Содержание

1 Линейное пространство над произвольным полем. Ранг и база системы векторов.

Опр. *Множество V называется линейным пространством над полем $\mathbb{P}$, если V является аддитивной абелевой группой относительно операции сложения векторов, а операция умножения вектора на число обладает следующими свойствами:*

- $(\alpha\beta)v = \alpha(\beta v)$*;*
- $(\alpha + \beta)v = \alpha v + \beta v$*;*
- $\alpha(v + u) = \alpha v + \alpha u$*;*
- $1 * v = v$

Эти свойства выполняются для любых чисел $\alpha, \beta \in \mathbb{P}$ и любых векторов $u, v \in V$.

Опр. *Рангом системы векторов называется максимальное число линейно независимых векторов системы.*

Опр. *Базой системы векторов называется базис их линейной оболочки, состоящий из векторов системы.*

2 Изоморфизм линейных пространств.

Опр. *Гомоморфизмом двух линейных пространств V и W над одним полем $\mathbb{P}$ называется отображение $\varphi : V \to W$ такое, что $\varphi(\alpha v + \beta u) = \alpha\varphi(v) + \beta\varphi(u) \forall u, v \in V$. Если отображение φ взаимооднозначно (является биекцией), то оно называется изоморфизмом.*

Теорема. *Два линейных пространства над одним полем изоморфны тогда и только тогда, когда они имеют одинаковую размерность.*

Д-во. ($\Longrightarrow$) Пусть линейные пространства V и W над полем $\mathbb{P}$ изоморфны, и $\varphi : V \to W$. Рассмотрим базис V: $v_1, \ldots, v_n$. $\forall y \in W, y \neq \theta \exists x \in V, x \neq 0 : \varphi(x) = y$. Далее $\forall x \in V \, \exists \alpha_1, \ldots, \alpha_n \in \mathbb{P} : x = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_n v_n$, $y = \varphi(x) = \alpha_1\varphi(v_1) + \cdots + \alpha_n\varphi(v_n)$. Значит любой вектор из W линейно выражается через образы базисных векторов V. А так же образы этих векторов линейно независимы. Если бы существовала нетривиальная линейная комбинация этих векторов равная нулю, то $\theta = \beta_1\varphi(v_1) + \cdots + \beta_n\varphi(v_n) = \varphi(\beta_1 v_1 + \cdots + \beta_n v_n) = \varphi(0)$, получили что векторы $v_1, \ldots, v_n$ линейно зависимы - противоречие. Значит образ базисных векторов в V является базисом в W, а значит их количество совпадает и размерности линейных пространств равны.
($\Longleftarrow$) Пусть V, W - линейные пространства над полем $\mathbb{P}$ и $\dim V = \dim W = n$, $e_1, \ldots, e_n$ - базис V, $f_1, \ldots, f_n$ - базис W. Построим отображение $\varphi : V \to W$, поставим в соответствие каждому вектору $x = \sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i e_i$ вектор $y = \sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i f_i \in W$. В силу единственности разложения вектора по базису отображение φ. При этом φ - изоморфизм, так как координаты вектора обладают свойством линейности. $\square$

3 Сумма и пересечение линейных пространств.

Опр. *Непустое подмножество $L \subseteq V$ называется подпространством линейного пространства V, если оно само является линейным пространством относительно операций, действующих в V. Для этого необходимо и достаточно, чтобы результата этих операций над векторами из L оставался в L.*

Опр. *Сумма подпространств $L = L_1 + \cdots + L_s$ пространства V называется множество вида $L = \{x_1 + \cdots + x_s : x_1 \in L_1, \ldots, x_s \in L_s\}$, которое так же является подпространством V. Пересечением подпространств $L_1, \ldots, L_n$ пространства V называется множество $L = \{x : x \in L_1, \ldots, L_n\}$, которое так же является подпространством V.*

Теорема (Теорема Грассмана). *Пусть L и M - конечно мерные подпространства некоторого линейного пространства. Тогда* $\dim(L + M) = \dim L + \dim M - \dim(L \cap M)$.

Д-во. Рассмотрим базис $g_1, \ldots, g_r$ подпространства $L \cap M$ и дополним его до базисов L и M:

$$g_1, \ldots, g_r, p_1, \ldots, p_k(\text{базис}L) \quad g_1, \ldots, g_r, q_1, \ldots, q_m(\text{базис}M).$$

Заметим, что вектора $p_1, \ldots, p_k, q_1, \ldots, q_m$ линейное независимы, так как если бы они были линейно зависимы, то существовал бы вектор q_i, который выражается через $p_1, \ldots, p_k$, а значит принадлежит $L \cap M$ - противоречие.
Ясно, что $L + M$ является линейной оболочкой векторов $g_1, \ldots, g_r, p_1, \ldots, p_k, q_1, \ldots, q_m$ и остается лишь установить их линейную независимость. Пусть

$$\alpha_1 g_1 + \cdots + \alpha_r g_r + \beta_1 p_1 + \cdots + \beta_k p_k + \gamma_1 q_1 + \cdots + \gamma_m q_m = 0 \implies$$
$$z := \alpha_1 g_1 + \cdots + \alpha_r g_r + \beta_1 p_1 + \cdots + \beta_k p_k = -(\gamma_1 q_1 + \cdots + \gamma_m q_m) \in L \cap M$$

Будучи элементом из $L \cap M$, вектор z представляется в виде $z = \delta_1 g_1 + \cdots + \delta_r g_r \implies$

$$\delta_1 g_1 + \cdots + \delta_r g_r + \gamma_1 q_1 + \cdots + \gamma_m q_m = 0 \implies \delta_1 = \cdots = \delta_r = \gamma_1 = \cdots = \gamma_m = 0. \implies$$

$$z = 0 \implies \alpha_1 = \cdots = \alpha_r = \beta_1 = \cdots = \beta_k.$$

$\square$

4 Прямая сумма линейных пространств.

