Линейная алгерба 1 из 4

Примечание.  $\{x_i\}_{i=1}^k - \text{ЛЗ} \Leftrightarrow \{x_i\}_{i=1}^k$  обнуляет все базисные ПЛФ из  $\Lambda^K$  ( $C_n^k$  штук)

$$\sphericalangle C = \begin{bmatrix} \xi_1^1 & \xi_2^1 & \dots & x_n^1 \\ \xi_1^2 & \xi_2^2 & \dots & x_n^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \xi_1^n & \xi_2^n & \dots & x_n^n \end{bmatrix} \\
\det C = \det\{x_1 \dots x_n\} \stackrel{\triangle}{=} {}^{1 \dots n} F(x_1 \dots x_n) = \sum_{(i_1 \dots i_n)} (-1)^{[i_1 \dots i_n]} \xi_1^{i_1} \dots \xi_n^{i_n}$$

Определение. Рангом r матрицы  $A_{m \times n}$  называется порядок её наибольшего отличного от нуля минора.

Примечание. rank(A) rg(A) rang(A)  $\exists L^{i_1...i_r}_{j_1...j_r} \neq 0$ , но  $]\exists L^{i_1...i_{r+1}}_{j_1...j_{r+1}} \neq 0$ 

$$\triangleleft C = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{21} & \dots & c_{n1} \\ 0 & c_{22} & \dots & c_{n2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & c_{nn} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} c_{11} & c_{21} & \dots & c_{n1} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & c_{22} & \dots & c_{n2} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & c_{nn} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

1. 
$$L_1^1 = C_1 \Rightarrow rgA \ge 1$$

2. 
$$L_1^1 = C_1 C_{22} \neq 0 \Rightarrow rgA \geq 2$$

3. 
$$L_1^1 = C_1 C_{22} C_{33} \neq 0 \Rightarrow rgA \geq 3$$
  
:

4. 
$$L_{1...r}^{1...r+1} = \prod_{i=1}^{r} c_{ii} \neq 0 \Rightarrow rgA \geq r$$

5. 
$$L_{1\dots r}^{1\dots r+1}=0\Rightarrow rgA=r$$

$$\Rightarrow rgA \leq \min(m,n)$$

#### Теорема 1. О базисном миноре

- 1. Число ЛНЗ строк (столбцов) матрицы A равно её рангу
- 2. Любая строка (столбец) матрицы A может быть представлена в виде ЛК строк (столбцов), входящих в её минор наибольшего порядка, отличного от нуля (базисный минор)

Доказательство. 1. Следует из критерия ЛНЗ

2. Строки (столбцы), входящие в базисный минор, образуют максимальный ЛНЗ поднабор всех строк (столбцов) матрицы A.

M3137y2019 Лекция 2

#### Теорема 2. Крамера

$$\sphericalangle$$
 СЛАУ:  $\sum\limits_{j=1}^n a_{ij}\xi^j=b_i$ , такую что  $A=||a^i_j||^n_{i,j=1} \quad \det A \neq 0$ 

Тогда:

1. СЛАУ совместна и определена

2. 
$$\xi^{j} = \frac{\Delta_{j}}{\Delta}, \quad \Delta_{j} = (a_{1} \dots a_{j-1}, b, a_{j+1} \dots a_{n})$$

Доказательство. 1.  $\det A = \det\{a_1 \dots a_n\} \neq 0 \Rightarrow \{a_j\}_{j=1}^n - \text{ЛН3} \Rightarrow \text{базис } \mathbb{R}^n \ni b$ 

2. 
$$\triangle_j = \det\{a_1 \dots a_{j-1}, b, a_{j+1} \dots a_n\} = \det\{a_1 \dots a_{j-1}, \sum_{j=1}^n a_j \xi^j, a_{j+1} \dots a_n\} =$$
  
$$= \sum_{j=1}^n \xi^j \det\{a_1 \dots a_{j-1}, a_j, a_{j+1} \dots a_n\} = \xi^k \cdot \triangle$$

Теорема 3. Кронекера-Капелли

Доказательство. Тривиально.

