Тема 3 Държавен изпит



специалност Приложна математика

Симетрични оператори в крайномерни евклидови пространства. Основни свойства. Теорема за диагонализация.

Анотация

Симетрични оператори в крайномерни евклидови пространства. Основни свойства. Теорема за диагонализация.

- 1. Дефиниции и постановка
- 2. Всички характеристични корени на симетричен оператор са реални числа; Всеки два собствени вектора, съответстващи на различни собствени стойности, са ортогонални помежду си; Съществува ортонормиран базис на пространството, в който

матрицата на симетричен оператор е диагонална.

1. Дефиниции и постановка

Дефиниция 1.1 (крайномерно евклидово пространство)

Крайномерно евклидово пространство Е наричаме линейно пространство над полето на реалните числа с краен базис в което е въведено скаларно произведение.

Припомняния:

• Скаларното произведение е такава функция $\begin{cases} \dot{\zeta}, *\dot{\zeta} \\ \dot{\zeta} \end{cases}$ от $ExE \to R$, че са

изпълнени аксиомите

$$1.(a,a) \ge 0 u(a,a) = 0 \Leftrightarrow a = 0$$

$$2.(a,b)=(b,a)$$

$$3.(\lambda a, b) = \lambda(a, b)$$

$$4.(a+b,c)=(a,c)+(b,c)$$

За всеки $a,b,c \epsilon E u \lambda \epsilon R$

• Линейните оператори в Е са линейните функции от Е към Е. За всеки базис линейните оператори имат матрица, по чийто сълбове стоят координатите на резултатите вектори от действието на оператора върху базиса.

Дефиниция 1.2 (симетричн оператор в крайномерно евклидово пространство) Нека A е линеен оператор в евклидово пространство. Казваме, че A е *симетричен,* ако $\forall x, y \in E(A(x), y) = (x, A(y))$

Дефиниция 1.3 (симетрична матрица)

Казваме, че матрицата А е симетрична, ако А=А', А' е транспонираната и.

<u>Теорема 1.1.</u>

Нека Е е крайномерно евклидово пространство. Нека А е линеен оператор в Е. Тогава А е симетричн тогава и само тогава, когато матрицата му А в ортонормиран базис е симетрична.

Доказателство:

(=>) Нека **A** е симетричен оператор и $e_1, e_2, ..., e_n$ е ортонормиран базис. Нека A=

$$egin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$
 е матрицата му в $\{e_i\}_{i=1,\dots n}$,тоест имаме $\mathbf{A}(e_j)=a_{1j}e_1+\dots+a_{nj}e_n$ за j от 1 до n .

3

Имаме, че $(A(e_i)$, e_j)= $(e_i$, $A(e_j)$). Разписвайки това равенство и отчитайки ортонормираността

$$(a_{1i}e_1 + \dots + a_{ji}e_j + \dots a_{\ell}e_n, e_j) = (e_i, a_{1j}e_1 + \dots + a_{ij}e_i + \dots a_{nj}e_n)$$

$$a_{1i}(e_1, e_j) + \dots + a_{ji}(e_j, e_i) + \dots a_{\ell}(e_n, e_j) = a_{1j}(e_1, e_i) + \dots + a_{ij}(e_i, e_j) + \dots a_{nj}(e_n, e_i)$$

$$0 + \dots + a_{ji}1 + \dots + 0 = 0 + \dots + a_{ij}1 + \dots + 0$$

$$a_{ji} = a_{ij}$$

(<=) Нека спрямо ортонормирания базис $e_1,e_2,...,e_n$ оператора **A** има симетрична матрица A.

