Линейная алгерба стр. 1 из 6

1 Обратный оператор

1.1 Единица. Обратный элемент

A(K) — алгебра над полем K

Определение. Единицей алгебры называется такой её элемент $e \in A$, что

$$\forall a \in A \quad a \cdot e = e \cdot a = a$$

Кроме того, существуют левая и правая единицы:

$$e_L : e_L \cdot a = a \quad e_R : a \cdot e_R = a \quad \forall a \in A$$

Лемма 1. Если в $A \ \exists e_L$ и $e_R \Rightarrow e_L = e_R \stackrel{\triangle}{=} e$

Доказательство.

$$e_L = e_L e_R = e_R$$

Лемма 2. ∃!е

Доказательство. Тривиально.

 $\forall x, y \in A : x \cdot y = e$

Определение. Если $x \cdot y = e$, то x называется левым обратным к y, а y называется правым обратным к x.

Определение. $]z\in A, x: xz=zx=e$, тогда x — обратный к z, обозначается $x=z^{-1}$, при этом z называется обратимым.

Лемма 3. Если $y, z \in A \exists x$ — левый обратимый и y — правый обратимый. Тогда:

- 1. z обратимый
- 2. $z^{-1} = y \cdot x$

Доказательство. $\triangleleft z \cdot yx = e \cdot x = x$

$$\langle x(zy) = x \quad (xz)y = y \Rightarrow x = y \Rightarrow z$$
 — обратимый.

Пример. • \mathbb{R} e = 1 $a^{-1} = \frac{1}{a}$

•
$$\mathbb{C}$$
 $e = 1 + 0 \cdot i$ $z^{-1} = \frac{z^*}{|z|^2}$

•
$$\mathbb{R}^4$$
 $e = 1 + 0i + 0j + 0k$ $q^{-1} = \frac{q^*}{|q|^2}$

Линейная алгерба стр. 2 из 6

1.2 Обратная матрица

 $\triangleleft K_n^n$ — алгебра матриц

Определение. Единичной называется матрица E, такая что $\forall A \in K_n^n$:

$$AE = EA = A$$

Примечание. Единичная матрица — диагональна:

$$E = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}$$

Определение. **Обратной** к матрице A называется матрица A^{-1} :

$$A^{-1}A = AA^{-1} = E$$

Теорема 1. $\exists A^{-1} \Leftrightarrow \det A \neq 0$

Способы вычисления A^{-1}

1.2.1 Метод Гаусса

$$\left[\begin{array}{c|c}A & E\end{array}\right] \sim \left[\begin{array}{c|c}E & A^{-1}\end{array}\right]$$

Доказательство.

Теорема 2.

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \tilde{A}^T$$

Доказательство. $AB=E\Rightarrow B=rac{1}{\det A}\tilde{A}^T$ — надо доказать.

$$\sum_{j=1}^{n} \alpha_j^i \beta_k^j = \delta_k^i$$

$$] \delta_{k_0}^i = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 & 1_{k_0} & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}^T = b$$

Линейная алгерба стр. 3 из 6

$$\beta_{k_0}^j = \xi^j \quad \alpha_j^i = a_j$$

$$\sum_{j=1}^{n} a_j \xi^j = b \quad \xi^j = \frac{\Delta_j}{\Delta}$$

$$\Delta_j = \det A(a_j \to b)$$

1.3 Обратный оператор

 $\sphericalangle \varphi: X \to X$

Определение. Обратным к оператору φ называется оператор φ^{-1} :

$$\varphi^{-1}\varphi = \varphi\varphi^{-1} = \mathcal{I}$$

 $\mathcal{L}(X,X) \simeq K_n^n$

Теорема 3. Оператор φ обратим, если \exists базис, в котором его матрица невырождена

Примечание. $\tilde{A} = T^{-1}AT$ $\det \tilde{A} = \det(T-1AT) = \det T^{-1}\det A\det T$

$$\sphericalangle \varphi: X \to Y$$

Определение. Ядро φ :

$$Ker \varphi = \{x \in X : \varphi x = 0\}$$

Примечание. $\operatorname{Ker} \varphi \subset X$

Лемма 4. Ker φ — ЛП

Определение. Образ φ :

$$\operatorname{Im} \varphi = \{ y \in Y : \exists x : \varphi(x) = y \}$$

Примечание.

