

Linal moment

Что на данный момент затехано (все пожелания, благодарности, угрозы писать [сюда](#)):

1. Билет № 1.
2. Билет № 2.
3. Формула Грассмана. (5 билет)
4. Сумма размерностей образа и ядра линейного пространства. (6 билет)
5. Определитель и след матрицы через корни характеристического многочлена. (9 билет)
6. Теорема Гамильтона—Кэли. (10 билет)
7. Теорема об одномерном или двумерном инвариантном подпространстве. (10 билет)
8. Линейные функции. Биортогональный базис. Сопряжённые пространства. (11 билет)
9. Неравенство Коши—Буняковского и неравенство треугольника. (14 билет)

Билет № 1. Ранг матрицы. Теорема о ранге матрицы. Теорема о базисном миноре.

Определение [ранг матрицы]. Пусть в матрице A \exists линейно независимая (ЛНЗ) система из r строк, и нет линейно независимой системы из большего числа строк. Тогда мы будем говорить, что строчный ранг A равен r .

Определение [базисная подматрица]. Подматрица B матрицы A ($B = B_{j_1, j_2, \dots, j_r}^{i_1, i_2, \dots, i_r}$) называется базисной подматрицей, если её определитель не равен нулю $\det(B) = M_{j_1, j_2, \dots, j_r}^{i_1, i_2, \dots, i_r} \neq 0$, а \forall минор матрицы A порядка $r + 1$ равен нулю.

Определение [базисный минор]. Матрицу $M_{j_1, j_2, \dots, j_r}^{i_1, i_2, \dots, i_r}$ будем называть базисным минором.

Теорема о ранге матрицы. Ранг матрицы A является наибольшим таким числом r , что в матрице A имеется r строк (r столбцов), образующих линейно независимую систему. (Из этой теоремы, в частности, следует, что максимальное число линейно независимых строк матрицы равно максимальному числу её линейно независимых столбцов.)

Доказательство:

□ Пусть ранг матрицы A равен r . Требуется доказать, что в матрице A имеется r столбцов (строк), образующих линейно независимую систему, и что всякие $r + 1$ столбцов (строк) образуют линейно зависимую систему. Доказательство для строк и столбцов одно и то же, проведем его для столбцов.

Раз ранг матрицы равен r , то в ней имеется минор P с отличным от нуля детерминантом. Не ограничивая общности рассуждений, можно предположить, что этот минор P является угловым (ведь если он не угловой, то угловым мы его сделаем :D):

$$\begin{pmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,r} & a_{1,r+1} & \dots & a_{1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{r,1} & \dots & a_{r,r} & a_{r,r+1} & \dots & a_{r,n} \\ a_{r+1,1} & \dots & a_{r+1,r} & a_{r+1,r+1} & \dots & a_{r+1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m,1} & \dots & a_{m,r} & a_{m,r+1} & \dots & a_{m,n} \end{pmatrix}, \det(P) = \begin{vmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{r,1} & \dots & a_{r,r} \end{vmatrix} \neq 0.$$

Так как $\det(P) \neq 0$, то векторы $w_1 = \{a_{11}, \dots, a_{r1}\}, \dots, w_r = \{a_{1r}, \dots, a_{rr}\}$ линейно независимы, а тогда тем более линейно независимы векторы $v_1 = \{a_{11}, \dots, a_{r1}, \dots, a_{m1}\}, \dots, v_r = \{a_{1r}, \dots, a_{rr}, \dots, a_{mr}\}$.

Итак, в матрице A ранга r имеется линейно независимая система, состоящая из r столбцов. Докажем тогда, что всякие $r + 1$ столбцов матрицы A (ранга r) линейно зависимы. Предполагаем снова, что отличен от нуля детерминант углового минора порядка r матрицы A .

Вспомним, что среди векторов, являющихся линейными комбинациями данных r векторов, нельзя найти более r линейно независимых; поэтому достаточно доказать, что каждый столбец $v_h = \{a_{1h}, a_{2h}, \dots, a_{mh}\}$ матрицы A является линейной комбинацией первых r столбцов: Предполагаем, что $h > r$. Взяв любое $i \leq m$, построим детерминант

$$D_i = \begin{vmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,r} & a_{1,h} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{r,1} & \dots & a_{r,r} & a_{r,h} \\ a_{i,1} & \dots & a_{i,r} & a_{i,h} \end{vmatrix}$$

При любом i этот детерминант равен 0. В самом деле, если $i \leq r$, то этот детерминант имеет две одинаковые строки — на i -м и $(r+1)$ -м местах — поэтому равен нулю. Если же $i \geq r$, то D_i есть детерминант некоторого минора $r+1$ порядка матрицы A , и он равен нулю, так как ранг матрицы A по предположению есть r . Итак, $D_i = 0$ при $i \leq m$.