Нека х, у са два вектора от Е и нека представянето им в базиса е

$$X = X_1 e_1 + \dots + X_n e_n$$

$$y = y_1 e_1 + ... + y_n e_n$$

Нека $\mathbf{A}(\mathbf{x})=$ $\xi_1 e_1 + ... + \xi_n e_n$, а $\mathbf{A}(\mathbf{y})=$ $\eta_1 e_1 + ... + \eta_n e_n$. Имаме следните векторно-матрични равенства:

$$\begin{pmatrix} \xi_1 \\ \dots \\ \xi_n \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} X_1 \\ \dots \\ X_n \end{pmatrix} \mu \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \dots \\ \eta_n \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} Y_1 \\ \dots \\ Y_n \end{pmatrix} .$$

Да разпишем (A(x), y) и (x, A(y)).

$$(\mathbf{A}(\mathbf{x}),\mathbf{y})=(A \begin{pmatrix} x_1 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix} \dot{\mathcal{E}}' \quad \begin{pmatrix} y_1 \\ \dots \\ y_n \end{pmatrix} = (\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_n)\mathbf{A}' \quad \begin{pmatrix} y_1 \\ \dots \\ y_n \end{pmatrix}$$

$$(\mathbf{x}, \mathbf{A}(\mathbf{y})) = (\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n) \mathbf{A} \quad \begin{pmatrix} y_1 \\ \dots \\ y_n \end{pmatrix}$$

От A=A' получаваме ($\mathbf{A}(\mathbf{x})$, \mathbf{y})=(\mathbf{x} , $\mathbf{A}(\mathbf{y})$)

2.

Теорема 2.1

Корените на характеристичния полином на симетрична матрица са реални числа.

Доказателство:

Нека $A = (a_{ij})$ е симетрична, т.е. $a_{ij} = a_{ji}$. В доказателството ще използваме теоремата на Д'Аламбер, според която корените на всеки полином с реални коефициенти са комплексни числа. Характеристичния полином на A е $f(\lambda) = \det(A - \lambda E)$. Понеже $a_{ij} \in \mathbf{R} \Rightarrow$

коефициентите на $f(\lambda)$ са реални числа. От теоремата на Д'Аламбер \Rightarrow корените на $f(\lambda)$ са комплексни числа.

Ще докажем, че тези комплексни корени всъщност са реални числа.

И така нека β е корен на $f(\lambda) \Rightarrow \beta \in C$

T.e. $det(A - \beta E) = 0$

Разглеждаме линейната квадратна хомогенна система:

$$(A-\beta I)\begin{pmatrix} X_1 & 0 \\ ... \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ ... \end{pmatrix}$$

$$X_n = 0$$

От $\det(A - \beta E) = f(\beta) = 0 \Rightarrow$ тази система има ненулево решение $(\alpha_1, ..., \alpha_n)$ и някое $\alpha_i \neq 0$. От $\beta \in C \Rightarrow$ коефициентите на тази система също ще са комплексни числа. Следователно нейните решения също ще са комплексни числа

$$\Rightarrow$$
 ($lpha_1,\ldots,lpha_n$) \in ${f C}^{f n}$ и някое $lpha_i
eq 0$.. Имаме $A inom{lpha_1}{\ldots} = eta inom{lpha_1}{\ldots}$. Да умножим скаларно от ляво $lpha_n \qquad lpha_n$

уравнението с вектора $\begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix}$ от комплексно спрегнати . Получаваме α_n

$$\gamma = (\stackrel{\iota}{\alpha_1}, ..., \stackrel{\iota}{\alpha_n}) A(\stackrel{\alpha_1}{...}) = \beta(\alpha_1^2 + ... + \alpha_n^2)$$
 и $\beta = \frac{\gamma}{(\alpha_1^2 + ... + \alpha_n^2)}$. Получаваме още, че

$$\gamma = \sum_{i,j=1}^{n} a_{ij} \overset{\iota}{\alpha}_{i} \alpha_{j} = \sum_{i,j=1}^{n} a_{ji} \overset{\iota}{\alpha}_{i} \alpha_{j} = \sum_{i,j=1}^{n} a_{ji} \overset{\iota}{\alpha}_{j} \alpha_{i} = \overset{\iota}{\gamma}$$
 . Но това означава, че β е частно на две

реални числа. Следователно β е реално.

Теорема 2.2:

Нека L е крайномерно ненулево евклидово пространство. Всеки симетричен оператор в L има собствени вектори, които образуват ортонормиран базис. В този базис матрицата на оператора е диагонална и числата по главния диагонал са собствените стойности на тази собствени вектори.

Доказателство:

Нека A е симетричен оператор в L. Ще извършим ииндукция по $n = \dim L$.