$$\operatorname{Im}\varphi\subset Y$$

Лемма 5. Im φ — ЛП

Теорема 4. О ядре и образе

$$|\varphi:X\to X\Rightarrow \dim \operatorname{Ker} \varphi+\dim \operatorname{Im} \varphi=\dim X$$

Линейная алгерба стр. 4 из 6

Доказательство.] $\dim \operatorname{Ker} \varphi = K$

$$]\{e_1 \dots e_k\}$$
 — базис Кег $\varphi \Rightarrow \varphi(e_j) = 0 \ \forall j = 1..k$

$$\sphericalangle\{e_1 \ldots e_k; e_{k+1} \ldots e_n\}$$
 — базис X

 $\{\varphi(e_{k+1})\dots \varphi(e_n)\}$ — полный для Im , т.к. любой $x\in {\rm Im}\,$ можно по нему разложить. Докажем ЛНЗ от обратного:

$$]\{\varphi(e_j)\}_{j=k+1}^n - \Pi 3 \Rightarrow \exists \alpha^j : \sum_{j=k+1}^n \alpha^j \varphi(e_j) = 0 \Rightarrow \varphi\left(\sum_{j=k+1}^n \alpha^j e_j\right) =$$

$$\begin{cases} \text{или } \sum\limits_{j=k+1}^{n}\alpha^{j}e_{j}\in\operatorname{Ker}\varphi\Rightarrow\operatorname{ЛК}e_{k+1}\dots e_{n}\text{ разложима по }e_{1}\dots e_{k}-\operatorname{противоречиe}\\ \text{или } \sum\limits_{j=k+1}^{n}\alpha^{j}e_{j}=0\Rightarrow\alpha^{j}=0\Rightarrow\operatorname{ЛH3} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \{ arphi(e_j) \}_{j=k+1}^n$$
 — базис Im $arphi$.

О существовании φ^{-1}

$$\triangleleft \varphi: X \to Y$$

$$\varphi : \forall x \ \exists ! y \in \text{Im } \varphi : \varphi(x) = y$$

$$\exists \varphi^{-1} : \forall y \in \operatorname{Im} \varphi \ \exists ! x \in X : \varphi^{-1}y = x$$

Обратный оператор существует только к изоморфизмам.

Теорема 5. $\triangleleft \varphi : X \rightarrow X$

$$\exists \varphi^{-1} \Leftrightarrow \dim \operatorname{Im} \varphi = \dim X$$
 или $\dim \operatorname{Ker} \varphi = 0$

Доказательство. $\dim\operatorname{Im}\varphi=\dim X\Leftrightarrow\operatorname{Im}\varphi\simeq X\Rightarrow\varphi$ — сюръекция, $\dim\operatorname{Ker}\varphi=0\Rightarrow\forall y\;\exists x:\varphi x=y\Rightarrow\varphi$ — инъекция

2 Внешняя степень ЛОп

$$\sphericalangle \Lambda^p \quad \{^{i_1...i_p}F\}_{1 \leq i_1 < i_2 < ... < i_p \leq n}$$
 — базис Λ^p

$$^{i_1...i_p}F=f^{i_1}\wedge f^{i_2}\wedge\ldots\wedge f^{i_p} \quad \dim\Lambda^p=C_n^p$$

 $[\{x_i\}_{i=1}^n$ — набор векторов

$$\det\{x_1\dots x_n\}:={}^{1\dots n}F(x_1\dots x_n)$$

Линейная алгерба стр. 5 из 6

$$\sphericalangle \Lambda_p \quad \{_{i_1...i_p}F\})_{1 \leq i_1 < i_2 < ... < i_p \leq n}$$
 — базис Λ_p

$$\dim \Lambda_p = C_n^p \quad _{i_1...i_p} F = \hat{x}_{i_1} \wedge \hat{x}_{i_2} \wedge \ldots \wedge \hat{x}_{i_p} \simeq x_1 \wedge x_2 \wedge \ldots \wedge x_n$$