Опр. *Пусть L - сумма подпространств $L_1, \ldots, L_n$. Если для любого вектора $x \in L$ компоненты разложения $x_i \in L_i$ определены однозначно, то L называется прямой суммой подпространств $L_1, \ldots, L_n$. Обозначение: $L = L_1 \oplus \cdots \oplus L_n$.*

Теорема (Критерий прямой суммы). *Для подпространств $L_1, \ldots, L_k$ конечномерного пространства V следующие утверждения равносильны:*

1. *Сумма подпространств $L_1, \ldots, L_k$ - прямая;*

2. *Совокупность базисов подпространств $L_1, \dots, L_k$ линейно независима;*

3. *Совокупность базисов подпространств $L_1, \dots, L_k$ образует базис суммы $\sum\limits_{i=1}^{k} L_i$*

4. $\dim \sum\limits_{i=1}^{k} L_i = \sum\limits_{i=1}^{k} \dim L_i$*;*

5. *Существует вектор $a \in \sum\limits_{i=1}^{k} L_i$, для которого разложение по подпространствам $L_1, \dots, L_k$ единственно;*

6. *Произвольная система ненулевых векторов $a_1, ..., a_k$, взятых по одному из каждого подпространства L_i, $i = 1, \dots, k$, линейно независима;*

7. $L_1 \cap L_2 = \{\theta\}$ *(для $k = 2$).*

Д-во. ($1 \implies 2$) Пусть совокупность $e_1, \dots, e_m, f_1, \dots, f_s, \dots, g_1, \dots, g_s$ базисов подпространств $L_1, \dots, L_k$ линейно зависима и

$$\sum_{i=1}^{m} \alpha_i e_i + \sum_{i=1}^{s} \beta_i f_i + \dots + \sum_{i=1}^{t} \gamma_i g_i = \theta.$$

, где $\sum\limits_{i=1}^{m} \alpha_i^2 + \sum\limits_{i=1}^{s} \beta_i^2 + \dots + \sum\limits_{i=1}^{t} \gamma_i^2 \neq 0$. Положим

$$x_1 = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i e_i, \quad x_2 = \sum_{i=1}^{s} \beta_i f_i, \quad \dots, \quad x_k = \sum_{i=1}^{t} \gamma_i g_i.$$

Заметим, что $x_i \in L_i, i = 1, \dots, k$, причем среди $x_1, \dots, x_k$ существует $x_i \neq 0$. Тогда можно записать: $\theta = x_1 + \dots + x_i + \dots + x_n$. Получили второе разложение вектора θ по подпространствам $L_1, \dots, L_k$. Противоречие. Значит совокупность базисов линейно независима.
($2 \implies 3$) Утверждение очевидно если учесть, что сумма подпространств является линейной оболочкой объединения их базисов.
($3 \Leftrightarrow 4$) Эти утверждения отличаются только терминологией.
($3 \implies 1$) Пусть $e_1, \dots, e_m, f_1, \dots, f_s, \dots, g_1, \dots, g_s$ - совокупность базисов подпространств $L_1, \dots, L_k$. Тогда $\forall x \in V\ \exists! \alpha_1, \dots, \alpha_m, \beta_1, \dots, \beta_s, \dots, \gamma_1, \dots, \gamma_t$:

$$\sum_{i=1}^{m} \alpha_i e_i + \sum_{i=1}^{s} \beta_i f_i + \dots + \sum_{i=1}^{t} \gamma_i g_i = x$$

, где $\sum\limits_{i=1}^{m} \alpha_i^2 + \sum\limits_{i=1}^{s} \beta_i^2 + \dots + \sum\limits_{i=1}^{t} \gamma_i^2 \neq 0$. Положим

$$x_1 = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i e_i, \quad x_2 = \sum_{i=1}^{s} \beta_i f_i, \quad \dots, \quad x_k = \sum_{i=1}^{t} \gamma_i g_i.$$

Заметим, что $x_i \in L_i, i = 1, \ldots, k$. Получили, что каждый вектор имеет единственное разложение по подпространствам. Значит сумма $L_1, \ldots, L_k$ прямая.
($1 \implies 5$) Это очевидно.
($5 \implies 1$) Пусть $L_1 + \cdots + L_k$ - не прямая сумма. Тогда существует вектор b из этой суммы, для которого имеются два различных разложения. Вычитая эти разложения, получим нетривиальное разложение нулевого вектора. Если сложить его с разложением вектора a, то получиться еще одно разложение вектора a. Противоречие. Значит сумма $L_1 + \cdots + L_k$ прямая.
($1 \implies 6$) Пусть система векторов $a_1, \ldots, a_k$ линейно зависима. Тогда существуют числа $\alpha_1, \ldots, \alpha_k \in \mathbb{P}$, одновременно не равные нулю и такие, что $\alpha_1 a_1 + \cdots + \alpha_k a_k = \theta$. Это равенство дает второе разложение нулевого вектора, отличное от тривиального, что противоречит утверждению 1. ($6 \implies 1$) Пусть $L_1 + \cdots + L_k$ - не прямая сумма. Тогда существует вектор b, для которого существуют два разложения $b = b_1 + \cdots + b_k = b'_1 + \cdots + b_{k'}, b_i, b'_i \in L_i$, $i = 1, \ldots, k$. Вычитая одно из другого, получим, что $a_1 + \cdots + a_k = 0$, где $a_i = b_i - b'_i$, $a_i \in L_i$, $i = 1, \ldots, k$, причем хотя бы одно $a_j \neq \theta$. Пусть $a_{i_1}, \ldots, a_{i_m}$ - ненулевые вектора из $a_1, \ldots, a_k$. Система $a_{i_1}, \ldots, a_{i_m}$ - линейно зависима, а значит и любая система ненулевых векторов, взятых по одному из каждого L_i, $i = 1, \ldots, k$, содержащая эти векторы линейно зависима. Противоречие. Значит $L_1 + \cdots + L_k$ - прямая сумма.
($4 \Leftrightarrow 7$) Сразу следует из теоремы Грассмана. □

Теорема. *Линейное пространство является прямой суммой двух своих подпространств тогда и только тогда, когда:*

1. $\dim V = \dim L_1 + \dim L_2$;
2. $L_1 \cap L_2 = \{\theta\}$.

Д-во. ($\implies$) Сразу следует из критерия прямой суммы.
($\impliedby$) Из условия 2 следует, что $L_1 + L_2$ - прямая сумма. Положим, что $L = L_1 \oplus L_2$. Тогда $\dim L = \dim L_1 + \dim L_2 = \dim V$. Это означает, что $L = V$. □

5 Евклидово и унитарное пространство. Неравенство Коши-Буняковского.

Опр. *Пусть V - вещественное линейное пространство, на котором каждой упорядоченной паре векторов $x, y \in V$ поставлено в соответствие вещественное число (x, y) таким образом, что:*

- $(x, x) \geq 0 \, \forall x \in V$; $(x, x) = 0 \Leftrightarrow x = 0$;
- $(x, y) = (y, x) \, \forall x, y \in V$;
- $(x + y, z) = (x, z) + (y, z) \, \forall x, y, z \in V$;

- $(\alpha x, y) = \alpha(x, y) \, \forall \alpha \in \mathbb{R} \, \forall x, y \in V$.

Число (x, y) называется скалярным произведением векторов x, y. Вещественное линейное пространство со скалярным произведение называется евклидовым.

Опр. *Пусть V - комплексное линейное пространство, на котором каждой упорядоченной паре векторов $x, y \in V$ поставлено в соответствие комплексное число (x, y) таким образом, что:*

- $(x, x) \geq 0 \, \forall x \in V$; $(x, x) = 0 \Leftrightarrow x = 0$;
- $(x, y) = \overline{(y, x)} \, \forall x, y \in V$;
- $(x + y, z) = (x, z) + (y, z) \, \forall x, y, z \in V$;
- $(\alpha x, y) = \alpha(x, y) \, \forall \alpha \in \mathbb{C} \, \forall x, y \in V$.