# 1 Тензорная алгерба

# 1.1 Преобразование координат в X и $X^*$

Определение. Набор  $T=||t_j^i||$  образует матрицу, которая называется матрицей перехода от базиса  $\{e_j\}$  к базису  $\{\tilde{e}_k\}$ 

Примечание. 
$$\sphericalangle E = \begin{bmatrix} e_1 & e_2 & \dots & e_n \end{bmatrix}, \tilde{E} = \begin{bmatrix} \tilde{e}_1 & \tilde{e}_2 & \dots & \tilde{e}_n \end{bmatrix} \Rightarrow \tilde{E} = ET$$

**Пемма 1**. ] $\xi$  — координаты вектора x в базисе  $\{e_j\}$ 

 $| ilde{\xi}$  — координаты вектора x в базисе  $\{ ilde{e}_k\}$ 

Тогда 
$$\xi=T ilde{\xi}$$
 или  $ilde{\xi}=S ilde{\xi}, S=T^{-1}$ 

Доказательство. 
$$x = \sum_{k=1}^{n} \tilde{\xi}^{k} \tilde{e}_{k} = \sum_{k=1}^{n} \tilde{x}^{k} \sum_{j=1}^{n} t_{k}^{j} e_{j} = \sum_{j=1}^{n} (\sum_{k=1}^{n} \tilde{\xi}^{k} t_{k}^{j}) e_{j} = \sum_{j=1}^{n} \xi^{j} e_{j} \Rightarrow \xi = T\tilde{\xi}$$

**Пемма 2**. ] $\{f^l\}$  — базис  $X^*$ , сопряженный  $\{e_j\}$ , т.е.  $f^l(e_j)=\delta^l_j$ 

$$\{ ilde{f}^m\}$$
 — базис  $X^*$ , сопряженный  $\{ ilde{e}_k\}$ , т.е.  $ilde{f}^m( ilde{e}_k)=\delta^k_m$   $]F=\begin{bmatrix}f^1&f^2&\dots&f^n\end{bmatrix}^T,\quad ilde{F}=\begin{bmatrix} ilde{f}^1& ilde{f}^2&\dots& ilde{f}^n\end{bmatrix}^T$ 

Тогда 
$$F=T ilde{F}$$
 или  $f^l=\sum\limits_{m=1}^n t^l_m ilde{f}^m$ 

Доказательство. 
$$\sphericalangle(\tilde{f}^m, \tilde{e}_k) = \delta_k^m = (\tilde{f}^m, \sum\limits_{j=1}^n t_k^j e_j) = \sum\limits_{j=1}^n t_k^j (\tilde{f}^m, e_j) = \sum\limits_{j=1}^n t_k^j \sum\limits_{l=1}^n a_l^m (f^l, e_j) = \sum\limits_{j=1}^n t_k^j a_j^m$$
  $\Rightarrow \sum\limits_{j=1}^n a_j^m t_k^j = \delta_k^m$  или  $AT = I$  — единичная матрица  $\Rightarrow A = T^{-1}$ 

M3137y2019 Лекция 2

Линейная алгерба 3 из 4

Пемма 3. ]
$$\varphi$$
 — коэфф. ЛФ в  $\{e_j\}$  ] $\tilde{\varphi}$  — коэфф. ЛФ в  $\{\tilde{e}_k\}$   $\Rightarrow \tilde{\varphi} = \varphi T$ 

Доказательство.  $]g - \Lambda \Phi, \varphi_j = g(e_j)$   $\tilde{\varphi}_k = g(\tilde{e}_k)$ 

$$\varphi_k = g(\tilde{e}_k) = g\left(\sum_{j=1}^n t_k^j e_j\right) = \sum_{j=1}^n t_k^j g(e_j) = \sum_{j=1}^n t_k^j \varphi_j$$

$$\Rightarrow \tilde{\varphi} = \varphi T$$

Итого:

$$\tilde{E} = ET$$
  $\tilde{F} = T^{-1}F$   $\tilde{\xi} = T^{-1}\xi$   $\tilde{\varphi} = \varphi T$ 

**Определение**. Величины, которые преобразуются при замене базиса так же, как базисные векторы, называются ковариантными величинами.

