

1.

Поняття базису простору

Озн. Нехай V - векторний простір над полем F .

Непусто підмножина B простору V наз. базисом простору, якщо:

- 1) кожна скінченна підмножина векторів з елементів B лінійно незалежна;
- 2) кожен вектор простору V лінійно вираховується через вектори з елементів B .

В конечномерном векторном пространстве F базис, скінченний або нескінченний.

Векторний простір, в якому \exists скінченний базис, наз. скінченновимірним. Якщо в просторі скінченного базису \exists , то простір наз. нескінченновимірним.

Теорема про базис.

Теор. 1 Нехай в просторі $V \exists$ базис a_1, a_2, \dots, a_n , який складається з n векторів. Тоді \forall системи векторів простору, яка складається з m векторів при $m > n$ лінійно залежна.

Дов. Нехай $m > n$ і $\{b_1, b_2, \dots, b_m\} = A$ - система вект.

Тоді за озн. базису всі вектори системи A лінійно вираховуються через вектори a_1, a_2, \dots, a_n .

Оскільки $m > n$, то за лемою про 2 системами незалежних векторів A лінійно залежна \square

Королар В скінченновимірному просторі всі базиси складаються з одного й того ж числа векторів.

Дов. Нехай в пр. V задано 2 базиси $B_1 = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$, $B_2 = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}$.

Припустимо спочатку, що $m > n$. Тоді за теор. 1 система вект. B_2 лін. залежна, тобто не може бути базисом, тому $m \leq n$.

Аналогічно покажемо, що $n \leq m \Rightarrow n = m$. \square

Озн. Розмірністю скінченновимірного простору V наз. число векторів його базису і позн. $\dim V = n$.

Теор. 2 В скінченновимірному просторі \forall лін. незалежну систему

векторів можна доповнити до базису простору.

Дов. Припустимо в просторі V задано ім. незал. систему векторів $A = \{a_1, a_2, \dots, a_k\}$. Якщо $\langle A \rangle = V$, то за означ. система A є базис простору.

Інакше доведемо, що вектор a_{k+1} з множини $V \setminus \langle A \rangle$ і складемо систему век. $A_1 = \{a_1, a_2, \dots, a_k, a_{k+1}\}$.

Система век. A_1 лінійно незалежна, оскільки в ній жоден век. не вирахи. через попередні. Знову, якщо $\langle A_1 \rangle = V$, то A_1 є базис, інакше продовжимо процес:

$a_{k+2} \in V \setminus \langle A_1 \rangle$, $A_2 = \{a_1, a_2, \dots, a_k, a_{k+1}, a_{k+2}\}$.

Якщо $\dim V = n$, то через n -і кроків ми прийдемо до базису простору. \square

Наслідок В просторі розмірності n \forall система n лінійно незалежних векторів утворює базис.

Дов. Припустимо $A = \{a_1, a_2, \dots, a_n\}$ - ім. незал. сист. век.

За теор. 2 її можна доповнити до базису простору, але, якщо ми допишемо до системи прийнятій і вектор, то згідно з теор. 1 вона має лінійно зал. Звідси випливає, що система A сама утворює базис простору. \square

Теор. 3 Нехай S - деяка система векторів в скінч. вимірному пр. V , причому $\langle S \rangle = V$. Тоді з системи S можна виокремити деякий базис пр. V , якщо потрібно, викреслюючи деякі вектори.

Дов. Нехай $S = \{a_1, a_2, \dots, a_m\}$. Починаємо перевіряти

вектори цієї системи поглинаючи з неї: якщо век. a_m лінійно вирахи. через попередні, викреслюємо його, інакше залишаємо. Переходимо до век. a_{m-1} . Аналогічно, якщо він ім. вирахи. через попередні, викреслюємо його, якщо ні - залишаємо.

Таким чином, за скінченне число кроків ми приходимо до системи век. $B = \{b_1, b_2, \dots, b_n\}$, яка ім. незалежна, і $\langle B \rangle = \langle S \rangle = V$. За означ. система век. B є базис. \square

Теор. 4 В скінч. вим. пр. V \forall век. ім. вирахована через базис,

прямому одомноженню.

Дов. Припустимо впр. V задані деякий базис $B = \{a_1, a_2, \dots, a_n\}$,

$x \in V$ - довільний вектор.

За дан. базисом, век. x лінійно вирази. через базис B .

Тому замикаючи дзведемо наступні одомноження.

Припустимо $x = \lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_n a_n$,

$$x = \gamma_1 a_1 + \gamma_2 a_2 + \dots + \gamma_n a_n.$$

Тоді $0 = x - x = (\lambda_1 - \gamma_1) a_1 + (\lambda_2 - \gamma_2) a_2 + \dots + (\lambda_n - \gamma_n) a_n$.