Число (x, y) называется скалярным произведением векторов x, y. Комплексное линейное пространство со скалярным произведение называется унитарным.

Опр. *В произвольном евклидовом или унитарном пространстве величина $|x| := \sqrt{(x, x)}$ называется длиной вектора. Равенство достигается в том и только в том случае, когда векторы x и y линейно зависимы.*

Теорема (Неравенство Коши-Буняковского-Шварца)**.** *Скалярное произведение векторов и их длины связано неравенством $|(x, y)| \leq |x||y|$.*

Д-во. Случай $(x, y) = 0$ очевиден. В противном случае запишем $(x, y) = |(x, y)|\xi$, где $\xi = e^{i\phi}$, и рассмотрим функцию вещественного аргумента $F(t) = (x + t\xi y, x + t\xi y) = (x, x) + t\xi\overline{(x, y)} + t\bar{\xi}(x, y) + t^2\xi\bar{\xi}(y, y) = t^2|y|^2 + 2t|(x, y)| + |x|^2$. В силу свойств скалярного произведения $F(t) \geq 0$ при всех вещественных t. Значит $D \leq 0$, $D = |(x, y)|^2 - |x|^2|y|^2 \leq 0 \implies |(x, y)| \leq |x||y|$. Равенство означает, что $D = 0 \implies (x + t\xi y, x + t\xi y) = 0 \implies x + t\xi y = 0$. □

6 Скалярное произведение в ортонормированном базисе. Существование ортонормированного базиса.

Опр. *Система ненулевых векторов $x_1, \ldots, x_m$ называется ортогональной, если $(x_i, x_j) = 0$ при $i \neq j$. Ортогональная система, в которой длина каждого вектора равна 1, называется ортонормированной.*

Теорема. *Для любой линейно независимой системы векторов $a_1, \ldots, a_m$ существует ортогональная система $p_1, \ldots, p_m$ такая, что $L(p_1, \ldots, p_k) = L(a_1, \ldots, a_k)$, $1 \leq k \leq m$.*

Д-во. Положим, что $p_1 = a_1 \implies L(p_1) = L(a_1)$. Предположим, что уже постоена ортогональная система $p_1, \dots, p_{k-1}$ такая, что $L(p_1, \dots, p_i) = L(a_1, \dots, a_i)$ при $1 \le i \le k-1$. Тогда вектор

$$p_k = a_k - \sum_{i=1}^{k-1} \frac{(a_k, p_i)}{(p_i, p_i)} p_i.$$

будет ортогонален каждому из векторов $p_1, \dots, p_{k-1}$:

$$(p_k, p_j) = (a_k, p_j) - \left(\sum_{i=1}^{k-1} \frac{(a_k, p_i)}{(p_i, p_i)} p_i, p_j \right) = (a_k, p_j) - \frac{(a_k, p_j)}{(p_j, p_j)} (p_j, p_j) = 0.$$

Кроме того, $p_k \in L(p_1, \dots, p_{k-1}, a_k) = L(a_1, \dots, a_{k-1}, a_k)$ и $a_k \in L(p_1, \dots, p_{k-1}, p_k) \implies L(p_1, \dots, p_{k-1}, p_k) = L(a_1, \dots, a_{k-1}, a_k)$. □

Следствие. *Для любой линейно независимой системы $a_1, \dots, a_m$ существует ортонормированная система $q_1, \dots, q_m$ такая, что $L(q_1, \dots, q_k) = L(a_1, \dots, a_k)$, $1 \le k \le m$.*

Следствие. *В любом конечномерном пространстве со скалярным произведением существует ортонормированный базис.*

7 Изометрия.

Опр. *Два линейных пространства V_1 и V_2 со скалярным произведениями называются изометричными, если $\exists$ биективное отображение $\varphi : V_1 \to V_2$, которое сохраняет законы композиции и скалярное произведение, т.е.:*

- $\varphi(x + y) = \varphi(x) + \varphi(y) \, \forall x, y \in V_1$;
- $\alpha\varphi(x) = \varphi(\alpha x) \, \forall x \in V_1 \, \forall \alpha \in \mathbb{P}$;
- $(\varphi(x), \varphi(y)) = (x, y) \, \forall x, y \in V_1$.

Само отображение φ при этом называется изометрией.

Теорема. *Два пространства со скалярными произведениями изометричны тогда и только тогда, когда равны их размерности.*

Д-во. ($\implies$) Вытекает из изоморфизма изометричных пространств.
($\impliedby$) Пусть V_1 и V_2 - два линейных пространства со скалярными произведениями и $\dim V_1 = \dim V_2 = n$. $e_1, \dots, e_n$ - базис V_1, $e'_1, \dots, 2'_n$ - базис V_2. Построим отображение $\varphi : V_1 \to V_2$, сопоставив каждому вектору $x = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i e_i$ вектор $y = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i e'_i \implies$ отображение φ - линейных пространств V_1 и V_2. Оно сохраняет скалярное произведение, т.к. если $x = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i e_i$, $y = \sum\limits_{i=1}^{n} y_i e_i$, то $(x, y) = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i \overline{y_i} = (\varphi(x), \varphi(y))$. □

8 Матрица Грама. Критерий линейной независимости.

Теорема (теорема о перпендикуляре)**.** *Для любого вектора x в произвольном пространстве со скалярным произведением и любого конечномерного подпространства $L \subset V$ существуют и единственны перпендикуляр h и проекция z такие, что*

$$x = z + h,\ z \in L,\ h \perp L, \quad |x - z| = |h| \leq |x - y|\ \forall y \in L.$$

Д-во. Если $x \in L$, то полагаем $z = x$ и $h = 0$. Пусть $v_1, \dots, v_k$ - базис подпространства L. В случае $x \notin L$ система $v_1, \dots, v_k, x$ будет линейно независимой. Применив к ней процесс ортогонализации Грама-Шмидта, получим ортонормированную системы $q_1, \dots, q_k, q_{k+1}$ такую, что $L = L(q_1, \dots, q_k)$ и $x \in L(q_1, \dots, q_k, q_{k+1})$, а искомые проекция и перпендикуляр получаются из разложения $x = \alpha_1 q_1 + \dots + \alpha_k q_k + \alpha_{k+1} q_{k+1}$ очевидным образом: $z = \alpha_1 q_1 + \dots + \alpha_k q_k$, $h = \alpha_{k+1} q_{k+1}$.
Единственность: если $x = z + h = z' + h'$, где $z, z' \in L$ и $h, h' \perp L$, то $c := z - z' = h' - h \in L \cap L^{\perp} \implies v = 0$.
Наконец, для любого $y \in L$ находим $x - y = (z - y) + h$, и, согласно теореме Пифагора, $|x - y|^2 = |z - h|^2 + |h|^2 \geq |h|^2$. Равенство, очевидно, имеет место в том и только в том случае, когда $y = z$. □