База:
$$n = 1 \Rightarrow L = \{ \lambda u \mid u \neq 0 \}$$

Всеки ненулево вектори този L е собствени вектори на разглеждания оператор.

Ако изберем този вектор и да има дължина 1, тогава този вектор ще образува ортонормиран базис и ще бъще собствен.

 $Heka\ n \geq 2$. В ортонормиран базис матрицата на симетричния линеен оператор е симетрична, следователно(от Теорема 2.1) корените на характеристичния полином ще бъдат реални. Тъй като тези корени принадлежат на основното поле, те ще бъдат

собствени стойности. Поради това съществува $\lambda_1 \in \mathbf{R}$ – собствена стойност на разглеждания линеен оператор. Нека \mathbf{e}_1 е съответния собствен вектор(има поне един такъв) , т.е. $A(\mathbf{e}_1) = \lambda_1 \, \mathbf{e}_1$. Тъй като ако един вектор е собствен, то и след като го нормираме отново получаваме собствен вектор със същата собствена стойност, можем да предположим, че $|\mathbf{e}_1|$ = 1. Допълваме вектора \mathbf{e}_1 до базис \mathbf{e}_1 , \mathbf{f}_2 , . . . , \mathbf{f}_n . Този базис го ортогонализираме по метода на Грам - Шмид и получаваме \mathbf{e}_1 , \mathbf{f}_2 , . . . , \mathbf{f}_n ортогонален базис на L. Нормираме векторите от този базис и получаваме \mathbf{e}_1 , \mathbf{e}_2 , . . , \mathbf{e}_n ортонормиран базис (\mathbf{e}_1 = \mathbf{e}_1). Нека L_1 = I (\mathbf{e}_2 , . . , \mathbf{e}_n) = { λ_2 \mathbf{e}_2 + . . . + λ_n \mathbf{e}_n | λ_2 , . . , λ_n - реални}. Понеже \mathbf{e}_2 , . . , \mathbf{e}_n са линейно независими \Rightarrow dim L_1 = \mathbf{n} -1. Ще докажем следната характеристика (*) на L_1 : $\mathbf{x} \in L_1 \Leftrightarrow (\mathbf{x}, \mathbf{e}_1)$ = 0. Тук L_1 е ортогоналното допълнение на подпространството на L от всички колинеарни на \mathbf{e}_1 вектори.

Първо е ясно, че ако $x \in L_I$, то по x като линейна комбинация на ортогонални на e_1 вектори ще е перпендикулярен на e_1 .

Обратното, нека x е такъв, че
$$\Leftrightarrow$$
 (x, e₁) = 0. Разлагаме x по { e₁', e₂', . . , e_n'}. Получаваме $x = \xi_1 \, e_1$ '+ ...+ $\xi_n \, e_n$ '. Следователно $(x, e_1) = \xi_1 (e_1', e_1) + ... + \xi_n (e_n', e_1) = \xi_1 (e_1', e_1) = 0$. От

тук веднага получаваме, че ξ_1 =0. Но тогава $\mathbf{x} \in L_1$.

Разглеждаме
$$x \in L_1$$
. Тогава $(x, A(e_1)) = (x, \lambda_1 e_1) = \lambda_1 (x, e_1) = (*) 0$. Понеже $(x, A(e_1)) = (x, \lambda_1 e_1) = (x,$

$$(e_1) = (A(x), e_1)$$
 имаме $(A(x), e_1) = 0$. съгласно $(*)$ $A(x) \in L_1$. И така ако $x \in L_1$,

тогава $A(x) \in L_1$. Това ни дава право да разглеждаме A като линеен оператор в подпространството L_1 . Тъй като $\dim L_1 = n-1$, за ограничението на A върху L_1 можем да приложим индуктивната хипотеза, и да направим извода, че съществува ортонормиран базис e_2, \ldots, e_n в L_1 от собствени вектори на A, т.е.

$$A(\ ^{e_{i}}\)=\lambda_{i}\ ^{e_{i}}\$$
, $i=2,\ldots,n$. $(e_{i}$, $e_{i})=\delta_{ij}$ За да докажем, че e_{1} , e_{2} , . . , e_{n} е търсения базис, остава да изясним, че e_{1} е ортогонален на останалите. Това е очевидно понеже $e_{i}\in L_{1}$ за $i=2,...,n$.