Разложим детерминант D_i по элементам последней строки:

$$A_1 = (-1)^{(r+1)+1} \begin{vmatrix} a_{1,2} & \dots & a_{1,r} & a_{1,h} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{r,2} & \dots & a_{r,r} & a_{r,h} \end{vmatrix}$$

и так далее ...

$$A_k = (-1)^{(r+1)+k} \begin{vmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,k-1} & a_{1,k+1} & \dots & a_{1,r} & a_{1,h} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{r,1} & \dots & a_{r,k-1} & a_{r,k+1} & \dots & a_{r,r} & a_{r,h} \end{vmatrix}$$

и, наконец,

$$A_{r+1} = \begin{vmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,r} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{r,1} & \dots & a_{r,r} \end{vmatrix} = \det(P) \neq 0.$$

Имеем $0 = D_i = A_1 a_{i1} + A_2 a_{i2} + \dots + A_r a_{ir} + A_{r+1} a_{ih}$, где $i = 1, 2, \dots, m$.

Эти соотношения выражают равенство $A_1 v_1 + A_2 v_2 + \dots + A_r v_r + A_{r+1} v_h$, в котором заведомо коэффициент $A_{r+1} = \det(P)$ отличен от нуля и которое поэтому можно разрешить относительно v_h : $v_h = \lambda v_1 + \dots + \lambda_r v_r$ при $\lambda_1 = -\frac{A_1}{A_{r+1}}, \dots, \lambda_r = -\frac{A_r}{A_{r+1}}$.

Итак, мы представили произвольный столбец v_h матрицы в виде линейной комбинации первых r столбцов этой матрицы. Этим и закончили доказательство теоремы. ■

Теорема о базисном миноре. Если $M_{j_1, j_2, \dots, j_r}^{i_1, i_2, \dots, i_r}$ — базисный минор матрицы A , то строки $\vec{a}_{i_1}, \dots, \vec{a}_{i_r}$ и столбцы $a_{j_1}^\uparrow, \dots, a_{j_r}^\uparrow$ являются базисными в матрице A .

Доказательство:

□ Без ограничения общности будем считать, что матрица A имеет следующий вид (базисная матрица в левом верхнем углу):

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1r} & \dots & a_{1j} & \dots \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{r1} & \dots & a_{rr} & \dots & a_{rj} & \dots \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{i1} & \dots & a_{ir} & \dots & a_{ij} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}$$

Докажем, что $\vec{a}_i = \lambda_1 \vec{a}_1 + \dots + \lambda_r \vec{a}_r$.

Рассмотрим детерминант матрицы, состоящей из базисной матрицы и добавленными к ней i -той строки и j -того столбца. Рассмотрим следующий минор, и разложим его по j -тому столбцу:

$$\begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1r} & a_{1j} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{r1} & \dots & a_{rr} & a_{rj} \\ a_{i1} & \dots & a_{ir} & a_{ij} \end{vmatrix} = a_{1j}(-1)^{1+r+1}M_1^j + \dots + a_{rj}(-1)^{2r+1}M_r^j + a_{ij}(-1)^{1+r+1+r}M_{1, \dots, r}^{1, \dots, r} = 0$$

Значит, $a_{ij} = -\frac{1}{M}(\sum_{k=1}^r a_{kj}A_k^j)$, где $A_{ij} = (-1)^{i+j}M_{ij}$ — алгебраическое дополнение элемента a_{ij} , и $M = M_{1, \dots, r}^{1, \dots, r}$ — базисный минор. Причём, A_k^j от j не зависит, то есть $a_{i*} = -\frac{1}{M}(\sum_{k=1}^r a_{k*}A_k^*)$.
А ведь это как раз и означает, что i -тая строка — линейная комбинация $\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_r$. ■

Билет № 2. Системы линейных уравнений. Общее решение системы линейных уравнений. Фундаментальная система решений. Теорема Кронекера—Капелли. Теорема Фредгольма.