Если $v_1, \dots, v_k$ - произвольный базис подпространства L, то ортогональная проекция $z = x_1 v_1 + \dots + x_k v_k$ вектора x на L однозначно определяется уравнением $x - z \perp L$. Для этого необходимо и достаточно, чтобы вектор $x - z$ был ортогонален каждому из векторов $v_1, \dots, v_k$:

$$\begin{cases} (v_1, v_1)x_1 + \dots + (v_k, v_1)x_k = (x, v_1) \Leftrightarrow (x - z, v_1) = 0 \\ (v_1, v_2)x_1 + \dots + (v_k, v_2)x_k = (x, v_2) \Leftrightarrow (x - z, v_2) = 0 \\ \dots \\ (v_1, v_k)x_1 + \dots + (v_k, v_k)x_k = (x, v_k) \Leftrightarrow (x - z, v_k) = 0 \end{cases}$$

Из теоремы о перпендикуляре следует, что эта система линейных алгебраических уравнений имеет и притом единственное решение, определяющее коэффициенты $x_1, \dots, x_k$.

Опр. *Матрицы $A = [a_{ij}]$ полученной нами системы линейны алгебраических уравнений имеет элементы $a_{ij} = (v_i, v_j)$. Матрица такого вида называется матрицей Грама системы векторов $v_1, \dots, v_k$.*

Теорема. *Для линейно независимой системы матрица Грама невырождена.*

Д-во. Сразу следует из теоремы о перпендикуляре, так как система должна иметь единственное решение. □

9 Ортогональное дополнение. Ортогональная сумма подпространств. Расстояние от вектора до подпространства.

Опр. *Вектор x называется ортогональным вектору y, если $(x, y) = 0$, и ортогональным множеству $L \neq \emptyset$, если он ортогонален каждому вектору множества L. Непустые множества M и L называются ортогональными, если $(x, y) = 0 \, \forall x \in L,\, y \in M$.*

Опр. *Пусть L - подпространство V. Множество $L^{\perp} = \{x \in V : x \perp L\}$ называется ортогональным дополнением к L.*

Теорема. *Ортогональное дополнение к подпространству является линейным подпространством.*

Д-во. Пусть $y_1, y_2 \in L^{\perp}$, тогда $(y_1, x) = (y_2, x) = 0 \, \forall x \in L$. Складывая эти равенства, получим, что $(y_1 + y_2, x) = 0 \, \forall y_1, y_2 \in L^{\perp}$, т.е. $y_1 + y_2 \in L^{\perp}$. Аналогично, если $(y, x) = 0 \, \forall x \in L$, то $(\alpha y, x) = 0 \, \forall y \in L \, \forall \alpha \in \mathbb{P} \implies \alpha y \in L^{\perp}$. Значит, $L^{\perp}$ - линейное подпространство. □

Теорема. *Если L - линейное подпространство V, то $E = L \oplus L^{\perp}$.*

Д-во. Если L - тривиальное подпространство, то утверждение очевидно. Пусть L - нетривиальное подпространство. Возьмем $e_1, \ldots, e_k$ - ортонормированный базис L, $e_{k+1}, \ldots, e_n$ - ортонормированный базис $L^{\perp}$. Система векторов $e_1, \ldots, e_n$ ортонормирована и, следовательно, линейно независима. Покажем, что $e_1, \ldots, e_n$ образует базис в V. Пусть это не так. Тогда $\exists f \in V : e_1, \ldots, e_n, f$ - линейно независимая система. Применим к ней процесс ортогонализации, получим систему $e_1, \ldots, e_n, e_{n+1}$. e_{n+1} ортогонален $e_1, \ldots, e_k \implies e_{n+1} \in L$. С другой стороны, e_{n+1} ортогонален $e_{k+1}, \ldots, e_n \implies e_{n+1} \in L^{\perp}$. Значит $e_{n+1} = 0$, а значит f выражается через $e_1, \ldots, e_n$ и система была линейно зависимой. Противоречие. Значит $e_1, \ldots, e_n$ - базис. Получили, что $\dim L + \dim L^{\perp} = \dim V$, и, поскольку, $L \cap L^{\perp} = \{\emptyset\}$, то $E = L \oplus L^{\perp}$. □

Теорема. *Расстояние между вектором f и линейным подпространством L в евклидовом (унитарном) пространстве равно длине перпендикуляра из вектора f на L.*

Д-во. Пусть $f = g + h$, где $g \in L$, $h \in L^{\perp}$, и y - произвольный вектор из L. Тогда $\rho(f, y) = |f - y| = |(g + h) - y| = |h + (g - y)| = \sqrt{(h + (g - y), h + (g - y))} = \sqrt{(h, h) + (g - y, g - y)} = \sqrt{|h|^2 + |g - y|^2} \geq |h| \, \forall y \in L$ и $\rho(f, y) = |h|$, если $y = g$. Это означает, что $|h| = \inf\limits_{y \in L} \rho(f, y) = \rho(f, L)$. □

10 Ортонормированный базис и унитарные (ортогональные) матрицы.

(определение ортонормированности и теорема о существовании ортогонального базиса из 6 вопроса)

Рассмотрим комплексную матрицу $Q = [q_1, \dots, q_n]$ порядка n и предположим, что ее столбцы $q_1, \dots, q_n$ ортонормированы относительно естественного скалярного произведения пространства $\mathbb{C}^n$. Тогда имеет место равенство:

$$(q_i, q_j) = q_j^* q_i = \delta_{ij} \Leftrightarrow Q^* Q = I.$$

Здесь используется символ Кронекера: $\delta_{ij} = 1$ при $i = j$ и $\delta_{ij} = 0$ при $i \neq j$.

Опр. *Квадратная комплексная матрица Q называется унитарной, если $Q^*Q = I$. Как видим, свойство унитарности матрицы равносильно ортонормированности ее системы столбцов относительно естественного скалярного произведения. Вещественная унитарная матрица называется ортогональной.*

11 Процесс ортогонализации Грама-Шмидта. QR-разложение матрицы.