Теорема 2.3

За всяка симетрична матрица A, елементите на която са реални числа, съществува ортогонална матрица T такава, че $T^{-1}AT$ да е диагонална, като по диагонала са корените на характеристичния полином на A.

Доказателство:

Нека A е квадратна матрица матрица от n-ти ред и A = A.

Нека L е евклидово пространство и $\dim L = n$. Разглеждаме ортонормирания базис e_1, \ldots, e_n на L.

Дефинираме линейния оператор A като линеен оператор, матрицата на който в базиса e_1 , . . , e_n е дадената матрица A. От **Теорема**. **2.2** следва, че съществува ортонормиран базис e_1^* , . . , e_n^* от собствени вектори, т.е. $A(e_i^*) = \lambda_i e_i^*$.

където T е матрицата на прехода. Съгласно $\underline{Teopema~2.2}$ матрицата T е ортогонална, т.е. $T^{-1} = T'$. поради това имаме A = T'AT.

Следващата задача е от държавния изпит за спец. ПМ, март, 2007

Задача 3

Спрямо ортонормиран базис e_1, e_2, e_3 на евклидовото пространство е зададен линеен оператор $\Psi: U \to U$ с матрица

$$A = \begin{pmatrix} -1 & -8 & 4 \\ -8 & -1 & -4 \\ 4 & -4 & -7 \end{pmatrix}.$$

- а) Да се намери ортонормиран базис на пространството U, в който матрицата D на оператора $\Psi:U\to U$ е диагонална, както и тази матрица D.
 - б) Да се докаже, че за всеки ненулев елемент $x \in U$ е изпълнено

$$\left| \frac{(\Psi(x), x)}{(x, x)} \right| \le 9,$$

където (z,y) е скаларното произведение на елементите z и y.

в) Да се намери матрицата на оператора Ψ^{2006} и да се докаже, че числото

$$\frac{(\Psi(x),x)}{(x,x)}$$

не зависи от ненулевия елемент $x \in U$.

Решение:

а)
$$A = \begin{pmatrix} -1 & -8 & 4 \\ -8 & -1 & -4 \\ 4 & -4 & -7 \end{pmatrix}$$
 . Характеристичния полином на A е $\begin{vmatrix} -1-\lambda & -8 & 4 \\ -8 & -1-\lambda & -4 \\ 4 & -4 & -7-\lambda \end{vmatrix}$.

След разписване , характеристичното уравнение на A е $^{729+81}\lambda - 9\lambda^2 - \lambda^3 = 0$. Неговите корени са $\lambda_1 = 9$, $\lambda_{2,3} = -9$. Да намерим собствени вектори, съответстващи на тези собствени стойности.

7

•
$$\lambda_1 = 9$$
 . Заместваме тази стойност в хомогенната система (A- λE) $\begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix} =$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -10 & -8 & 4 \\ -8 & -10 & -4 \\ 4 & -4 & -16 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{pmatrix} -5 & -4 & 2 \\ -4 & -5 & -2 \\ 1 & -1 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Тази система има едномерно пространство от решения поради еднократността на собствената стойност 9. Ако намерим едно такова, сме намерили всички . Вижда се, че

векторът
$$e_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$
 е решение.

• $\lambda_1 = -9$. Заместваме тази стойност в хомогенната система (A- λE) $\begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix} =$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 8 & -8 & 4 \\ -8 & 8 & -4 \\ 4 & -4 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \\ -2 & 2 & -1 \\ 2 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\begin{vmatrix} 2 & -2 & 1 \\ -2 & 2 & -1 \\ 2 & -2 & 1 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

Тази система е еквивалентна на уравнението 2x1-2x2+x3=0 и има двумерно пространство от решения. Да намерим негов базис.

