

# LINAG Ü14

$$12.1.6 \quad (K^{\mathbb{N}}, \cdot) \quad L: K^{\mathbb{N}} \times K^{\mathbb{N}} \rightarrow K : ((x_i)_{i \in \mathbb{N}}, (y_i)_{i \in \mathbb{N}}) \mapsto \sum_{i \in \mathbb{N}} x_i \cdot y_i$$

$f \in L(K^{\mathbb{N}}, K^{\mathbb{N}})$   $(a_{ij})_{(i,j) \in \mathbb{N} \times \mathbb{N}}$  mit  $\forall i, j \in \mathbb{N}: a_{ij} \dots i\text{-te Koordinate von } f(e_j)$

$(a_{ij})_{(i,j) \in \mathbb{N} \times \mathbb{N}}$  als "unendliche Matrix" hat in jeder Spalte fast nur Nullen

a) zz: Falls  $\hat{f}$  existiert gilt:  $i\text{-te Zeile von } (a_{ij})$  ist genau die Koordinatisierung von  $\hat{f}(e_i)$

Wir nehmen an  $\hat{f}$  existiert und beschreiben diese (wie auch  $f$ ) durch eine

Familie bzw. "unendliche Matrix"  $(b_{ij})$  so wie oben. Mit  $a_{*i}$  und  $b_{*i}$

bezeichne ich das Bild  $f(e_i)$  bzw.  $\hat{f}(e_i)$  (also jeweils die "Spalten")

Da  $\hat{f}$  zu  $f$  adjungiert folgt

$$\forall i, j \in \mathbb{N}: e_j \cdot f(e_i) = e_j \cdot a_{*i} = a_{ji} = b_{ji} = b_{*j} \cdot e_i = \hat{f}(e_j) \cdot e_i$$

$\Rightarrow$  In der  $i\text{-ten Zeile}$  steht das Bild von  $\hat{f}(e_i)$  (die "Matrizen transponiert" zueinander)

$$b) \quad f \cong \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & 1 & 1 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix} \quad g \cong \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 & \dots \\ 0 & 1 & -1 & 1 & \dots \\ 0 & 0 & 1 & -1 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

zz:  $\hat{f}$  existiert und ist nicht surjektiv

Behauptung:  $\hat{f} \cong \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots \\ 1 & 1 & 0 & \dots \\ 0 & 1 & 1 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$  Sei  $i, j \in \mathbb{N}$  bel.

$$e_j \cdot f(e_i) = e_j \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{cases} 1, & \text{falls } i=j \text{ oder } i-1=j \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$$

sind offensichtlich immer gleich

$$\hat{f}(e_j) \cdot e_i = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \end{pmatrix} \cdot e_i = \begin{cases} 1, & \text{falls } i=j \text{ oder } i=j+1 \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$$

Man sieht, dass es keine (endliche!) LK  $\sum_{i \in \mathbb{N}} x_i \cdot e_i$  gibt mit

$$\hat{f}\left(\sum_{i \in \mathbb{N}} x_i \cdot e_i\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \end{pmatrix} = e_0 \Rightarrow \text{nicht surjektiv}$$

zz:  $f^{-1} = g$ , aber  $\nexists \hat{g}$

Sei  $i \in \mathbb{N}$  bel.  $g(f(e_i)) = g\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \end{pmatrix}\right) = g(e_{i-1} + e_i) = \begin{pmatrix} (-1)^{i-1} \\ (-1)^{i-1} \\ \vdots \\ (-1)^{i-1} \\ (-1)^{i-1} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} (-1)^i \\ (-1)^i \\ \vdots \\ (-1)^i \\ (-1)^i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \end{pmatrix} = e_i$

$$\Rightarrow f^{-1} = g$$

$\forall i \in \mathbb{N}: \hat{g}(e_0) \cdot e_i = g(e_i) \cdot e_0 = \begin{cases} 1, & \text{falls } i \text{ gerade} \\ -1, & \text{falls } i \text{ ungerade} \end{cases}$  wenn wir annehmen, dass  $\hat{g}$  existiert

$$\Rightarrow \hat{g}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \\ \vdots \end{pmatrix} \notin K^{\mathbb{N}} \Rightarrow \nexists \hat{g} \text{ zu } g$$