Теорема. *Для любой линейно независимой системы векторов $a_1, \dots, a_m$ существует ортогональная система $p_1, \dots, p_m$ такая, что $L(p_1, \dots, p_k) = L(a_1, \dots, a_k)$, $1 \leq k \leq m$.*

Д-во. Положим, что $p_1 = a_1 \implies L(p_1) = L(a_1)$. Предположим, что уже постоена ортогональная система $p_1, \dots, p_{k-1}$ такая, что $L(p_1, \dots, p_i) = L(a_1, \dots, a_i)$ при $1 \leq i \leq k-1$. Тогда вектор

$$p_k = a_k - \sum_{i=1}^{k-1} \frac{(a_k, p_i)}{(p_i, p_i)} p_i.$$

будет ортогонален каждому из векторов $p_1, \dots, p_{k-1}$:

$$(p_k, p_j) = (a_k, p_j) - \left(\sum_{i=1}^{k-1} \frac{(a_k, p_i)}{(p_i, p_i)} p_i, p_j \right) = (a_k, p_j) - \frac{(a_k, p_j)}{(p_j, p_j)} (p_j, p_j) = 0.$$

Кроме того, $p_k \in L(p_1, \dots, p_{k-1}, a_k) = L(a_1, \dots, a_{k-1}, a_k)$ и $a_k \in L(p_1, \dots, p_{k-1}, p_k) \implies L(p_1, \dots, p_{k-1}, p_k) = L(a_1, \dots, a_{k-1}, a_k)$. □

Теорема об ортогонализации содержит, по существу, следующий алгоритм построения ортонормированной системы $q_1, \dots, q_m$ в линейной оболочке заданной линейно независимой системы $a_1, \dots, a_m$:

$$p_k := a_k - \sum_{i=1}^{k-1} (a_k, q_i) q_i, \quad q_k := \frac{p_k}{|p_k|}, \ k = 1, 2, \dots, m.$$

Этот алгоритм называется процессом ортогонализации Грама-Шмидта.

Пусть матрица A имеет линейно независимые столбцы $a_1, \ldots, a_m$, а процесс ортогонализации ее столбцов относительно естественного скалярного произведения дает ортонормированные столбцы $q_1, \ldots, q_m$. Процесс ортогоналиации устроен таким образом, что a_k есть линейная комбинация столбцов $q_1, \ldots, q_k$:

$$a_k = \sum_{i=1}^{k} r_{ik} q_i \Leftrightarrow A = QR,\ Q = [q_1, \ldots, q_m],\ R = \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & \ldots & r_{1m} \\ & r_{22} & \ldots & r_{2m} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & r_{mm} \end{bmatrix}.$$

Опр. *Разложение $A = QR$, где Q имеет ортонормированные столбцы, а R - верхняя треугольная матрица, называется QR-разложением матрицы A. Таким образом, для любой прямоугольной матрицы с линейно независимыми столбцами существует QR-разложение.*

Теорема (Теорема о QR-разложении)**.** *Любая квадратная комплексная матрица представима в виде произведения унитарной и верхней треугольной матрицы.*

Д-во. Любая квадратная матрица A является пределом последовательности невырожденных матриц $A_k = A - \alpha_k I$, так как заведомо имеется последовательность чисел $\alpha_k \to 0$, отличных от собственных значений матрицы A. Для каждой невырожденной матрицы A_k, как мы уже знаем, существует QR-разложение: $A_k = Q_k R_k$. Последовательность Q_k принадлежит компактному множеству матриц, поэтому из нее можно выделить сходящуюся подпоследовательность $Q_{k_l} \to Q$. Матрица Q будет, конечно, унитарной, а придел последовательности $R_{k_l} = Q_{k_l}^* A_{k_l} \to Q^* A$ является, очевидно, верхней треугольной матрицей. □

12 Линейное аффинное многообразие в линейном пространстве. Гиперплоскость в евклидовом и унитарном пространстве.

Опр. *Множество точек, координаты которых удовлетворяют системе линейных алгебраических уравнений $Ax = b$, называется линейным многообразием. Из теории систем линейных алгебраических уравнений знаем, что непустое линейное многообразие имеет вид $M = x^{(0)} + L$, где L - множество решений системы $Ax = 0$, а $x^{(0)}$ - произвольное решение системы $Ax = b$.*

Опр. *Пусть $H = x_0 + L$ - линейное многообразие в евклидовом (унитарном) пространстве. Вектор $a \in H$, ортогональный L, называется нормальным вектором линейного многообразия H.*

Теорема. *Для любого линейного многообразия в евклидовом (унитарном) пространстве существует, и при том единственный, нормальный вектор.*

Д-во. Рассмотрим линейное многообразие $H = x_o + L$. Все векторы из H, ортогональные к L, находятся в $H \cap L^{\perp}$, но это пересечение состоит ровно из одного вектора a, т.к. $L^{\perp}$ - дополнительное пространство к L. Этот вектор a и будет единственным нормальным вектором для H. $\square$

Теорема. *Нормальный вектор линейного многообразия совпадает с перпендикуляром, опущенным из любого вектора линейного многообразия на направляющее подпространство.*

Д-во. Пусть a - нормальный вектор линейного многообразия $H = x_0 + L$, тогда $H = a + L$. Следовательно, любой вектор $f \in H$ может быть представлен в виде $f = a + g$, $g \in L$. Так как $a \perp L$, то это разложение совпадает с разложением вектора f на ортогональную проекцию g и высоту a. $\square$

Уравнение гиперплоскости. Пусть $H = x_0 + L$ - гиперплоскость в V, т.е. $\dim L = \dim V - 1$. Тогда $L^{\perp}$ - одномерное подпространство и его базис состоит из одного вектора a. Вектор $x \in H$ тогда и только тогда, когда разность $x - x_0 \in L$, т.е. когда $(x - x_0, a) = 0$ $(*)$. Таким образом уравнению $(*)$ удовлетворяют все векторы x гиперплоскости H, и только они.

13 Линейные операторы. Определение, основные свойства, примеры. Теорема о существовании и единственности оператора по заданным образам базисных векторов.

Опр. *Пусть V и W - произвольные линейные пространства над одним и тем же полем $\mathbb{P}$. Отображение $A : V \to W$ со свойством*

$$A(\alpha x + \beta y) = \alpha A(x) + \beta A(y) \quad \forall \alpha, \beta \in \mathbb{P} \quad \forall x, y \in V, .$$

называется линейны оператором из V в W.

Основные свойства линейного оператора.

1. Линейный оператор переводит нулевой вектор в нулевой вектор, т.к. $A\theta_1 = A(0x) = 0Ax = \theta_2$ (здесь θ_1, θ_2 - нулевые векторы в V и W соответственно).

2. Линейный оператор сохраняет линейные комбинации, т.е. переводит линейную комбинацию векторов в линейную комбинацию образов с теми же коэффициентами: $A \sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i x_i = \sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i A x_i$.

3. Линейный оператор сохраняет линейную зависимость, т.е. переводит линейно зависимую систему векторов в линейно зависимую.

Примеры.

1. Пусть M_n - пространство вещественных многочленов степени не выше n. Отображение $D : M_n \to M_n$, определенное правилом $Dp(t) = p'(t)$, является линейным оператором и называется оператором дифференцирования.

