_{m\times n}(\sigma_1,\ldots,\sigma_r)=(\operatorname{diag}(\sigma_1,\ldots,\sigma_r,0,\ldots,0)|0).$ Uvažujme vlastní čísla $\lambda_1\geq \lambda_2\geq \ldots\geq \lambda_r>0=\lambda_{r+1}=\lambda_n$ matice A^*A řádu n. Za bázi $B=(\mathbf{v}_1,\ldots,\mathbf{v}_n)$ zvolíme ortonormální bázi vlastních vektorů A^*A , kde \mathbf{v}_i je příslušný λ_i . Tedy $[f_{A^*A}]_B^B=\operatorname{diag}(\lambda_1,\ldots,\lambda_r,0,\ldots,0).$

Pro $i \in [r]$ položíme $\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}$. Aby mohl platit závěr věty, musí být $\forall i \in [r] : A\mathbf{v}_i = \sigma_i \mathbf{u}_i$. Čili pro $i \in [r]$ položíme $\mathbf{u}_i = \frac{1}{\sigma_i} A\mathbf{v}_i$. Ověříme, že $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_r)$ je ortonormální:

$$\mathbf{u}_i \cdot \mathbf{u}_j = (\frac{1}{\sigma_i} A \mathbf{v}_i) \cdot (\frac{1}{\sigma_j} A \mathbf{v}_j) = \frac{1}{\sigma_i \sigma_j} (A \mathbf{v}_i \cdot A \mathbf{v}_j) = \frac{1}{\sigma_i \sigma_j} ((A^* A) \mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_j) = \frac{1}{\sigma_i \sigma_j} (\lambda_i \mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_j).$$

Jelikož B je ortogonální, tak výsledkem tohoto bude nula, pokud $i \neq j$, a $\frac{\lambda_i}{\sigma_i^2} = 1$, pokud i = j. Následně doplníme $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_r)$ na ortonormální bázi $C = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_m)$ prostoru \mathbb{C}^m . Tedy pro $i \leq r : f_A(\mathbf{v}_i) = \sigma_i \mathbf{u}_i$. Pro $i > r : [f_A(\mathbf{v}_i)]_C = 0$. Tedy $[f_A]_C^B = \operatorname{diag}_{m \times n}(\sigma_1, \dots, \sigma_r)$.

Pozorování

Je-li A normální, pak singulární hodnoty jsou $\sigma_i = |\mu_i|$, kde μ_1, \ldots, μ_r jsou nenulová vlastní čísla A. Je-li navíc A pozitivně definitní, pak jsou toto všechna vlastní čísla.

6.3 Aplikace SVD

Definice 6.3 (Spektrální norma matice)

Mějme $A \in \mathbb{C}^{m \times n}, f_A : \mathbb{C}^n \to \mathbb{C}^m$. Potom

$$||A|| := \max \left\{ \frac{||A\mathbf{x}||}{||\mathbf{x}||} |\mathbf{o} \neq \mathbf{x} \in \mathbb{C}^n \setminus \{\mathbf{o}\} \right\} = \max \left\{ ||A\mathbf{y}|| : \mathbf{y} \in \mathbb{C}^n, ||\mathbf{y}|| = 1 \right\}$$

se nazývá spektrální norma matice.

Tvrzení 6.9

Buď $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$ (nebo $\mathbb{R}^{m \times n}$). Pak $\forall \mathbf{o} \neq \mathbf{x} \in \mathbb{C}^n : ||A\mathbf{x}|| \leq \sigma_1 ||\mathbf{x}||$, kde σ_1 je největší singulární hodnota A, rovnost nastane přesně pro vlastní vektory \mathbf{x} matice A^*A příslušné σ_1^2 . Speciálně $||A|| = \sigma_1$.

 $D\mathring{u}kaz$

Buď $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$, položme $\mathbf{y} = \frac{\mathbf{x}}{||\mathbf{x}||}$, $[f_A]_C^B = \text{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_r)$, $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_r > 0$, B, C ortonormální. Pak

$$||A\mathbf{y}|| = ||[A]C^B \cdot [y]_B|| = ||\sigma_1 y_1 + \ldots + \sigma_r y_r|| \le ||\sigma_1 y_1 + \ldots + \sigma_1 y_r|| = \sigma_1 ||\mathbf{y}||.$$

27