**báze** - Konečná množina E vektorú vektorového prostoru V je báze vekt. prostoru V, jestliže  
 1) E je nezávislá  
 2) Každý vektor v (patriaci) V lze vyjádřit jako lineárni kombinaci vektoru E  
**dimenze** - Maximální počet nezávislých vektorů vektoroveho prostoru V nazýváme dimenzí prostoru V a značíme dim V. Má-li vektorový prostor bázi, dimenze je rovna počtu vektorů v bázi a mluvíme o konečně-rozměrném prostoru. Nemá-li nenulový vektorový prostor bázi, mluvíme o nekonečně-rozměrném prostoru.  
**lineárního zobrazení** - Nechť U,V jsou vektorové prostory. Zobrazení A: U->V se nazývá lineární zobrazení (operator), jesliže pro každé dva vektory u,v náležící U a skalár n platí:  
1) A(u+v) = A(u) + A(v)  
2) A(nu) = nA(u)  
Značíme: L(U,V)  
**nulový prostor** - Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť zobrazení A náleží L(U,V).  
Pak nulový prostor (jádro) N(A) zobrazení A je množina vzorů o, t.j. : N(A) = {u náležící U: A(u) = o }  
**obor hodnot zobrazení -** Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť A náleží L(U,V). Pak oborem hodnot H(A) zobrazení A je množina všech obrazú t.j:  
H(A) = {v náleží V : (existuje) u náležící U, A(u) = v}

**báze** - Konečná množina E vektorú vektorového prostoru V je báze vekt. prostoru V, jestliže  
 1) E je nezávislá  
 2) Každý vektor v (patriaci) V lze vyjádřit jako lineárni kombinaci vektoru E  
**dimenze** - Maximální počet nezávislých vektorů vektoroveho prostoru V nazýváme dimenzí prostoru V a značíme dim V. Má-li vektorový prostor bázi, dimenze je rovna počtu vektorů v bázi a mluvíme o konečně-rozměrném prostoru. Nemá-li nenulový vektorový prostor bázi, mluvíme o nekonečně-rozměrném prostoru.  
**lineárního zobrazení** - Nechť U,V jsou vektorové prostory. Zobrazení A: U->V se nazývá lineární zobrazení (operator), jesliže pro každé dva vektory u,v náležící U a skalár n platí:  
1) A(u+v) = A(u) + A(v)  
2) A(nu) = nA(u)  
Značíme: L(U,V)  
**nulový prostor** - Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť zobrazení A náleží L(U,V).  
Pak nulový prostor (jádro) N(A) zobrazení A je množina vzorů o, t.j. : N(A) = {u náležící U: A(u) = o }  
**obor hodnot zobrazení -** Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť A náleží L(U,V). Pak oborem hodnot H(A) zobrazení A je množina všech obrazú t.j:  
H(A) = {v náleží V : (existuje) u náležící U, A(u) = v}

**báze** - Konečná množina E vektorú vektorového prostoru V je báze vekt. prostoru V, jestliže  
 1) E je nezávislá  
 2) Každý vektor v (patriaci) V lze vyjádřit jako lineárni kombinaci vektoru E  
**dimenze** - Maximální počet nezávislých vektorů vektoroveho prostoru V nazýváme dimenzí prostoru V a značíme dim V. Má-li vektorový prostor bázi, dimenze je rovna počtu vektorů v bázi a mluvíme o konečně-rozměrném prostoru. Nemá-li nenulový vektorový prostor bázi, mluvíme o nekonečně-rozměrném prostoru.  
**lineárního zobrazení** - Nechť U,V jsou vektorové prostory. Zobrazení A: U->V se nazývá lineární zobrazení (operator), jesliže pro každé dva vektory u,v náležící U a skalár n platí:  
1) A(u+v) = A(u) + A(v)  
2) A(nu) = nA(u)  
Značíme: L(U,V)  
**nulový prostor** - Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť zobrazení A náleží L(U,V).  
Pak nulový prostor (jádro) N(A) zobrazení A je množina vzorů o, t.j. : N(A) = {u náležící U: A(u) = o }  
**obor hodnot zobrazení -** Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť A náleží L(U,V). Pak oborem hodnot H(A) zobrazení A je množina všech obrazú t.j:  
H(A) = {v náleží V : (existuje) u náležící U, A(u) = v}

**báze** - Konečná množina E vektorú vektorového prostoru V je báze vekt. prostoru V, jestliže  
 1) E je nezávislá  
 2) Každý vektor v (patriaci) V lze vyjádřit jako lineárni kombinaci vektoru E  
**dimenze** - Maximální počet nezávislých vektorů vektoroveho prostoru V nazýváme dimenzí prostoru V a značíme dim V. Má-li vektorový prostor bázi, dimenze je rovna počtu vektorů v bázi a mluvíme o konečně-rozměrném prostoru. Nemá-li nenulový vektorový prostor bázi, mluvíme o nekonečně-rozměrném prostoru.  
**lineárního zobrazení** - Nechť U,V jsou vektorové prostory. Zobrazení A: U->V se nazývá lineární zobrazení (operator), jesliže pro každé dva vektory u,v náležící U a skalár n platí:  
1) A(u+v) = A(u) + A(v)  
2) A(nu) = nA(u)  
Značíme: L(U,V)  
**nulový prostor** - Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť zobrazení A náleží L(U,V).  
Pak nulový prostor (jádro) N(A) zobrazení A je množina vzorů o, t.j. : N(A) = {u náležící U: A(u) = o }  
**obor hodnot zobrazení -** Nechť U,V jsou vektorové prostory a nechť A náleží L(U,V). Pak oborem hodnot H(A) zobrazení A je množina všech obrazú t.j:  
H(A) = {v náleží V : (existuje) u náležící U, A(u) = v}