2. Пусть $V = L_1 \oplus L_2$. Отображение $P : V \to V$, определенное правилом $Px = x_1$ для вектора $x \in V$ с разложением $x = x_1 + x_2$, где $x_1 \in L_1$, $x_2 \in L_2$, является линейным и называется оператором проектирования пространства V на L_1 параллельно L_2.

3. Отображение $O : V \to W$, которое каждый вектор $x \in V$ переводит в нулевой вектор $\theta \in W$, является линейным и называется нулевым оператором.

Теорема. *Пусть $e_1, \dots, e_n$ - базис пространства V, а $g_1, \dots, g_n$ - произвольные векторы пространств W. Тогда существует единственный линейный оператор $A \in L(V, W)$, который переводит векторы $e_1, \dots, e_n$ в векторы $g_1, \dots, g_n$ соответственно.*

Д-во. Построим искомый линейный оператор, положив для каждого вектора $x = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i e_i \in V$:

$$Ax = \sum_{i=1}^{n} x_i g_i.$$

Из единственности разложения вектора x по базисным векторам следует, что данное правило однозначно определяет образ вектора x, при этом, легко проверить, что $Ae_i = g_i$, $i = 1, \dots, n$. Линейность построенного оператора вытекает из линейности координат. Оператор A единственен, т.к. если B - любой другой линейный оператор, переводящий векторы $e_1, \dots, e_n$ в $g_1, \dots, g_n$, то

$$Bx = B\left(\sum_{i=1}^{n} x_i e_i\right) = \sum_{i=1}^{n} x_i B e_i = \sum_{i=1}^{n} x_i g_i = Ax, \quad \forall x \in V.$$

Следовательно, $A = B$. □

14 Матрицы линейных операторов. Взаимно-однозначные соответствия между линейными операторами и матрицами.

Пусть $e = (e_1, \dots, e_n)$ и $f = (f_1, \dots, f_n)$ - базисы пространств V и W. Линейный оператор $A \in L(V, W)$ однозначно определяется заданием векторов $Ae_1, \dots, Ae_n$. В свою очередь векторы Ae_i, $i = 1, \dots, n$, однозначно определяются своими координатами в базисе f, т.е. коэффициентами разложений

$$\begin{cases} Ae_1 = a_{11} f_1 + a_{21} f_2 + \dots + a_{m1} f_m, \\ Ae_2 = a_{12} f_1 + a_{22} f_2 + \dots + a_{m2} f_m, \\ \dots \\ Ae_n = a_{1n} f_1 + a_{2n} f_2 + \dots + a_{mn} f_n. \end{cases}$$

Опр. *Матрица*

$$A_{fe} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

называется матрицей оператора A в паре базисов e и f.

Теорема. *Пусть $\dim V = n$, $\dim W = m$. Тогда существует взаимно однозначное соответствие между линейными операторами из $L(V, W)$ и матрицами из $\mathbb{P}^{m \times n}$.*

Д-во. Построим это соответствие. Зафиксируем базисы $e = (e_1, \dots, e_n)$ и $f = (f_1, \dots, f_m)$ пространств V и W. Поставим в соответствие каждому линейному оператору $A \in L(V, W)$ его матрицу A_{fe} в паре базисов e и f. Очевидно, что матрица $A_{fe} \in \mathbb{P}^{m \times n}$ определена однозначно. Докажем биективность построенного таким образом отображения. Действительно, оно:

1. Сюръективно, т.к. любая матрица $B = [b_{ij}] \in \mathbb{P}^{m \times n}$ является матрицей линейного оператора из $L(V, W)$, переводящая векторы e_j в $\sum\limits_{i=1}^{m} b_{ij} f_i$, $j = 1, \dots, n$.
2. Инъективно, т.к. различные операторы из $L(V, W)$ не совпадают на базисных векторах и, значит, имеют разные матрицы.

$\square$

15 Линейное пространство линейных операторов и его связь с пространством матриц.

Опр. *Суммой линейных операторов $A, B \in L(V, W)$ называется отображение $C : V \to W$, выполняемое по правилу $Cx = Ax + Bx$, $\forall x \in V$. Произведением линейного оператора $A \in L(V, W)$ на число $\alpha \in \mathbb{P}$ называется отображение $C : V \to W$, выполняемое по правилу $Cx = \alpha Ax$.*

Теорема. *Для любых операторов $A, B \in L(V, W)$ и любого числа $\alpha \in \mathbb{P}$:$A + B \in L(V, W)$, $\alpha A \in L(V, W)$.*

Д-во. Для любых $x, y \in V$:$(A + B)(x + y) = A(x + y) + B(x + y) = (A + B)x + (A + B)y$, $(A + B)(\lambda x) = \lambda((A + B)x) \implies A + B \in L(V, W)$.
$(\alpha A)(x + y) = \alpha(A(x + y)) = \alpha(Ax + Ay) = \alpha Ax + \alpha Ay$, $(\alpha A)(\lambda x) = \alpha(A \lambda x) = \alpha \lambda Ax = \lambda(\alpha A)x \implies \alpha A \in L(V, W)$. $\square$

Теорема. *Множество $L(V, W)$ является линейным пространством над полем $\mathbb{P}$ относительно введенных выше операций.*

Д-во. Легко проверить, что это множество является аддитивной абелевой группой с нейтральным элементом - нулевым отображением и противоположным к элементу A - отображение $(-A) \in L(V, W)$, выполняемое по правилу $(-A)x = -Ax$. Аксиому умножения так же легко проверяются. □

Теорема. *Если* $\dim V = n$, $\dim W = m$, *то линейное пространство* $L(V, W)$ *изоморфно пространству матриц* $\mathbb{P}^{m \times n}$.

Д-во. Зафиксируем базисы e и f пространств V и W. Построим отображение $\varphi : L(V, W) \to \mathbb{P}^{m \times n}$, положив $\varphi(A) = A_{fe}$. Это отображение биективно. Покажем, что оно сохраняет операцию, т.е. что

$$(A + B)_{fe} = A_{fe} + B_{fe}, \quad (\alpha A)_{fe} = \alpha A_{fe}.$$

Пусть $A_{fe} = [a_{ij}]$, $B_{fe} = [b_{ij}]$. Тогда, $Ae_j = \sum\limits_{i=1}^{m} a_{ij} f_i$, $Be_j = \sum\limits_{i=1}^{m} b_{ij} f_i$, поэтому $(A + B)e_j = \sum\limits_{i=1}^{m} (a_{ij} + b_{ij}) f_i = Ae_j + Be_j$. Получили, что $(A+B)_{fe} = A_{fe} + B_{fe}$. Аналогично проверяется второе соотношение. □

16 Матрица линейного оператора. Связь между координатами вектора и его образа.