Определение [СЛУ]. Систему уравнений вида

[illegible]

будем называть системой линейных уравнений (СЛУ) с n неизвестными. Коэффициенты при (x_1, \dots, x_n) будем записывать в виде матрицы, называемой матрицей системы:

$$\begin{pmatrix} a_1^1 & a_2^1 & \dots & a_n^1 \\ a_1^2 & a_2^2 & \dots & a_n^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_1^m & a_2^m & \dots & a_n^m \end{pmatrix}$$

Числа, стоящие в правых частях уравнений системы, образуют столбец b^\uparrow , называемый столбцом свободных членов. Если все элементы столбца свободных членов равны нулю, то система называется однородной (ОСЛУ). Причём, однородная система всегда совместна (то есть имеет хотя бы одно решение), так как, очевидно, всегда есть как минимум тривиальное решение.

Определение [ФСР]. Фундаментальная система решений — базис в линейном пространстве решений однородного уравнения.

Определение [фундаментальная матрица]. Фундаментальная матрица — матрица, столбцами которой является ФСР.

Лемма о вычислении общего решения СЛУ. Пусть $AX = b$ и $AY = 0$ – соответствующая ОСЛУ, тогда $\forall X$ решение системы $AX = b$ представляется в виде $X = X_{\text{ч}} + Y$, где $X_{\text{ч}}$ – частное решение, и Y – произвольное решение ОСЛУ.

Доказательство [Необходимость \Rightarrow]:

□ Раз X_q – частное решение $AX = b$, то из $AX = b \Rightarrow AX_q = b$. Тогда $A(X - X_q) = 0 \Rightarrow Y = X - X_q$ – решение системы $AY = 0$, или $X = X_q + Y$

Доказательство [Достаточность \Leftarrow]:

Пусть Y – решение системы $AY = 0$: $X = X_{\text{q}} + Y$ – есть решение $AX = b$, т.к. $A(X_{\text{q}} + Y) = AX_{\text{q}} + AY = AX_{\text{q}} = b$.

Итого: $X_{\text{общ}} = X_{\text{ч}} + Y_{\text{одн}}$ ■

Общий вид ФСР.

Возьмём $\tilde{A} = (A \mid b)$. Сведём матрицу \tilde{A} элементарными преобразованиями и перестановкой столбцов к следующему виду:

$$\left(\begin{array}{c|c|c} E_r & c & b' \\ \hline 0 & 0 & 0 \end{array} \right), \text{ где } b' \text{ — столбец } (b_1, \dots, b_r)^T.$$

В матрице \tilde{A} после преобразований $\text{rg}(\tilde{A}) = \text{rg}(A) = r$ ненулевых строк. Тогда запишем уравнения в следующем виде:

$$x_i + \sum_{j=r+1}^n c_{ij}x_j = b_i, \ i = \overline{1, r}.$$

Переменные x_1, \dots, x_r будем называть главными неизвестными, а остальные — параметрическими.

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 = b_1 - \sum_{j=r+1}^n c_{1j}x_j \\ \dots\dots\dots \\ x_r = b_r - \sum_{j=r+1}^n c_{rj}x_j \end{array} \right.$$

Тогда распишем X :

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_r \\ x_{r+1} \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 - \sum_{j=r+1}^n c_{1j}x_j \\ \vdots \\ b_r - \sum_{j=r+1}^n c_{rj}x_j \\ x_{r+1} \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_r \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + \sum_{j=r+1}^n x_j \begin{pmatrix} -c_{1j} \\ \vdots \\ -c_{rj} \\ E_{n-r} \end{pmatrix}$$

Матрицу

$$\Phi = \begin{pmatrix} -c_{1j} \\ \vdots \\ -c_{rj} \\ E_{n-r} \end{pmatrix}$$

называют фундаментальной системой решений. Будем обозначать такую матрицу следующим образом:

$$\Phi = \left(\begin{array}{ccc|ccc} -c_{1, r+1} & \dots & -c_{1n} & & & \\ \vdots & \ddots & \vdots & & & \\ -c_{r, r+1} & \dots & -c_{rn} & & & \\ 1 & \dots & 0 & & & \\ \vdots & \ddots & \vdots & & & \\ 0 & \dots & 1 & & & \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c} -C \\ E_{n-r} \end{array} \right)$$

А теперь возьмём ФСР и домножим её на $(E_r \mid C)$:

$$(E_r \mid C) \cdot \Phi = (E_r \mid C) \cdot \left(\begin{array}{c} -C \\ E_{n-r} \end{array} \right) = -C + C = 0$$

Вот и получается, что ФСР однородной системы — базис пространства решений этой системы.

