# Sammanfattning av SF1681 Linjär algebra, fortsättningskurs

Yashar Honarmandi yasharh@kth.se

8 november 2018

#### Sammanfattning

Detta är en sammanfattning av SF1681 Linjär algebra, fortsättningskurs. Den innehåller förklaringar av centrala begrepp, definitioner och satser som täcks i kursen.

# Innehåll

1	Vektorrum			
	1.1	Definitioner	1	
	1.2	Satser	1	
<b>2</b>	Avbildningar			
	2.1	Definitioner	2	
	2.2	Satser	2	
3	Egenvärden och olika polynom			
	3.1	Definitioner	3	
	3.2	Satser	4	

#### 1 Vektorrum

#### 1.1 Definitioner

**Kroppar** En kropp är något som har definierat multiplikation och addition, och som fungerar som (är isomorft med)  $\mathbb{R}$ ,  $\mathbb{C}$  osv.

**Vektorrum** Ett vektorrum är en mängd med en operation som gör V till en abelsk grupp och för vilken det finns en kropp k med skalärer och en operation med skalären som uppfyller

- $c(x+y) = cx + cy, c \in \mathbb{R}, x, y \in V.$
- (c+d)x = cx + dx,  $c, d \in \mathbb{R}$ .
- c(dx) = (cd)x.
- $\bullet \ 1x = x.$

**Delrum** En delmängd V av ett vektorrum är ett delrum om

- $0 \in V$ , där 0 är nollelementet.
- $x, y \in V \implies x + y \in V$ .
- $cx \in V$  för alla  $c \in \mathbb{R}$ .

Inre direkt summa Vi definierar den inre direkta summan

$$\bigoplus_{i=0}^{\infty} V_i = \left\{ \sum_{i=0}^{\infty} a_i, a_i \in V_i \right\}.$$

Yttre direkt summa Den yttre direkte summan av två vektorrum definieras som

$$V \oplus W = \{(x, y), x \in V, y \in W\}.$$

 $\mathbf{Kvotrum}\quad \text{Om } W\subseteq V$ är delrum, kan vi bilda

$$\frac{V}{W} = \{x + W, x \in V\},\,$$

där vi har användt summan

$$x + W = \{x + y, y \in W\}.$$

Dessa kallas för sidoklasser.

Operationer på sidoklasser Till sidoklasser hör operationer

$$(x + W) + (y + W) = x + y + W,$$
  
 $a(x + W) = (ax) + W.$ 

Linjärt oberoende mängder S är en linjärt oberoende mängd om

$$\sum a_i x_i = 0 \implies a_i = 0 \forall i,$$

där alla  $x_i$  är elementer i S.

**Linjärt hölje** Det linjära höljet  $\operatorname{Span}(S)$  av mängden S är

- $\bullet$  mängden av alla linjärkombinationer av vektorer i S.
- $\bullet\,$  det minsta delrummet som innehåller S.
- $\bullet \ \bigcap_{S\subset W} W.$
- $\sum_{x \in S} \operatorname{Span}(x)$ .

**Bas** En bas B för vektorrummet W är en linjärt oberoende mängd så att  $V = \operatorname{Span}(B)$ , dvs. att alla vektorer i V är linjärkombinationer av vektorer i B på ett unikt sätt.

#### 1.2 Satser

Operationer på sidoklasser Operationer på sidoklasser är väldefinierade.

**Bevis** 

## 2 Avbildningar

#### 2.1 Definitioner

**Isomorfir** En isomorfi är en bijektiv avbildning mellan vektorrum.

**Linjära avbildningar** En avbildning T är linjär om

$$T(x + y) = T(x) + T(y),$$
  

$$T(cx) = cT(x), c \in \mathbb{R}.$$

Vi säjer att T respekterar eller bevarar strukturen som vektorrum.

**Isomorfir** En isomorfi är en linjär och bijektiv avbildning mellan vektorrum.

Matriser för linjära avbildningar Om B är en bas för V och D är en bas för W kan vi ordna en matris för  $L:V\to W$  genom

$$L(x_i) = \sum_{j \in I} a_{ji} y_j,$$

där alla  $x_i \in B$ , alla  $y_i \in D$  och I är en mängd av index som det skall summeras över. Linjära kombinationer är per definition ändliga, och därmed summeras det över ett ändligt antal termer även om I är oändlig.