(определение матрицы линейного оператора из вопроса 14)

Теорема. *Если* $y = Ax$, *то* $y_f = A_{fe} x_e$.

Д-во. Пусть $x = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i e_i$, $y = \sum\limits_{i=1}^{m} y_i f_i$ и $A_{fe} = [a_{ij}]$. Утверждение теоремы равносильно соотношениям: $y_i = \sum\limits_{j=1}^{n} a_{ij} x_j$ $(*)$, $j = 1, \ldots, m$. Имеем $y = Ax = A\left(\sum\limits_{j=1}^{n} x_j e_j\right) = \sum\limits_{j=1}^{n} x_j A e_j = \sum\limits_{j=1}^{n} x_j \sum\limits_{i=1}^{m} a_{ij} f_i = \sum\limits_{i=1}^{m} \left(\sum\limits_{j=1}^{n} a_{ij} x_j\right) f_i$. Из единственности разложения вектора y по базису f следует соотношение $(*)$. □

17 Матрицы линейного оператора в различных базисах.

(определение матрицы линейного оператора из вопроса 14)

Пусть e и $t = C_{et}^{-1} e$ - два базиса пространства V с матрицей перехода C_{et}, а f и $s = D_{fs}^{-1} f$ - два базиса пространства W с матрицей перехода D_{fs}. Одному и тому же линейному оператору $A \in L(V, W)$ в паре базисов e и f соответствует матрица A_{ef}, а в паре базисов t и s - матрица A_{st}.

Теорема. *Матрицы* A_{fe} *и* A_{st} *линейного оператора в различных парах базисов связаны соотношением*

$$A_{st} = D_{fs}^{-1} A_{fe} C_{et}.$$

Д-во. Для произвольного вектора $x \in V$ и его образа $y = Ax$ имеем

$$y_f = A_{fe} x_e, \quad y_s = A_{st} x_t.$$

В свою очередь, $x_e = C_{et} x_t$, $y_f = D_{fs} y_s$. Подставив эти соотношения, получим, что $D_{fs} y_s = A_{fe} C_{et} x_t$ или $D_{fs} A_{st} x_t = A_{fe} C_{et} x_t$. Так как это соотношение имеет место при любых x_t, то $D_{fs} A_{st} = A_{fe} C_{et}$. В силу невырожденности матрицы перехода получаем, что $A_{st} = D_{fs}^{-1} A_{fe} C_{et}$. □

18 Эквивалентные матрицы. Критерий эквивалентности.

Опр. *Две матрицы $A, B \in \mathbb{P}^{m \times n}$ называются эквивалентными, если существуют невырожденные матрицы P и Q такие, что $A = PBQ$.*

Теорема. *Любая невырожденная матрица $A \in \mathbb{P}^{m \times n}$ ранга r эквивалентна матрице $I_r \in \mathbb{P}^{m \times n}$ вида*

$$I_r = \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & \dots & 0 & \\ 0 & 1 & \dots & 0 & \emptyset \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \\ 0 & 0 & \dots & 1 & \\ \hline & & & & \\ & \emptyset & & & \emptyset \\ & & & & \end{array}\right].$$

Д-во. Любую матрицу можно привести к диагональному виду элементарными преобразованиями. Если привести матрицу A к диагональному виду, а затем поделить каждую ненулевую строку на ненулевой элемент в ней, то получится матрица вида I_r. Это означает, что существу, матрицы элементарных преобразований $Q_1, \dots, Q_k$ и $P_1, \dots, P_s$, такие, что $I_r = Q_1 \dots Q_k A P_1 \dots P_s$. Значит $A \sim I_r$. □

Теорема. *Две матрицы $A, B \in \mathbb{P}^{m \times n}$ эквивалентны тогда и только тогда, когда их ранги совпадают.*

Д-во. ($\Longrightarrow$) Вытекает из того, что умножение на невырожденную матрицу не меняет ранга матрицы.
($\Longleftarrow$) Следует из предыдущей теоремы и транзитивности эквивалентности матриц. □

19 Образ и ядро линейного оператора.

Опр. *Образом линейного оператора называется множество* $\operatorname{im} A = \{y \in W \mid \exists x \in V : Ax = y\}$. *Ядром линейного оператора называется множество* $\ker A = \{x \in V \mid Ax = 0\}$. *Рангом линейного оператора называется размерность его образа, а дефектом - размерность его ядра.*

Теорема. *Если* $A \in L(V, W)$, *то* $\ker a$ *- линейное подпространство пространства* V, $\operatorname{im} A$ *- линейное подпространство пространства* W.

Теорема. *Для того чтобы подмножество было подпространством достаточно, чтобы применение операций сложения векторов и умножения вектора на число давало результат в подмножестве. Для данных подмножеств данные условия легко проверяются.*

Теорема. *Если* $e_1, \dots, e_n$ *- базис пространства* V, *то* $\operatorname{im} A = L(Ae_1, \dots, Ae_n)$.

Д-во. Достаточно показать для множеств $\operatorname{im} A$ и $L(Ae_1, \dots, Ae_n)$ имеет место двухстороннее вложение. С одной стороны, если $y \in \operatorname{im} A$, то $y = Ax = A\sum\limits_{i=1}^{n} x_i e_i = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i Ae_i \in L(Ae_1, \dots, Ae_n)$. С другой стороны, если $y \in L(Ae_1, \dots, Ae_n)$, то $y = \sum\limits_{i=1}^{n} x_i Ae_i = A\sum\limits_{i=1}^{n} x_i e_i = Ax \in \operatorname{im} A$. □

Теорема. *Если* $A \in L(V, W)$, *то* $\operatorname{rank} A + \operatorname{def} A = \dim V$.

Д-во. Пусть $\ker A \neq \{\theta\}$ и $e_1, \dots, e_k$ - базис $\ker A$. Дополним его до базиса $e_1, \dots, e_k, e_{k+1}, \dots, e_n$ пространства V. $\operatorname{im} A = L(Ae_1, \dots, Ae_k, Ae_{k+1}, \dots, Ae_n) = L(Ae_{k+1}, \dots, Ae_n)$. Покажем, что векторы $Ae_{k+1}, \dots, Ae_n$ линейно независимы. Пусть это не так. Тогда для нетривиальной линейной комбинации этих векторов имеет место соотношение $\alpha_{k+1}Ae_{k+1} + \dots + \alpha_n Ae_n = A(\alpha_{k+1}e_{k+1} + \dots + \alpha_n e_n) = \theta$. Следовательно, $\alpha_{k+1}e_{k+1} + \dots + \alpha_n e_n \in \ker A$. Это означает, что вектор $\alpha_{k+1}e_{k+1} + \dots + \alpha_n e_n$ линейно выражается через $e_1, \dots, e_k$, что невозможно в силу линейной независимости $e_1, \dots, e_n$. Таким образом, $\dim \ker A = k$, $\dim \operatorname{im} A = n - k$. □

20 Произведение линейных операторов. Матрица произведения.