Теорема Кронекера—Капелли: СЛУ $Ax = b$ совместна $\Leftrightarrow rg(A) = rg(A \mid b)$.

Доказательство [Необходимость \Rightarrow]:

□ Пусть существует решение x , тогда $x_1 a_1^\uparrow + x_2 a_2^\uparrow + \dots + x_n a_n^\uparrow = b^\uparrow$. То есть столбец b^\uparrow есть линейная комбинация a_1, \dots, a_n , а значит, дописывание b^\uparrow к матрице A не увеличит ее ранг.

Доказательство [Достаточность \Leftarrow]:

Имеем $rg(A) = rg(A \mid b)$. Значит у них один и тот же базисный минор. Значит b^\uparrow — линейная комбинация столбцов базисного минора, и система $Ax = b$ разрешима. ■

Теорема Фредгольма: СЛУ $Ax = b$ совместна $\Leftrightarrow \forall Y$, где Y - решение системы $A^T Y = 0$, выполняется $b^T Y = 0$.

Доказательство [Необходимость \Rightarrow]:

□ Пусть $\exists x_0 : Ax_0^\uparrow = b^\uparrow$ и Y — некоторое решение системы $A^T Y = 0 \Leftrightarrow Y^T A = 0$. Домножим $[Ax_0 = b]$ слева на $Y^T : (Y^T A)x_0 = Y^T b = 0 = b^T Y$.

Доказательство [Достаточность \Leftarrow]:

Предположим теперь, что система $Ax = b$ несовместна. Это равносильно тому, что в упрощенном виде ее расширенной матрицы $(A \mid b)$ есть строка $(0 \dots 0 \mid 1)$. Так как упрощенный вид получается из исходной матрицы элементарными преобразованиями строк, строка $(0 \dots 0 \mid 1)$ является линейной комбинацией строк матрицы $(A \mid b)$. То есть существует такой столбец y_0 , что $y_0^T = (0 \dots 0 \mid 1)$. Последнее равенство равносильно системе $y_0^T A = 0$, $y_0^T b = 1$. То есть, предположив несовместность системы $Ax = b$, мы нашли такое решение y_0 сопряженной однородной системы, что $y_0^T b \neq 0$. ■

Формула Грассмана: пусть V_1, V_2 — подпространства в L . $\dim(L) < \infty$, $\dim(V_1) < \infty$, $\dim(V_2) < \infty$. Тогда выполняется $\dim(V_1 + V_2) = \dim(V_1) + \dim(V_2) - \dim(V_1 \cap V_2)$.

Доказательство:

□ Пусть $\dim(V_1 \cap V_2) = s \geq 0$, $\dim(V_1) = k_1 \geq s$, $\dim(V_2) = k_2 \geq s$. Пусть $e = \{e_1, \dots, e_n\}$ — базис в $V_1 \cap V_2$.

Дополним базис e до базиса V_1 векторами f_1, \dots, f_{k_1-s} и до базиса V_2 векторами g_1, \dots, g_{k_2-s} . Тогда $\{e_1, \dots, e_s, f_1, \dots, f_{k_1-s}\}$ — базис в V_1 , и $\{e_1, \dots, e_s, g_1, \dots, g_{k_2-s}\}$ — базис в V_2 .
Базис в $(V_1 + V_2)$: $\{e_1, \dots, e_s, f_1, \dots, f_{k_1-s}, g_1, \dots, g_{k_2-s}\}$.

А значит, что $\dim(V_1 + V_2) = s + k_1 - s + k_2 - s = k_1 + k_2 - s$. ■

Сумма размерностей образа и ядра линейного пространства.

Утверждение: $\dim(\text{Im}(\varphi)) + \dim(\text{Ker}(\varphi)) = \dim(L)$.

