

## Souřadnice vzhledem k uspořádané bázi a komutativní diagramy

Odpřednesenou látku naleznete v kapitolách 3.1–3.3 a 2.2 skript *Abstraktní a konkrétní lineární algebra*.

## Minulá přednáška

- 1 Báze lineárního (pod)prostoru.

Intuitivní význam: **báze je výběr systému souřadnicových os.**

- 2 Dimenze lineárního (pod)prostoru.

Intuitivní význam: **dimenze je počet souřadnicových os.**

## Dnešní přednáška

- 1 Souřadnice vektoru vzhledem k **uspořádané** bázi.

Intuitivní význam: **souřadnice vektoru udávají „úseky“ vektoru na jednotlivých souřadnicových osách.**

- 2 Ukážeme **velmi užitečný** pohled na zobrazení (funkce):  
kalkulus komutativních diagramů.

## Věta (existence souřadnic vzhledem k uspořádané bázi)

Ať seznam  $B = (\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n)$  tvoří bázi lineárního prostoru  $L$ . Pro každý vektor  $\vec{x} \in L$  existuje jediný seznam  $(a_1, \dots, a_n)$  prvků  $\mathbb{F}$  tak, že  $\vec{x} = a_1 \cdot \vec{b}_1 + \dots + a_n \cdot \vec{b}_n$ .

### Důkaz.

Přednáška. ■

## Definice (souřadnice vzhledem k uspořádané bázi)

Seznamu  $(a_1, \dots, a_n)$  z předchozí věty říkáme **souřadnice vektoru  $\vec{x}$  vzhledem k uspořádané bázi  $B = (\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n)$** . Značení:<sup>a</sup>

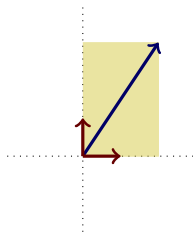
$$\text{coord}_B(\vec{x}) = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}.$$

---

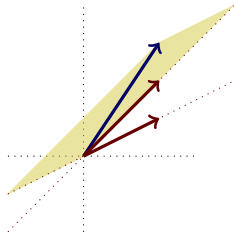
<sup>a</sup>Tj, souřadnice vektoru  $\vec{x}$  chápeme jako další vektor: vektor souřadnic v  $\mathbb{F}^n$ .

## Příklad (souřadnice stejného vektoru k různým bázím)

Seznamy  $K_2 = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ ,  $B = \left( \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$  jsou uspořádané báze prostoru  $\mathbb{R}^2$ . (Seznam  $K_2$  je **kanonická báze** prostoru  $\mathbb{R}^2$ .)



$$\text{coord}_{K_2} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$
$$\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$



$$\text{coord}_B \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$
$$\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = -1 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

## Důležitá vlastnost kanonické báze

Připomenutí: prostor  $\mathbb{F}^n$  nad  $\mathbb{F}$  má **kanonickou bázi**

$K_n = (\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n)$ , kde

$$\mathbf{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \mathbf{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, \mathbf{e}_n = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

Ať  $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  je vektor v  $\mathbb{F}^n$ . Potom  $\text{coord}_{K_n}(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ .

## Důležitá vlastnost každé uspořádané báze

Ať  $B = (\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n)$  je **jakákoli** uspořádaná báze prostoru  $L$  nad  $\mathbb{F}$ .

Potom platí rovnosti<sup>a</sup>

$$\text{coord}_B(\vec{b}_1) = \mathbf{e}_1, \text{coord}_B(\vec{b}_2) = \mathbf{e}_2, \dots, \text{coord}_B(\vec{b}_n) = \mathbf{e}_n$$

---

<sup>a</sup>Těchto rovností budeme mnohokrát využívat při studiu matic lineárních zobrazení (témata 05A a 05B).

## Příklad (souřadnice stejného vektoru k různým bázím)

Seznamy

$$B_1 = (1, x, x^2) \quad B_2 = (x^2, x, 1)$$

jsou uspořádané báze lineárního prostoru  $\mathbb{R}^{\leq 2}[x]$  reálných polynomů stupně nejvýše 2.

