Algebra liniowa z geometrią 2

1 Terminy kolowium

- 12.04 - pierwszy semestr
- 24.05 - drugi semestr (1-11) Jurlewicz

2 Przestrzenie wektorowe

Uwagi: $(V, K, \oplus, \odot)$ - przestrzeń wektorowa

1. Elementy ciala K nazywamy **skalarami**, a elementy zbioru V **wektorami**.
2. Dla uproszczenia zapisu na skalarach i wektorach działania będziemy oznaczali $+, \cdot$.
3. Gdy $K = \mathbb{R}$, to przestrzeń wektorowa $(V, \mathbb{R}, +, \cdot)$ nazywamy rzeczywistą.
4. Gdy $K = \mathbb{C}$, to $(V, \mathbb{C}, +, \cdot)$ nazywamy zespoloną.
5. Zamiast pisać $(V, K, +, \cdot)$ często piszemy "V jest przestrzenią wektorową".
6. Jeśli $x, y \in V$, to zapis $x - y$ oznaczamy $x + (-y)$, gdzie $-y$ jest elementem przeciwnym w grupie addytywnej $(V, +)$.
7. Element neutralny w grupie $(V, +)$ oznaczamy Θ i nazywamy wektorem zerowym.

Przykład 2.1.
$(\mathbb{R}^N = \underbrace{\mathbb{R} \times \ldots \times \mathbb{R}}_{N}, \mathbb{R}, \oplus, \odot)$ *jest przestrzenią wektorową, gdzie działania są zdefiniowane następująco:*

$$\begin{gathered}\forall x = (x_1, \ldots, x_N), y = (y_1, \ldots, y_N) \in \mathbb{R}^N : \\ x \oplus y := (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \ldots, x_N + y_N) \in \mathbb{R}^N\end{gathered}$$

$$\begin{gathered}\forall \alpha \in \mathbb{R}, \forall x = (x_1, \ldots, x_N) \in \mathbb{R}^N : \\ \alpha \odot x := (\alpha x_1, \ldots, \alpha x_N) \in \mathbb{R}^N.\end{gathered}$$

Przykład 2.2.
K - dowolne ciało
$(K^N = \underbrace{K \times \ldots \times K}_{N}, \mathbb{R}, \oplus, \odot)$ *- przestrzeń wektorowa z działaniami:*

$$\begin{gathered}\forall x = (x_1, \ldots, x_N), y = (y_1, \ldots, y_N) \in K^N : \\ x \oplus y := (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \ldots, x_N + y_N)\end{gathered}$$

$$\begin{gathered}\forall \alpha \in K, \forall x = (x_1, \ldots, x_N) \in K^N : \\ \alpha \odot x := (\alpha x_1, \ldots, \alpha x_N).\end{gathered}$$

3 Podprzestrzenie wektorowe

4 Liniowa niezależność wektorów

5 Baza

6 Wymiar przestrzeni wektorowej

Twierdzenie 6.1. *Wszystkie bazy danej przestrzeni wektorowej są równoliczne.*

Wniosek. *(twierdzenie Steinera)*
Jeśli pewna baza przestrzeni V ma n elementów, to każda inna baza tej przestrzeni ma też n elementów.

Definicja 6.1.

- *Jeśli przestrzeń wektorowa V ma skończoną bazę, to mówimy, że jest skończenie wymiarowa i oznaczamy $dimV$.*
- *Jeśli przestrzeń V ma nieskończoną bazę, to mówimy, że jest nieskończenie wymiarowa i wówczas oznaczamy $dimV = \infty$.*

Uwaga: Powyższa definicja jest poprawna ponieważ wszystkie bazy są równoliczne.

Twierdzenie 6.2.

Założenia: *V w przestrzeni wektorowej, $V_1 \subseteq V$ - podprzestrzeń*
Teza:

1. *$dimV_1 \leq dimV$*
2. *Jeśli $dimV_1 = dim < \infty$, to $V = V_1$??*

Dowód.

1. Niech B będzie bazą $V_1 \implies dimV_1 = \sharp B$
   $\implies B$ jest zbiorem wektorów liniowo niezależnych w V
   $\implies B$ można rozszerzyć do bazy
   $A \supseteq B$ w V
   $dimV = \sharp A \geq \sharp B = dimV_1$
2. Niech B będzie bazą w V_1
   $\implies B$ mogę rozszerzyć do bazy $A \geq B$ w V

ale $\sharp A = \sharp B < \infty \implies A = B$

$V_1 = lin(B) = lin(A) = V$

$\square$

7 Odwzorowania liniowe

Definicja 7.1.