Опр. *Пусть* V, W, Z *- линейные пространства над полем* $\mathbb{P}$. *Произведением линейных операторов* $A \in L(V, W)$ *и* $B \in L(W, Z)$ *называется отображение* $C : V \to Z$, *выполняемое по правилу* $Cx = B(Ax)$, $\forall x \in V$.

Теорема. *Если* $A \in L(V, W)$, $B \in L(W, Z)$, *то* $BA \in L(V, Z)$.

Д-во. $\forall x, y \in V$, $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{P}$:

$$\begin{aligned} BA(\alpha x + \beta y) = B(A(\alpha x + \beta y)) = B(\alpha Ax + \alpha Ay) = B(\alpha Ax) + B(\beta Ay) = \\ = \alpha B(Ax) + \beta B(Ay) = \alpha(BAx) + \beta(BAy). \end{aligned}$$

□

Произведение линейных операторов определено не для любой пары линейных операторов. Однако если это произведение имеет смысл, то:

1. $(AB)C = A(BC)$;
2. $\alpha(AB) = (\alpha A)B = A(\alpha B)$;
3. $(A + B)C = AC + BC$, $A(B + C) = AB + AC$.

Теорема. *При умножении линейных операторов их матрицы умножаются, т.е. если e, f, g - базисы пространств V, W, Z, то $(BA)_{ge} = B_{gf}A_{fe}$.*

Д-во. Пусть $A_{fe} = [a_{ij}]$, $D_{fg} = [b_{ij}]$, $(BA)_{ge} = [c_{ij}]$, $\dim V = n$, $\dim W = m$, $\dim Z = k$. Тогда $BAe_j = \sum\limits_{i=1}^{k} c_{ij}g_i$. В то же время $BAe_j = B(Ae_j) = B\sum\limits_{s=1}^{m} a_{sj}f_s = \sum\limits_{s=1}^{m} a_{sj}(Bf_s) = \sum\limits_{s=1}^{m} a_{sj}\sum\limits_{i=}^{k} b_{is}g_i = \sum\limits_{i=1}^{m}\sum\limits_{i=1}^{k} a_{sj}b_{is}g_i = \sum\limits_{i=1}^{k}\left(\sum\limits_{s=1}^{m} b_{is}a_{sj}\right)g_i$. Получили, что $c_{ij} = \sum\limits_{s=1}^{m} b_{is}a_{sj} \implies (BA)_{ge} = B_{gf}A_{fe}$. □

21 Обратный оператор. Критерий обратимости.

Опр. *Пусть $A \in L(V, V)$. Отображение $A^{-1} : V \to V$ называется обратным оператором к оператору A, если $AA^{-1} = A^{-1}A = I$.*

Теорема. *Линейный оператор $A \in L(V, V)$ обратим тогда и только тогда, когда он биективен.*

Теорема. *Обратный оператор единственный.*

Теорема. *Обратный оператор линеен.*

Д-во. Пусть $A \in L(V, V)$ и для него существует обратный оператор. Если A обратим, то он биективен и, значит, сюръективен. Это означает, что для любых $y_1, y_2 \in V$ существуют $x_1, x_2 \in V$ такие, что $y_1 = Ax_1$, $y_2 = Ax_2$. При этом $x_1 = A^{-1}y_1$, $x_2 = A^{-1}y_2$. Получили, что $A^{-1}(y_1+y_2) = A^{-1}(Ax_1+Ax_2) = A^{-1}A(x_1+x_2) = x_1+x_2 = A^{-1}y_1+A^{-1}y_2$. Аналогично, $A^{-1}(\alpha y_1) = A^{-1}(\alpha Ax_1) = A^{-1}A(\alpha x_1) = \alpha x_1 = \alpha Ay_1$. □

Теорема. *Оператор обратим тогда и только тогда, когда его матрица в произвольном базисе обратима.*

Д-во. Пусть $A \in L(V, V)$, e - произвольный базис пространства V. Обратимость оператора A означает существование оператора A^{-1}. Перейдя в определении обратного оператора к матрицам операторов в базисе e, получим $A_e(A^{-1})_e = (A^{-1})_eA_e = I$. Эти равенства совпадают с определением обратной матрицы для матрицы A_e. □

22 Инвариантные пространства. Индуцированный оператор.

Опр. *Пусть V - линейное пространство над полем $\mathbb{P}$ и $A \in L(V,V)$. Линейное подпространство пространства V называется инвариантным относительно оператора A, если $\forall x \in L : Ax \in L$.*

Теорема. *Пусть $A \in L(V,V)$ и L - нетривиальное подпространство инвариантное подпространство относительно A. Тогда существует базис пространства, в котором матрица оператора имеет квазитреугольную форму.*

Д-во. Пусть $e_1, \dots, e_k$ - базис подпространства L. Дополним его до базиса $e_1, \dots, e_k, e_{k+1}, \dots, e_n$ пространства V. Построим матрицу оператора в этом базисе. Из инвариантности L вытекает, что $Ae_1, \dots, Ae_k \in L$ и, следовательно, векторы $Ae_1, \dots, Ae_n$ линейно выражаются через $e_1, \dots, e_k$. Таким образом,

$$\begin{cases} Ae_1 &= a_{11}e_1 + \dots + a_{k1}e_k, \\ \dots \\ Ae_k &= a_{1k}e_1 + \dots + a_{kk}e_k, \\ Ae_{k+1} &= a_{1,k+1}e_1 + \dots + a_{n,k+1}e_n, \\ \dots \\ Ae_n &= a_{1n}e_1 + \dots + a_{nn}e_n. \end{cases}$$

Это означает, что матрица A_e имеет вид

$$A_e = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1k} & a_{1,k+1} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{k1} & \dots & a_{kk} & a_{k,k+1} & \dots & a_{kn} \\ 0 & \dots & 0 & a_{k+1,k+1} & \dots & a_{k+1,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & a_{n,k+1} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}.$$

и, следовательно, имеет квазитреугольную форму. □

Теорема. *Если пространство V является прямой суммой нетривиальных подпространств $L_1, \dots, L_k$, инвариантных относительно оператора $A \in L(V,V)$, то в пространстве V существует базис, в котором матрица оператора A имеет квазитреугольную форму.*

Д-во. Аналогично доказательству предыдущей теоремы. В качестве искомого базиса берется базис e, составленный из базисов слагаемых подпространств. □

Опр. *Пусть L - подпространство, инвариантное относитльно оператора $A \in L(V,V)$. Отображение $A|L : L \to L$, определенное равенством $(A|L)x = Ax$, $\forall x \in L$, называется индуцированным оператором, порожденным оператором A.*

В силу линейности оператора A индуцированный оператор, также является линейным, $A|L \in L(L,L)$.