Platí:

$$\text{coord}_{B_1}(3x^2 - 2x + 4) = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \text{coord}_{B_2}(3x^2 - 2x + 4) = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$3x^2 - 2x + 4 = 4 \cdot 1 + (-2) \cdot x + 3 \cdot x^2, \quad 3x^2 - 2x + 4 = 3 \cdot x^2 + (-2) \cdot x + 4 \cdot 1$$

## Tvrzení (linearita výpočtu souřadnic)

Ať  $B$  je (jakákoli) konečná uspořádaná báze lineárního prostoru  $L$ .  
Potom pro zobrazení  $\vec{x} \mapsto \mathbf{coord}_B(\vec{x})$  platí:<sup>a</sup>

- 1  $\mathbf{coord}_B(\vec{x} + \vec{y}) = \mathbf{coord}_B(\vec{x}) + \mathbf{coord}_B(\vec{y})$ .
- 2  $\mathbf{coord}_B(a \cdot \vec{x}) = a \cdot \mathbf{coord}_B(\vec{x})$ .

---

<sup>a</sup>Tyto dvě vlastnosti jsou velmi důležité. V tématu 04A je budeme studovat abstraktně (vedou k pojmu **lineárního zobrazení**).

## Důkaz.

Přednáška. 

## Poznámky

- Slova *funkce* a *zobrazení* **znamení totéž**.
- Skládání zobrazení značíme **stejně** jako násobení (tj. tečkou). Uvidíme později, že skládání zobrazení skutečně **je** jistý druh násobení.

## Několik připomenutí

- 1 Zadat **zobrazení** (také: **funkci**)  $f : X \rightarrow Y$  znamená: **pro každé**  $x \in X$  **zadat právě jedno**  $y \in Y$ . Toto  $y$  značíme  $f(x)$  (**funkční hodnota** v  $x$ ).  
Píšeme<sup>a</sup> i  $x \mapsto f(x)$ ,  $f : x \mapsto f(x)$ .
- 2 Pro zobrazení  $f : X \rightarrow Y$ ,  $g : Y \rightarrow Z$  značíme  $g \cdot f : X \rightarrow Z$  **složené zobrazení**  $x \mapsto g(f(x))$ .

---

<sup>a</sup>Důležité je rozlišovat: šipka  $f : X \rightarrow Y$  **versus** šipka s patkou  $x \mapsto f(x)$ .



## Zobrazení (znovu a podrobně)

Přesná definice zobrazení  $f : X \rightarrow Y$  zní:

**Zobrazení**  $f : X \rightarrow Y$  je podmnožina  $X \times Y$  taková, že pro všechna  $x \in X$  existuje právě jedno  $y \in Y$  tak, že  $(x, y) \in f$ .

Takovému  $y$  říkáme **funkční hodnota  $f$  v bodě  $x$** . Místo  $y$  píšeme  $f(x)$ .

Potom lze dokázat:

- 1 Pro libovolnou množinu  $Y$  existuje **právě jedno** zobrazení  $f : \emptyset \rightarrow Y$ .
- 2 Pro libovolnou množinu  $X$  existuje **právě jedno** zobrazení  $f : X \rightarrow \{y\}$ .
- 3 Je-li  $X$  neprázdná množina, pak **neexistuje** zobrazení  $f : X \rightarrow \emptyset$ .

## Identické zobrazení a skládání zobrazení

- 1 **Identita na  $X$**  je zobrazení  $\text{id}_X : X \rightarrow X$ , kde  $\text{id}_X : x \mapsto x$ .
- 2 Platí  $h \cdot (g \cdot f) = (h \cdot g) \cdot f$  a  $\text{id}_Y \cdot f = f = f \cdot \text{id}_X$ , kdykoli je skládání definováno.

### Slogan: můžeme malovat obrázky!

- 1 Místo  $f : X \rightarrow Y$ ,  $g : Y \rightarrow Z$  a  $g \cdot f : X \rightarrow Z$  můžeme kreslit

$$X \xrightarrow{f} Y \qquad Y \xrightarrow{g} Z \qquad X \xrightarrow{g \cdot f} Z$$

nebo dokonce psát **rovnosti**, například

$$X \xrightarrow{g \cdot f} Z \qquad = \qquad X \xrightarrow{f} Y \xrightarrow{g} Z$$

- 2 Protože skládání je asociativní, můžeme nakreslit i obrázek

$$X \xrightarrow{f} Y \xrightarrow{g} Z \xrightarrow{h} W$$

a tento obrázek má (díky asociativitě skládání) jednoznačný význam.

Místo slova *obrázek* budeme používat slovo **diagram**.