*Niech V i W będą przestrzeniami wektorowymi nad ciałem K. Mówimy, że odwzorowanie $\varphi : V \mapsto W$ jest **liniowe**, jeśli*

$$\forall x, y \in V, \alpha, \beta \in K : \varphi(\alpha x + \beta y) = \alpha\varphi(x) + \beta\varphi(y)$$

Twierdzenie 7.1. *$\varphi : V \mapsto W$ jest odwzorowaniem liniowym* $\iff$

$$\begin{cases} \forall x, y \in V : \varphi(x + y) = \varphi(x) + \varphi(y) & (1) \\ \forall \alpha \in K, x \in V : \varphi(\alpha x) = \alpha\varphi(x) & (2) \end{cases}$$

Dowód.
"$\Longleftarrow$"

$$\varphi(\alpha x + \beta y) \overset{\mathbf{1)}}{=} \varphi(\alpha x) + \varphi(\beta y) \overset{\mathbf{2)}}{=} \alpha\varphi(x) + \beta\varphi(y)$$

"$\Longrightarrow$"

- $\varphi(x + y) = \varphi(1 \cdot x + 1 \cdot y) \overset{\mathbf{zał}}{=} 1 \cdot \varphi(x) + 1 \cdot \varphi(y) = \varphi(x) + \varphi(y)$
- $\varphi(\alpha x) = \varphi(\alpha x + 0 \cdot x) \overset{\mathbf{zał}}{=} \alpha\varphi(x) + 0 \cdot \varphi(x) = \alpha\varphi(x) + \Theta = \alpha\varphi(x)$

$\square$

Twierdzenie 7.2. *$\varphi : V \mapsto W$ jest liniowe* $\iff$

$$\forall k \in \mathbb{N}, \forall v_1, \dots, v_k \in V, \forall \alpha_1, \dots, \alpha_k \in K : \varphi(\sum_{i=1}^{k} \alpha_i v_i) = \sum_{i=1}^{k} \alpha_i \varphi(v_1)$$

Dowód. indukcją matematyczną na k (ćw.)

Twierdzenie 7.3.

Jeśli $\varphi : V \mapsto W$ *jest odwzrowaniem liniowym to* $\varphi(\Theta_v) = \Theta_w$

Dowód.

$$\varphi(\Theta_v) = \varphi(0 \cdot v) = 0 \cdot \varphi(v) = \Theta_w$$

$\square$

Przykład 7.1.

1. $id_v : V \ni v \longmapsto v \in V$ jest odwzorowaniem liniowym

$$id_v(\alpha v_1 + \beta v_2) = \alpha v_1 + \beta v_2 = \alpha \cdot id_v(v_1) + \beta \cdot id(v_2)$$

2. **Odwzorowanie zerowe**

$$\varphi : V \ni v \longmapsto \Theta_w \in W$$
$$\Theta(\alpha v_1 + \beta v_2) = \Theta_w = \alpha \cdot \Theta_w + \beta \cdot \Theta_w = \alpha\varphi(v_1) + \beta\varphi(v_2)$$

3. Niech $V = V_1 \oplus V_2$
   Wówczas $\forall\ v \in V\ \exists!\ v_1 \in V_1\ \exists!\ v_1 \in V_2 : v = v_1 + v_2$

   Definiujemy odwzorowanie $\pi_1 : V \ni v \longmapsto v_1 \in V_1$
   - rzutowanie na V_1 w kierunku V_2

   Analogicznie $\pi_2 : V \ni v \longmapsto v_2 \in V_2$
   - rzutowanie na V_2 w kierunku V_1

Udowodnimy, że π_1 jest liniowe (dowód dla π_2 analogiczny).

Niech $x, y \in V, \alpha, \beta \in K$
Wówczas

$$x = x_1 + x_2$$
$$y = y_1 + y_2$$

gdzie $x_1, y_1 \in V_1, x_2, y_2 \in V_2$

$$\begin{aligned}
\pi_1 \overbrace{(\alpha x + \beta y)}^{v} &= \pi_1(\alpha(x_1 + x_2) + \beta(y_1 + y_2)) \\
&= \pi_1(\underbrace{(\alpha x_1 + \beta y_1)}_{\in V_1} + \underbrace{(\alpha x_2 + \beta y_2)}_{\in V_2}) \\
&= \alpha x_1 + \beta y_1 \\
&= \alpha \pi_1(x) + \beta \pi_1(y)
\end{aligned}$$

«jakis rysuneczek tutaj»

4. Niech W będzie podprzestrzenią wektorową w V

$$\kappa : W \ni w \longmapsto w \in V - zanurzenie$$

Przykład «rysuneczek dwie osie i R do 2»

$$\mathbb{R} \ni x \longmapsto (x, 0) \in \mathbb{R}^2$$
$$\mathbb{R} \times \{0\} \ni (x, 0) \longmapsto (x, 0) \in \mathbb{R}^2$$

5. V - przestrzeń wektorowa, $\lambda \in K$

Odwzorowanie $\varphi_\lambda : v \ni v \longmapsto \lambda v \in V$ jest liniowe i nazywamy je **homotetią**.

6. I - przedział w $\mathbb{R}$

$$\mathcal{C}^{\infty}(I) = \{f : I \longmapsto \mathbb{R} : \; f \;\; jest \;\; w \;\; \mathcal{C}^{\infty}\}$$

$$F : \quad \mathcal{C}^{\infty}(I) \ni f \longmapsto f' \in \mathcal{C}^{\infty}(I)$$

Ponieważ $(f+g)' = f' + g'$
$(\alpha f)' = \alpha \cdot f'$

Zatem F jest odwzorowaniem liniowym.