$$[\{e_i\}_{i=1}^n$$
 — базис $X \Rightarrow x_i = \xi_i^{j_i} e_{j_i}$

$$\sum_{1\dots n} F = \xi_1^{j_1} \xi_2^{j_2} \dots \xi_n^{j_n} (e_{j_1} \wedge e_{j_2} \wedge \dots \wedge e_{j_n}) = \sum_{(j_1 \dots j_n)} (-1)^{[j_1 \dots j_n]} \xi_{j_1}^1 \dots \xi_{j_n}^n (e_1 \wedge e_2 \wedge \dots \wedge e_n) = \det[\xi_{j_1}^1 \dots \xi_{j_n}^n] (e_1 \wedge e_2 \wedge \dots \wedge e_n)$$

Определение. Определителем набора векторов $\{x_i\}_{i=1}^n$ называется число $\det[x_1 \dots x_n]$, такое, что:

$$x_1 \wedge x_2 \wedge \ldots \wedge x_n = \det[x_1 \ldots x_n] e_1 \wedge e_2 \wedge \ldots \wedge e_n$$

Лемма 6.

от
$$\Lambda^p$$
 $\det\{x_1 \dots x_n\} = \det[x_1 \dots x_n]$ от Λ_p

Доказательство.

$$\det\{x_1 \dots x_n\} = {}^{1 \dots n} F(x_1 \dots x_n) = \sum_{(j_1 \dots j_n)} (-1)^{[j_1 \dots j_n]} \xi_1^{j_1} \xi_2^{j_2} \dots \xi_n^{j_n} e_1 \wedge e_2 \wedge \dots \wedge e_n =$$

$$= \det\{x_1 \dots x_n\} e_1 \wedge e_2 \wedge \dots \wedge e_n$$

$$= \det[x_1 \dots x_n] e_1 \wedge e_2 \wedge \dots \wedge e_n$$

Определение. $\sphericalangle \varphi: X \to X$

Внешней степенью φ^{Λ_p} оператора φ называется отображение:

$$\varphi^{\Lambda_p}(x_1 \wedge x_2 \wedge \ldots \wedge x_n) = \varphi(x_1) \wedge \ldots \wedge \varphi(x_n)$$

Примечание.

$$\varphi^{\Lambda_p}:\Lambda_p\to\Lambda_p$$

$$\triangleleft p = n$$

$$\varphi^{\Lambda_n}(e_1 \wedge e_2 \wedge \ldots \wedge e_n) = \varphi(e_1) \wedge \varphi(e_2) \wedge \ldots \wedge \varphi(e_n) = a_1^{j_1} e_{j_1} \wedge \ldots \wedge a_1^{j_n} e_{j_n} =$$

$$= a_1^{j_1} \ldots a_n^{j_n}(e_{j_1} \wedge \ldots \wedge e_{j_n}) = \sum_{(j_1 \ldots j_n)} (-1)^{[j_1 \ldots j_n]} a_{j_1}^1 a_{j_2}^2 \ldots a_{j_n}^n e_1 \wedge \ldots \wedge e_n = \det A_{\varphi} e_1 \wedge \ldots \wedge e_n$$

M3137y2019 Лекция 4

Линейная алгерба стр. 6 из 6

Определение. Определителем линейного оператора φ называется число, такое что:

$$\det \varphi = \det[\varphi(e_1) \wedge \ldots \wedge \varphi(e_n)] = \det A_{\varphi} e_1 \wedge \ldots \wedge e_n$$

Примечание.

$$\forall \omega \in \Lambda_n \quad \varphi^{\Lambda_n} \omega = \det \varphi \cdot \omega$$

$$\omega \in \Lambda_n \Rightarrow \omega = \alpha e_1 \wedge \ldots \wedge e_n$$

$$\varphi^{\Lambda_n} \omega = \alpha \varphi^{\Lambda_n} (e_1 \wedge \ldots \wedge e_n) = \alpha \det \varphi e_1 \wedge \ldots \wedge e_n = \det \varphi \cdot \omega$$

Определение. Грассманова алгеба — алгебра по внешнему произведению Теорема 6.

$$\det(\varphi\psi) = \det\varphi\det\psi$$

Доказательство.