## Speciální vlastnosti zobrazení

- 1 Zobrazení  $f : X \rightarrow Y$  je **prosté** (také: **injektivní** nebo **injekce**), když z rovnosti  $f(x_1) = f(x_2)$  plyne  $x_1 = x_2$ .
- 2 Zobrazení  $f : X \rightarrow Y$  je **na** (také: **surjektivní** nebo **surjekce**), když pro každé  $y \in Y$  existuje  $x$  tak, že  $f(x) = y$ .
- 3 Zobrazení  $f : X \rightarrow Y$  je **bijekce** (také: **vzájemně jednoznačné**), když  $f$  je injekce a surjekce současně.

## Injekce/surjekce/bijekce a jejich skládání

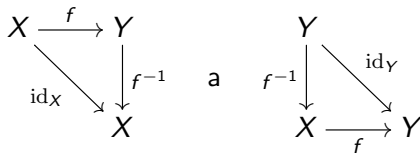
- 1 Složení injekcí je injekce, složení surjekcí je surjekce, složení bijekcí je bijekce.
- 2  $f : X \rightarrow Y$  je bijekce právě tehdy, když  $f$  je invertibilní. To jest: právě tehdy, když existuje jednoznačně určené<sup>a</sup>  $g : Y \rightarrow X$  tak, že  $g \cdot f = \text{id}_X$  a  $f \cdot g = \text{id}_Y$ .

---

<sup>a</sup>Tomuto jednoznačně určenému zobrazení se říká **inverse** zobrazení  $f$  a značí se také  $f^{-1}$ .

## Diagramy pro invertibilní zobrazení

Zobrazení  $X \xrightarrow{f} Y$  je **invertibilní** (také: **má inversi**), pokud existuje  $Y \xrightarrow{f^{-1}} X$  tak, že diagramy

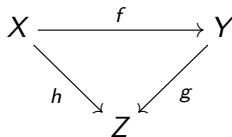


jsou **komutativní**,<sup>a</sup> tj., vyjadřují rovnosti  $f^{-1} \cdot f = \text{id}_X$  a  $f \cdot f^{-1} = \text{id}_Y$ .

<sup>a</sup>**Neformálně:** toto slovo znamená, že všechny cesty ze „začátku“ diagramu do „konce“ diagramu dávají stejný výsledek.

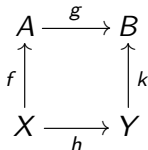
## Komutativní trojúhelníky a komutativní čtverce

### 1 Komutativní trojúhelník



vyjadřuje rovnost  $h = g \cdot f$ , tj., vyjadřuje platnost rovnosti  $h(x) = g(f(x))$  pro **všechna**  $x \in X$ .

### 2 Komutativní čtverec



vyjadřuje rovnost  $g \cdot f = k \cdot h$ , tj., vyjadřuje platnost rovnosti  $g(f(x)) = k(h(x))$  pro **všechna**  $x \in X$ .

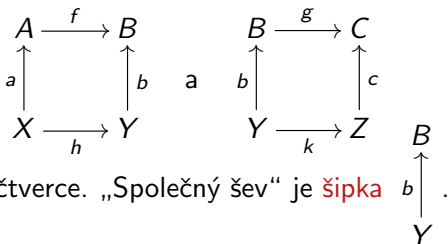
## Skládání je „slepování“ šipek

Šipky  $X \xrightarrow{f} Y$  a  $Y \xrightarrow{g} Z$  slepíme za „společný šev“  $Y$  a dostaneme  $X \xrightarrow{f} Y \xrightarrow{g} Z$ .

Při dobrém šití nemá být šev vidět, tj., nakonec napíšeme šipku  $X \xrightarrow{g \cdot f} Z$ .

## Funguje „slepování“ komutativních čtverců?

Ať

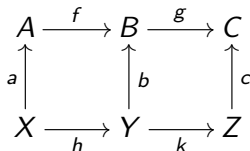


jsou komutativní čtverce. „Společný šev“ je **šipka**  $b$ .

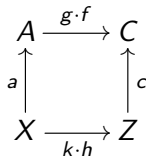
Jdou oba čtverce za tento šev slepit?

## „Slepování“ komutativních čtverců funguje!

Slepíme za společný šev



a necháme šev zmizet



Výsledný čtverec je opět komutativní. <sup>a</sup>

<sup>a</sup>**Důležité:** tuto techniku budeme často používat. Projděte si podrobně Příklady 2.2.1–2.2.3 **skript**.