- Отображение $\varphi : L_1 \rightarrow L_2$ — закон, по которому каждому вектору из L_1 сопоставляется единственный вектор из L_2 .
- Образ L_1 под действием φ или множество значений $\varphi(L_1) : \text{Im}(\varphi) = \{y \in L_2 : \exists x \in L_1, \varphi(x) = y\}$.
- Ядро линейного отображения φ — множество всех векторов из L_1 , переходящих в 0_{L_2} : $\text{Ker}(\varphi) = \{x \in L_1 : \varphi(x) = 0_{L_2}\}$.

Доказательство:

□ Пусть $\varphi : L \rightarrow L$, причём $\dim(L) = n$. Выберем в линейном пространстве L произвольный базис $\{e_1, \dots, e_n\}$. Поскольку по определению $\text{Im}(\varphi) = \{y \mid y = \varphi(x), x \in L\}$, то можно записать, что $\text{Im}(\varphi) = L\{\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_n)\}$ — линейная оболочка, порождаемая совокупностью образов базисных векторов $\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_n)$, причем $\dim(\text{Im}(\varphi)) = r$, где r — максимальное число ЛНЗ векторов в системе.

Рассмотрим ядро $\varphi : \text{Ker}(\varphi) = \{x \mid \varphi(x) = 0, x \in L\}$. В выбранном базисе равенству $Ax = 0$ соответствует однородная СЛУ: $A\xi = 0$, которая, как известно, имеет $n - r$ ЛНЗ решений, образующих ФСР. Поскольку неизвестными данной системы являются координаты векторов, составляющих $\text{Ker}(\varphi)$, то отсюда заключаем, что $\dim(\text{Ker}(\varphi)) = n - r$. В результате получаем, что $\dim(\text{Im}(\varphi)) + \dim(\text{Ker}(\varphi)) = r + (n - r) = n = \dim(L)$. ■

Определитель и след матрицы через корни характеристического многочлена.

Утверждение: пусть $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ — корни характеристического многочлена $P(\lambda) = \det(A_\varphi - \lambda E)$. Тогда $\text{tr}(A_\varphi) = \lambda_1 + \dots + \lambda_n$ и $\det(A_\varphi) = \lambda_1 \cdot \dots \cdot \lambda_n$.

Доказательство:

□ Понятно, что $\text{tr}(A) = a_{11} + \dots + a_{nn}$ — след матрицы A_φ .
Имеем $P(\lambda) = (\lambda_1 - \lambda) \cdot \dots \cdot (\lambda_n - \lambda) = (-\lambda)^n + \left(\sum_{i=1}^n \lambda_i\right) \cdot (-\lambda)^{n-1} + \dots + \prod_{i=1}^n (\lambda_i)$. А также $\det(A_\varphi - \lambda E) = (a_{11} - \lambda) \cdot \dots \cdot (a_{nn} - \lambda) + \sigma$, где под σ подразумевается сумма всех членов со степенью меньшей либо равной $n - 2$.

Перепишем в другом виде последнее равенство $(-\lambda)^n + (a_{11} + \dots + a_{nn}) \cdot (-\lambda)^{n-1} + \sigma + \det(A_\varphi)$.

Применяем всё могущество своей внимательности. Получаем:

$$\begin{cases} \text{tr}(A_\varphi) = a_{11} + \dots + a_{nn} = \lambda_1 + \dots + \lambda_n \\ \det(A_\varphi) = a_{11} \cdot \dots \cdot a_{nn} = \lambda_1 \cdot \dots \cdot \lambda_n \end{cases}$$

■

Теорема Гамильтона—Кэли: если $f(t)$ — характеристический многочлен матрицы A , то $f(A)$ — нулевая матрица. Или иначе - всякая матрица является корнем своего характеристического многочлена.

Доказательство:

Обращу внимание на НЕправильное доказательство! Сразу же хочется сказать, что $f(A) = \det(A - A \cdot E) = \det(A - A) = 0$. Круто, доказали теорему в одну строчку. (Хотя мы доказали то, что к теореме вообще не относится — детерминант нулевой матрицы есть число 0). Но замечу, что в формулировке теоремы $f(A)$ — нулевая матрица (именно матрица). В этот момент становится грустно, потому что вас отправляют на пересдачу. А еще грустнее от следующего доказательства.