Лінійно незалежні базисні вектори $= 0$. Тому $\lambda_1 - \gamma_1 = 0, \lambda_2 - \gamma_2 = 0, \dots, \lambda_n - \gamma_n = 0$

$$\Rightarrow \lambda_1 = \gamma_1, \lambda_2 = \gamma_2, \dots, \lambda_n = \gamma_n. \quad \square$$

З цієї теореми випливає, що при фіксованому базисі a_1, a_2, \dots, a_n

простору V кожен вектор $x \in V$ можна одомножити розкласти в лінійно комб. $x = \lambda_1 a_1 + \lambda_2 a_2 + \dots + \lambda_n a_n$. Коэффициенти цієї

лінійно комб. наз. координатами вектора x в базисі a_1, a_2, \dots, a_n .

Ці координати визначаються одомножно, тому при дан.

базисі a_1, a_2, \dots, a_n вектор $x \in V$ можна задати в координатній формі:

$$x = (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n).$$

2.

Евклідові простори

Озн. Векторний простір V над полем \mathbb{R} дійсних чисел наз. евклідовим, якщо на ньому задано певний упорядкований набір елементів $x, y \in V$ відповідно до виконуваних дійсних чисел (x, y) і при цьому виконуються умови:

1) $\forall x, y \in V: (x, y) = (y, x)$;

2) $\forall x, y, z \in V: (x+y, z) = (x, z) + (y, z)$;

3) $\forall x, y \in V, \forall \alpha \in \mathbb{R}: (\alpha x, y) = \alpha (x, y)$;

4) $\forall x \in V: (x, x) \geq 0; \quad (x, x) = 0 \Leftrightarrow x = 0$.

Функція двох аргументів (x, y) , яка відповідає на евклідовому просторі, наз. скалярним добутком.

На одомнож \mathbb{R} та просторі V над \mathbb{R}

скалярний добуток можуть зображати за різницею
 проєкцій. Якщо евікові проєкції співпадають
 як векторні проєкції, але скалярні добутки на них
 згодні по різниці, то такі евікові проєкції
 вважатимуть різними.

Найпростіші посліди аксіом
 евікового простору.

- 1) $\forall x, y, z \in V: (x, y+z) = (x, y) + (x, z)$;
- 2) $\forall x, y \in V, \forall \lambda \in \mathbb{R}: (x, \lambda y) = \lambda (x, y)$;
- 3) $\forall x \in V: (x, 0) = 0$;
- 4) Якщо з фіксованого $x \in V: (x, y) = 0 \quad \forall y \in V$,
 то $x = 0$;
- 5) Якщо з $x_1, x_2 \in V$ і віда $\forall y \in V: (x_1, y) = (x_2, y) \Rightarrow$
 $x_1 = x_2$.

Нерівність Коші - Буняковського

$\forall x, y \in V$ (еві.пр.) виконується: $(x, y)^2 \leq |x|^2 |y|^2$.

При цьому рівність виконується \Leftrightarrow вектори x, y лінійно
 зчлені, тобто паралелі.

Дов. Якщо прийняти один з векторів x, y співпадає з 0 ,
 то нерівність виконується, при цьому це рівність.

Припускаємо, що $x \neq 0, y \neq 0$.

Нехай t - довільна змінна. Тоді $\forall t$:

$(x - ty, x - ty) \geq 0$ за ч. аксіом.

Розширимо: $(x, x) - 2t(x, y) + t^2(y, y) \geq 0$.

Одержимо квадратний вираз від змінної t ,
 при цьому $(y, y) > 0$.

Якщо з фіксованого виконується $D > 0$, то

триквен має різні дійсні корені, а тому
 при деякому значенні він прийме від'ємні
 значення, чого бути не може. Тому $D \leq 0$, або

$$4(x, y)^2 - 4(x, x)(y, y) \leq 0$$

$$(x, y)^2 \leq (x, x)(y, y)$$

$$\Rightarrow (x, y)^2 \leq |x|^2 |y|^2.$$

Рівність виконується $\Leftrightarrow D=0$.

Тобто трикутник має нульовий периметр $t=t_0$.

$$\text{А тому } (x-t_0y, x-t_0y)=0.$$

За останнього аргумента: $x-t_0y=0$, $x=t_0y$.

Тобто вектори лінійно залежні.