Analytiska funktioner av operatorer En analytisk funktion av en operator L definieras som

$$f(L) = \sum a_i L^i.$$

Matrisnorm Normen av en matris definieras som

$$||A|| = \sup_{||x||=1} ||Ax||.$$

**Nilpotenta operatorer** En operator L är nilpotent om  $L^n=0$  för något n.

#### 2.2 Satser

**Basbyte** Låt L vara en avbildning från V till W. Låt  $]_{B,D}$  vara en avbildning mellan vektorrum från basen B i definitionsmängden till D i målmängden, och låt  $P_{A,B}$  vara avbildningen som byter bas från A till B i samma vektorrum. Då gäller det att

$$L_{B,D} = P_{D',D}L_{B',D'}P_{B,B'}$$

Bevis Kommutativt diagram

Koordinater Låt  $B = \{x_i\}_{i \in I}$  vara en bas för vektorrummet V. Detta ger en isomorfi

$$V \to k^{I} \equiv \bigoplus_{i \in I} k,$$
$$x = \sum_{i \in I} a_{i}x_{i} \to \{a_{i}\}_{i \in I}.$$

Bevis Avbildningen

$$\{a_i\}_{i\in I} \to \sum a_i x_i$$

ger en avbildning  $k^I \to V$  som är injektiv eftersom B är linjärt oberoende och surjektiv eftersom B spänner upp V.

**Kärna och injektivitet** En linjär avbildning är injektiv om och endast om  $ker(L) = \{0\}.$ 

**Bevis** 

$$L(x) = L(y) \implies L(x - y) = 0 \implies x - y \in \ker(L).$$

Alltså kan alla element i kärnan skrivas som differansen av två element på detta sättet, och det enda som garanterar injektivitet är om bara identiteten finns i kärnan.

Kvotavbildning Om  $W\subseteq V$  är ett delrum , ger  $x\to x+W$  en linjär kvotavbildning från V till  $\frac{V}{W}$ .

Bevis Vi har

$$x + y \rightarrow x + y + W = x + W + y + W,$$
  
$$ax \rightarrow ax + W = a(x + W),$$

och beviset är klart.

#### Isomorfisatsen

$$\operatorname{Im}(L) \cong \frac{V}{\ker(L)}$$

**Bevis** Avbildningen  $\Phi(x + \ker(L)) = L(x)$  ger en väldefinierad avbildning från  $\frac{V}{\ker(L)}$  till  $\operatorname{Im}(L)$  eftersom  $x + \ker(L) = y + \ker(L)$  implicerar L(x) = L(y) ty L är linjär.  $\Phi$  är injektiv eftersom  $\ker(\Phi) = \{x + \ker(L) : L(x) = 0\} = \{\ker(L)\}$ .  $\Phi$  är surjektiv eftersom y = L(x) för något x ger  $y = \Phi(x + \ker(L))$ , och alltså finns det för alla  $y \in \operatorname{Im}(L)$  ett x så att  $y = \Phi(x + \ker(L))$ .

**Dimensionssatsen** Om V är ändligdimensionellt är rank  $L+\dim(\ker(L))=\dim(V)$ .

**Bevis** 

Faktorisering med kvotrum Om  $U \subseteq \ker(L)$  finns det en unik avbildning  $\Phi: \frac{V}{U} \to W$  sådan att  $L = \Phi \circ \Psi$ .

**Bevis** Definiera  $\Phi(x+U) = L(x)$ .

Norm av potenser av matriser

$$||A^i|| \le ||A||^i$$

**Bevis** 

Konvergens av funktioner av matriser En funktion f av en matris konvergerar om

$$f(||A||) = \sum a_i ||A||^i$$

konvergerar.

## 3 Egenvärden och olika polynom

#### 3.1 Definitioner

**Egenvektorer** x är en egenvektor till L om det finns ett  $\lambda \in k$  så att

$$Lx = \lambda x$$
.

 $\lambda$  kallas det motsvarande egenvärdet.

Karakteristiskt polynom  $Om\ V$  är ändligdimensionellt ges det karakteristiska polynomet av

$$p_L(x) = \det(xI - L) \in k[x],$$

där I är identitetsavbildningen.