□ Пусть λ — не характеристическое число \rightarrow матрица $A - \lambda \cdot E$ невырожденная $\rightarrow \exists$ матрица

$$(A - \lambda \cdot E)^{-1} = \frac{B(\lambda)}{\det(A - \lambda \cdot E)}$$

Элементы матрицы B — элементы вида $b_{ij} = (-1)^{i+j} d_{ji}$, где d_{ji} — дополнительный минор (убираем j -тую строку и i -тый столбец, потом считаем детерминант такой матрицы).

$$A_{m,n} = \begin{pmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} - \lambda \end{pmatrix}$$

Допустим, мы выберем диагональный элемент $[a_{22} - \lambda]$. Тогда дополнительный минор d_{22} — многочлен степени $n - 1$, где n — количество λ (так как убрали всего одну λ).

Если же выбрать недиагональный элемент, то как ни крути эту матрицу, будем убирать по две λ с диагонали. И дополнительный минор, например, d_{12} будет степени $n - 2$. Тогда матрица $B(\lambda)$ представима в виде $B(\lambda) = B_0 + \lambda B_1 + \dots + \lambda^{n-1} B_{n-1}$.

Пример, когда матрицу в таком виде имеет смысл представить:

$$\begin{pmatrix} \lambda^2 - 1 & \lambda + 1 & -\lambda \\ 1 & \lambda^2 + 2 & 3 \\ 0 & 0 & \lambda^2 + \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \lambda + \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \lambda^2$$

Вернемся обратно к доказательству теоремы.

Для определённости пусть $p(\lambda) = a_0 + a_1 \lambda + \dots + a_n \lambda^n$.

Тогда имеем $(a_0 + a_1 \lambda + \dots + a_n \lambda^n)E = (B_0 + \dots + \lambda^{n-1} B_{n-1})(A - \lambda E)$.

Приравняем коэффициенты при одинаковых степенях λ с правой и левой частей. Потом домно-

жим каждое равенство на A^i , где i - степень, соответствующая степени, рассматриваемого λ^i :

$$\begin{array}{lcl} \lambda^0: & a_0 E = B_0 A & | \cdot A^0 \\ \lambda^1: & a_1 E = -B_0 + B_1 A & | \cdot A^1 \\ & \vdots & \\ \lambda^k: & a_k E = -B_{k-1} + B_k A & | \cdot A^k \\ & \vdots & \\ \lambda^n: & a_n E = -B_{n-1} & | \cdot A^n \end{array}$$

Сложим все левые и правые части равенств:

$a_0 E + a_1 A + \dots + a_k A^k + \dots + a_n A^n = B_0 A - B_0 A + B_1 A^2 - \dots - B_{k-1} A^k + B_k A^{k+1} - \dots - B_{n-1} A^n$. Как можно заметить — всё сократится. Получили нулевую матрицу. То есть то, что мы и хотели получить. ■

Добавлю, что отсюда мы сразу получаем следующее следствие:

Если $p(\lambda)$ — характеристический многочлен преобразования φ , то $p(\varphi) = \vec{0}$.

Теорема: любое линейное преобразование конечномерного действительного линейного пространства L обладает одномерным или двумерным инвариантным подпространством U .

Доказательство:

□ По поводу одномерного подпространства, тут всё просто: если $\exists \lambda \in \mathbb{R} : \varphi(x) = \lambda x, x \neq 0$. Тогда $U = \langle x \rangle$.

Дальше неприятнее. Если все характеристические корни мнимые, то пусть $\lambda = \alpha + i\beta, \beta \neq 0$. Тогда $\bar{\lambda} = \lambda - i\beta$ тоже является характеристическим корнем, так как $\det(A_\varphi - \lambda E)$ - многочлен с действительными коэффициентами.

Рассмотрим φ как линейное преобразование \mathbb{C}^n : $\varphi(z) = A_\varphi Z, \forall Z = (z_1, \dots, z_n)^T \in \mathbb{C}^n \Rightarrow \exists Z' = X + iY \neq 0, (X, Y \in \mathbb{R}^n) \Rightarrow A_\varphi Z' = \lambda Z' \Leftrightarrow A_\varphi(X + iY) = (\alpha + i\beta)(X + iY) = (\alpha X - \beta Y) + i(\beta X + \alpha Y) \Leftrightarrow A_\varphi X = \alpha X - \beta Y$ и $A_\varphi Y = \beta X + \alpha Y \Rightarrow U = \langle X, Y \rangle$ — двумерное инвариантное подпространство. ■

Неравенство Коши—Буняковского и неравенство треугольника:

1. $\forall x, y \in \mathbb{E} \mapsto |(x, y)| \leq |x||y|$. Причём, $|(x, y)| = |x||y|$, если x, y линейно зависимы.
2. $\forall x, y \in \mathbb{E} \mapsto |x + y| \leq |x| + |y|$.