Крім того, якщо x, y — лін. залежні, то вони кратні,

а тому при деякому $\lambda \in \mathbb{R}$: $x=\lambda y$.

$$\Rightarrow (x, y)^2 = (\lambda y, y)^2 = \lambda^2 (y, y)^2 = \lambda^2 |y|^4 = |y|^2 |\lambda y|^2 = |x|^2 |y|^2. \quad \square$$

Нерівність трикутника

До \forall двох векторів x, y з евл. пр. V викон.

$$|x+y| \leq |x| + |y|$$

Дов. З кер. К.-Б. випливає:

$$|x+y|^2 = (x+y, x+y) = (x, x) + 2(x, y) + (y, y) =$$

$$= |x|^2 + 2(x, y) + |y|^2 \leq |x|^2 + 2|x||y| + |y|^2 = (|x| + |y|)^2$$

$$\Rightarrow |x+y| \leq |x| + |y|. \quad \square$$

$$3. a_1 = (1; -3; 2; 1), a_2 = (1; 7; -3; -2), a_3 = (2; -2; 3; 1)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -3 & 2 & 1 \\ -1 & 7 & -3 & -2 \\ 2 & -2 & 3 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & -1 & -1 \\ 0 & 4 & -1 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{matrix} a_1 \\ a_2 \\ a_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & -1 & -1 \\ 0 & 4 & -1 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow B = \{a_1, a_2\}.$$

$$(a_1, a_2) = -1 - 21 - 6 - 2 = -30 \neq 0. \Rightarrow a_1 \neq a_2.$$

$$b_1 = a_1 = (1; -3; 2; 1).$$

$$b_2 = a_2 - \frac{(a_2, b_1)}{(b_1, b_1)} b_1 = a_2 - \frac{-30}{15} b_1 = a_2 + 2b_1 = (1; 1; 1; 0).$$

$$B_{\text{orth}} = \{b_1, b_2\}, \text{ where } b_1 = (1; -3; 2; 1), b_2 = (1; 1; 1; 0).$$

$$4. 7x_1^2 + 5x_2^2 + 3x_3^2 - 8x_1x_2 + 8x_2x_3$$

$$A = \begin{pmatrix} 7 & -4 & 0 \\ -4 & 5 & 4 \\ 0 & 4 & 3 \end{pmatrix} \quad |A - \lambda E| = \begin{vmatrix} 7-\lambda & -4 & 0 \\ -4 & 5-\lambda & 4 \\ 0 & 4 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (7-\lambda) \begin{vmatrix} 5-\lambda & 4 \\ 4 & 3-\lambda \end{vmatrix} + 4 \begin{vmatrix} -4 & 4 \\ 0 & 3-\lambda \end{vmatrix} =$$

$$= (7-\lambda)(\lambda^2 - 8\lambda - 1) + 4(4\lambda - 12) = -\lambda^3 + 15\lambda^2 - 33\lambda - 55 =$$

$$= -(\lambda+1)(\lambda-5)(\lambda-11). \quad \lambda_1 = -1, \lambda_2 = 5, \lambda_3 = 11.$$

$$\text{Due } \lambda_1 = -1: (A+E) = \begin{pmatrix} 8 & -4 & 0 \\ -4 & 6 & 4 \\ 0 & 4 & 4 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -2 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{QCR: } \begin{array}{c|c|c} x_1 & x_2 & x_3 \\ \hline 1 & 2 & -2 \end{array} \quad a_1 = (1; 2; -2).$$

$$\text{Due } \lambda_2 = 5: (A-5E) = \begin{pmatrix} 2 & -4 & 0 \\ -4 & 0 & 4 \\ 0 & 4 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{QCR: } \begin{array}{c|c|c} x_1 & x_2 & x_3 \\ \hline 2 & 1 & 2 \end{array} \quad a_2 = (2; 1; 2)$$

$$\text{Due } \lambda_3 = 11: (A-11E) = \begin{pmatrix} -4 & -4 & 0 \\ -4 & -6 & 4 \\ 0 & 4 & -8 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 3 & -2 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{QCR: } \begin{array}{c|c|c} x_1 & x_2 & x_3 \\ \hline -2 & 2 & 1 \end{array} \quad a_3 = (-2; 2; 1).$$

$$b_1 = \left(\frac{1}{3}; \frac{2}{3}; -\frac{2}{3}\right), b_2 = \left(\frac{2}{3}; \frac{1}{3}; \frac{2}{3}\right), b_3 = \left(-\frac{2}{3}; \frac{2}{3}; \frac{1}{3}\right). \quad Q = (b_1 | b_2 | b_3) =$$

$$B = Q^T A Q = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 11 \end{pmatrix} \quad \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 2 \\ -2 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = Q \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = \frac{1}{3}y_1 + \frac{2}{3}y_2 - \frac{2}{3}y_3 \\ x_2 = \frac{2}{3}y_1 + \frac{1}{3}y_2 + \frac{2}{3}y_3 \\ x_3 = -\frac{2}{3}y_1 + \frac{2}{3}y_2 + \frac{1}{3}y_3 \end{cases}$$