Величины, которые преобразуются при замене базиса противоположным базисным векторам образом, называются контравариантными величинами.

*Примечание.*  $\xi$  — контрвариантная величина. Верхний индекс называется контравариантным, нижний — ковариантным.

$$\label{eq:weights} \begin{split} ]W &\in \Omega^p_q - \Pi \mathrm{JI}\Phi \; (p,q) \\ ]\{e_j\}_{j=1}^n - \mathrm{базис}\; X, \, \{f^k\}_{k=1}^n - \mathrm{базиc}\; X^* \end{split}$$

$$\Rightarrow \omega_{i_1\dots i_n}^{j_1\dots j_n} \stackrel{def}{=} W(e_{i_1}\dots e_{i_p}f^{j_1}\dots f^{j_q})$$

$$\{e_i\} \xrightarrow{T} \{\tilde{e}_k\} \quad \{f^l\} \xrightarrow{T^{-1}} \{\tilde{f}^m\}$$

Пусть в паре базисов  $\{\tilde{e}_k\}$  и  $\{\tilde{f}^m\}$  ПЛФ W имеет тензор  $\tilde{w}^{t_1\dots t_q}_{s_1\dots s_p}=W(\tilde{e}_{s_1}\dots \tilde{e}_{s_p},\tilde{f}^{t_1}\dots \tilde{f}^{t_q})=0$ 

**Определение**. 1. **Вектором** называется величина, преобразующаяся по контравариантному закону

- 2. Линейной формой называется величина, преобразующаяся по ковариантному закону
- 3. **Тензором** типа (p,q) называется величина, преобразующаяся p раз по ковариантному закону и q раз по контравариантному.

### 1.2 Операции с тензорами

1. w, v — тензоры типа (p, q). Тогда  $w + \alpha w$  — тензор (p, q)

Доказательство. Тривиально.

2. Транспонирование

$$t^{(st)}:\omega_{i_1\dots i_p}^{j_1\dots j_s\dots j_t\dots j_q}\mapsto\omega_{i_1\dots i_p}^{j_1\dots j_t\dots j_s\dots j_q}$$

Примечание. Транспонировать можно только по индексам одного типа

M3137y2019 Лекция 2

Линейная алгерба 4 из 4

Лемма 4. Транспонирование сохраняет тензорную природу величины.

3. Свертка:

$$\overset{k \wedge s^{j_1 \dots j_n}}{\omega} = \sum_{m=1}^n \omega^{j_1 \dots \rlap{/}{m} \dots j_q}_{i_1 \dots \rlap{/}{m} \dots i_p}$$

Примечание. Операцию свертки можно выполнять только по индексам разных типов

Лемма 5. Свертка сохраняет тензорную природу

Лемма 6.

$$\overset{l \wedge m}{k \wedge s} \overset{k \wedge s}{\underset{\omega}{l \wedge m}} \overset{k \wedge s}{\underset{\omega}{\sim}}$$

Доказательство. От перестановки мест слагаемых конечная сумма не меняется.

4. Тензорное произведение

$$\omega(p_1, q_1); v(p_2, q_2) \quad \omega \otimes v = a$$

$$w_{i_1\dots i_{p_1}}^{j_1\dots j_{q_1}}\cdot v_{i_{p_1+1}\dots i_{p_1+p_2}}^{j_{q_1+1}\dots j_{q_1+q_2}}=a_{i_1\dots i_{p_1+p_2}}^{j_1\dots j_{q_1+q_2}}$$

**Пемма 7**. Результат тензорного произведения является тензором типа  $(p_1 + p_2, q_1 + q_2)$ 

М3137у2019 Лекция 2