Доказательство:

□ 1. Введём функцию $f(t) = (tx + y, tx + y) = t^2(x, x) + 2t(x, y) + (y, y) \geq 0$.

Тогда относительно t имеем: $D \leq 0 \Rightarrow \frac{D}{4} = (x, y)^2 - (x, x)(y, y) \leq 0$, таким образом $|(x, y)| \leq |x||y|$.

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

Линейные функции. Биортогональный базис. Сопряжённые пространства.

Определение. Если на линейном пространстве L задано правило, по которому $\forall x \in L$ ставится в соответствие число (\mathbb{R} или \mathbb{C}), то говорят, что на L задана функция f . На бесконечномерных пространствах их называют функционалами.

Определение. f на L — линейная, если $\forall x, y \in L \ \& \ \forall \alpha :$

1. $f(x + y) = f(x) + f(y)$.
2. $f(\alpha x) = \alpha f(x)$.

Примеры линейных (или не совсем) функций:

1. Аддитивность массы (масса сложного объекта равна сумме масс составляющих его частей). То есть $f(m_1 + m_2) = f(m_1) + f(m_2)$.
2. Функция, которая сопоставляет всем векторам ненулевое число — не линейная. Так как не выполняется $f(0) = 0$.
3. Функция, сопоставляющая каждому вектору его i -ю координату — линейная.
4. Функция, сопоставляющая каждому вектору число 0 — тоже линейная.

Определение. Линейное пространство L^* всех линейных функций на линейном пространстве L называется сопряжённым для L .

Предложение. $\dim(L^*) = \dim(L)$.

Доказательство.

$$\square \forall x \in L, x = \sum_{i=1}^n x_i e_i :$$

Рассмотрим n функций, которые дают значения i -той координаты аргумента:

$$f_1(x) = x_1, \dots, f_i(x) = x_i, \dots, f_n(x) = x_n.$$

$$\text{То есть } f_i(e_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 0, & i \neq j \\ 1, & i = j \end{cases}, \text{ где } (i, j = 1, \dots, n.)$$

Тогда докажем, что f_1, \dots, f_n — базис в L^* . Пусть $f = f_1 \lambda_1 + \dots + f_n \lambda_n = 0$. Тогда:
 $f(e_1) = f_1(e_1) \lambda_1 + f_2(e_2) \lambda_2 + \dots + f_n(e_n) \lambda_n = 1 \cdot \lambda_1 + 0 \cdot \lambda_2 + \dots + 0 \cdot \lambda_n = \lambda_1 = 0$.
Аналогично $f(e_2) = \lambda_2 = 0$. И так далее... $\Rightarrow f_1, \dots, f_n$ — ЛНЗ.

Рассмотрим $\forall f : L \rightarrow K$ — линейную функцию:

$$f(x) = \sum_{i=1}^n a_i x_i = \sum_{i=1}^n a_i f_i(x) = \sum_{i=1}^n (a_i f_i)(x) = \left(\sum_{i=1}^n a_i f_i \right) (x) \Rightarrow \sum_{i=1}^n a_i f_i.$$

Можем переобозначить $f_i = e^i$. Тогда $\{e^i\}$ — базис в L^* . Причем базис $\{e^i\}$ — биортогональный к базису $\{e_j\}$ в L . ■

Из последнего предложения нужно осознать, что множество L^* всех линейных функций на n -мерном линейном пространстве L по отношению к введённым выше линейным операциям представляет собой n -мерное линейное пространство.

Определение. Пространство L^* — самое обычное линейное пространство (и вряд ли стоит искать сакральный смысл в этом определении). Оно тоже имеет сопряжённое пространство L^{**} , элементы которого — линейные функции на L^* .

Более того, последнее предложение позволяет нам утверждать, что если $\dim(L) = n$, то и $\dim(L^{**}) = n$.

Предложение. \exists изоморфизм $L^{**} \cong L$, не зависящий от выбора базиса.