**Minimalpolynom** Om A är en matris, är minimalpolynomet  $q_A(x) \in k[x]$  det moniska polynomet av lägst grad så att  $q_A(A) = 0$ .

**Diagonaliserbarhet** En operator är diagonaliserbar om det finns en bas så att operatorns matris i den basen är diagonal.

Samtidig diagonaliserbarhet Två operatorer  $L_1$  och  $L_2$  är samtidigt diagonaliserbara om båda är diagonaliserbara och det finns en gemensam bas av egenvektorer.

#### 3.2 Satser

Karakteristiska polynom och egenvärden Om lambda är ett egenvärde till L så är  $p_L(\lambda) = 0$ .

Bevis Ez

**Existens av minimalpolynom** Om V är ändligdimensionellt, har L ett karakteristiskt polynom.

**Bevis** Betrakta matrisen A för L i någon bas. Det gäller att mängden  $\{A^0, A^1, \ldots, A^{n^2}\}$  är linjärt beroende, och därmed finns det koefficienter  $a_0, \ldots, a_n$  så att

$$\sum a_i A^i = 0.$$

Cayley-Hamiltons sats  $p_L(L) = 0$ .

**Bevis** Om matrisen för L är diagonal så är det uppenbart, ty

$$A^{i} = \begin{bmatrix} \lambda_{1} & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_{n} \end{bmatrix} \implies p_{A}(A) = \begin{bmatrix} p_{A}(\lambda_{1}) & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & p_{A}(\lambda_{n}) \end{bmatrix}.$$

I övrigt oklart.

**Korrolar**  $q_L$  är en faktor i  $p_L$ .

Multipliciteter och diagonaliserbarhet Om L är diagonaliserbar, är den geometriska multipliciteten lika med den algebraiska multipliciteten för alla L:s egenvärden.

**Bevis** 

Konjugerade matriser Alla matriser är konjugerade med en övertriangulär matris med matrisens egenvärden på diagonalen.

Samtidig diagonaliserbarhet och kommutativitet Låt V vara ett ändligdimensionellt vektorrum och  $L_1, L_2$  två operatorer på detta. Då går det att diagonalisera  $L_1$  och  $L_2$  om de kommuterar.

**Bevis** 

Kommutativitet och egenrum Låt  $L_1$  och  $L_2$  kommutera och  $E_1$  vara egenrum till  $L_1$ . Då är  $L_2(E_1) \subset E_1$ .

#### **Bevis**

Nilpotens och blockdiagonalitet Om L är nilpotent finns det en bas för V så att matrisen för L blir blockdiagonal, där varje block är på formen

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

Bevis Här kommer endast en bevisidé presenteras.

Det finns ett s så att  $L^s=0$  och  $L^{s-1}\neq 0.$  Vi väljer då ett delrum  $W_s$  så att

$$V = \ker(L^s) = W_s \oplus \ker(L^{s-1}).$$

Vi väljer vidare  $W_{s-1} \subseteq \ker(L^{s-1})$  så att

$$\ker(L^{s-1}) = W_{s-1} \oplus L(W_s) \oplus \ker(L^{s-2}).$$

Detta går eftersom  $L(W_s) \subseteq \ker(L^{s-2})$  och  $L(W_s) \cap \ker(L^{s-2}) = \{0\}$ . Upprepa prosedyren tills man får

$$\ker(L) = \bigoplus_{i=0}^{s-1} L^i(W_{i+1}).$$

Välj nu baser för alla  $W_i$  och bilderna av alla potenser av L. Dissa bildar en bas för V. Med en lämplig ordning på basen fås  $\dim(W_i)$  block på formen ovan i matrisen, varje med storlek  $i \times i$ .

Jordans normalform Om en operator har karakteristiskt polynom

$$p_L(x) = \prod (x - \lambda_i),$$

finns det en bas så att matrisen för L är på formen

$$\begin{bmatrix} \Lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \Lambda_2 & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \Lambda_i \end{bmatrix},$$

 $\operatorname{med}$ 

$$\Lambda_i = \left[ egin{array}{cccc} \lambda_i & 1 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_i & \dots & dots \\ dots & \dots & \ddots & 1 \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_i \end{array} 
ight].$$

En sådan matris är på Jordans normalform. Vi noterar att  $\Lambda_i = \lambda_i I + N,$  där N är nilpotent.

Bevis