3a x1=0 x2=1 получаваме x3=-2 ; 3a x1=1 x2=0 получаваме x3=2. Така получаваме

линейнонезависимите собствени вектори
$$e_2$$
= $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$, e_3 = $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Тема 3

• Ясно е, че (e₁,e₂)=(e₁,e₃)=0 поради това че са вектори на различни собствени числа. За да намерим ортонормиран базис трябва първо да ортогонализираме векторите e₂,e₃ по метода на Грам-Шмид.

Нека
$$e_3$$
*= e_3 + λ e_2 . Условието (e_3 *, e_2)=0 записано за λ e $\lambda = \frac{-(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix})}{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}} = \frac{4}{5}$.

Toect
$$.e_3*=\begin{pmatrix} 1\\4/5\\-2/5 \end{pmatrix}$$
.

Получихме ортогонален базис, остава да ортонормираме векторите e_1 , e_2 , e_3 * (делим ги на дължината им).Така получаваме ортонормирания базис f_1 , f_2 , f_3 , в който A е диагонална.

$$f_1=egin{pmatrix} 2/9 \\ -2/9 \\ 1/9 \end{pmatrix}$$
 , $f_2=egin{pmatrix} 0 \\ 1/\sqrt{5} \\ 2/\sqrt{5} \end{pmatrix}$, $f_3=egin{pmatrix} 5/(3\sqrt{5}) \\ 4/(3\sqrt{5}) \\ -2/(3\sqrt{5}) \end{pmatrix}$ Ортогоналната матрица на прехода е D=

$$\begin{pmatrix} 2/9 & 0 & 5/(3\sqrt{5}) \\ -2/9 & 1/\sqrt{5} & 4/(3\sqrt{5}) \\ 1/9 & 2/\sqrt{5} & -2/(3\sqrt{5}) \end{pmatrix} \text{ . Имаме , че A=D. } \begin{pmatrix} 9 & 0 & 0 \\ 0 & -9 & 0 \\ 0 & 0 & -9 \end{pmatrix} \quad D^{T}. \text{ (понеже } D^{T}=D^{-1}\text{)}$$

б) Нека х е разложен спрямо базиса, намерен в а). Тогава

$$\dot{c} \frac{(\Psi(x), x)}{(x, x)} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\begin{pmatrix} 9 & 0 & 0 \\ 0 & -9 & 0 \\ 0 & 0 & -9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\begin{pmatrix} 9x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\begin{pmatrix} x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}}{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ -9x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \lor \dot{c} = \dot{c} \frac{\langle x_1 \\ -9x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2$$

$$i \frac{9x1^2 - 9x2^2 - 9x3^2}{x1^2 + x2^2 + x3^2} \lor i$$

Сега
$$\frac{\partial \left(\Psi(x), x \right)}{(x, x)} \lor \dot{\iota} <= 9$$
 е еквивалентно на $\frac{\partial x I^2 - 9 x Z^2 - 9 x \beta^2}{9 x I^2 + 9 x Z^2 + 9 x \beta^2} \lor \leq 1$, което е

очевидно.

в)Матрицата на
$$\Psi^{2006} = \begin{pmatrix} 8 & -8 & 4 \\ -8 & 8 & -4 \\ 4 & -4 & 2 \end{pmatrix}^{2006} = D \cdot \begin{pmatrix} 9 & 0 & 0 \\ 0 & -9 & 0 \\ 0 & 0 & -9 \end{pmatrix}^{2006} \quad . \quad D^T = 0$$

Навярно тук се има в предвид ,че числото е $\frac{\left(\varPsi^{2006}(x),x\right)}{\left(x,x\right)}$. Нека x е разложен в базиса от

$$\frac{(\Psi^{2006}(x), x)}{(x, x)} = \frac{(9^{2006} E \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix})}{(\begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \end{pmatrix})} = \frac{9^{2006}(x1^2 + x2^2 + x3^2)}{x1^2 + x2^2 + x3^2} = 9^{2006}.$$

Литература:

- [1]Записки по алгебра : Линейна алгебра.
- [2] http://www.fmi.uni-sofia.bg/algebra/va1notes.shtml
- [3] http://en.wikipedia.org/wiki/Algebra

Темата е разработена от Велико Дончев, уч. 2011/2012 г.