LINAG U3 5.2.7 JeG-L(V, W) bel. zz: Ip:V->V Projektion IgeG-L(phV), W): q. injektiv und &(x) = g(p(x)) VXEV 3 x, ckerf 3x2 & U: x, +x2=x JU... UR von V mit kerf ⊕ U= V 9 = flow ist semi-linear. p: V > V ist eine Projektion. x= x1+x2 1-> x2 ·) } ? ?: \ X \ V : \ \ \ (x) = \ \ (p(x)) Sei XEV bel. I xn Ekarf Ixz EU: xn + xz = x $f(x) = f(x_1 + x_2) = f(x_1) + f(x_2) = O + f(x_2) = f(x_2)$ g(p(x)) = g(p(x1+x2)) = g(x2) = f(x2), da g= f/p(v) ·) zz: g ist injektiv => Kerg = {0} Sei xep(V) mit g(x) = On hel. Da xep(V) =>(x=Ov) v(x & kerf) herf 2 kerg => (x=Ov) v (x & kerg) => x=Ov ·) Eindentigkeit Bei gegebenem p ist g (affensichtlich) eindentig. Allgemein ist p und g, alier nicht eindentig, wie 2.8. bei $V = R^{3\times 1}$ $W = R^{2\times 1}$ $f(3) = {3 \choose {0}} = {3 \choose {1}}$ $p_1\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $p_1\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $p_1\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $q_1\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ Dann ist preine Projektion und f(x)=g(pr(x)) für alle x EV. $p_{2}\begin{pmatrix} \hat{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} \quad p_{2}\begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} \quad g_{2}\begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} \quad g_{2}\begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{3} \\ \hat{3} \end{pmatrix}$ Auch pe sist eine Projektion und f(x)=ge(pe(x)) für alle xEV. -> p und of sind wicht eindentig.