

ZÁKLADY MATEMATIKY I

Katedra aplikované matematiky a informatiky

Ekonomicko-správní fakulta MU v Brně

Email: vesely@econ.muni.cz

http://math.muni.cz/~vesely

OBSAH

1. Úvod

- Základy výrokového počtu.
- Základy teorie množin.
- Číselné obory.

2. Algebraické struktury

- Relace.
- Uspořádané množiny.
- Ekvivalence a rozklady.
- Základní algebraické struktury (grupoid, pologrupa, grupa, okruh, obor integrity, těleso).
- Homomorfizmy algebraických struktur.

3. Lineární algebra

- Vektorové (lineární) prostory. Lineární závislost a nezávislost. Báze a dimenze.
- Metrické a normované lineární prostory. Prostory s vnitřním součinem.
- Matice, operace s maticemi, hodnota matice.
- Permutace a determinant.
- Lineární zobrazení (lineární operátory). Ortogonální projekce.
- Pojem inverzní a pseudoinverzní matice (operátoru).

- nační metody. Frobeniova věta.
- Popis množiny všech řešení pro homogenní i nehomogenní systémy.
- Transformace souřadnic a diagonalizace matic.

Literatura ke studiu

Základní:

- [KaSk] Karásek J., Skula L.: Algebra a geometrie, PC-DIR Real s.r.o., Brno 2002 (skripta VUT Brno, Fakulta strojního inženýrství)
- [Šik] Šik F.: Lineární algebra zaměřená na numerickou analýzu, PřF MU Brno, 1998 (skripta)
- [Ho] Horák P.: Cvičení z algebry a teoretické aritmetiky I., PřF MU Brno, 2002 (sbírka řešených i neřešených úloh)
- Pracovní texty vytvořené přednášejícím, které jsou ke stažení v elektronické podobě na:
<https://www.econ.muni.cz/stud/verejne/verejne/predmety/Podzim%202004/PMZMI/>

Doplňující:

- [Mi] Minorskij V.P.: Sběrka úloh z vyšší matematiky, SNTL Praha, 1964
- [FaSo] Faddejev A.K., Sominskij J.S.: Zbierka úloh z vyššej algebry, ALFA Bratislava, 1968

Poznámka: V tomto textu jsou úseky látky (definice, věty, důkazy a pod.) z hlediska požadavků u zkoušky rozlišeny ve třech úrovních změnou sazby příslušného klíčového slova takto:

- 1. Minimální znalosti:** podtržené velkými písmeny (např. **VĚTA**) jsou vyznačeny podstatné partie, jejichž znalost je nezbytná pro získání hodnocení alespoň D–E.
- 2. Průměrné znalosti:** velkými písmeny (např. **VĚTA**), jejichž znalost nad rámec 1. je třeba pro získání hodnocení B–C.
- 3. Nadprůměrné znalosti:** jsou vysázeny obyčejně (např. **Věta**). Jejich znalost nad rámec 1. a 2. je třeba k hodnocení A.

U důkazů stačí vyložit podstatné myšlenky (postup) vlastními slovy.

1.1. ZÁKLADY VÝROKOVÉHO POČTU.

Teorie: [KaSk: s.7-9]

Příklady: [Ho:řešené č.1; s.5-6], [Ho:neřešené §1; s.39-42]

Matematické vyjadřování:

- **Stručnost:** užívání symbolů (viz přílohu C)
- **Přesnost:** definice, tvrzení, pomocné tvrzení (lemma), věta (teorém), poznámka, seznam označení: $s := v$ nebo $v =: s$ interpretujeme jako označení výrazu v symbolem s .

Účelem **definice** je přesné vymezení významu nově zaváděného matematického pojmu.

Účelem **tvrzení**, mezi něž patří **lemmata** i **věty** (důležitá tvrzení), je vyvodit z výchozích předpokladů přesné logické závěry postupnou aplikací **logických pravidel**. Tomuto postupu říkáme **důkaz**. Univerzální předpoklady matematických teorií se nazývají **axiomy**: vyjadřují předem dané skutečnosti, které považujeme za univerzálně platné.

Výroky: při užití logických pravidel vystupuje jeden ze základních pojmů logiky — pojem **výroku**.

Výrokem rozumíme libovolné sdělení (tvrzení), o kterém má smysl říci, jestli je pravdivé nebo nepravdivé. Říkáme také, že výrok **platí** nebo **neplatí**.

Logická hodnota 1 značí výrok, který je vždy pravdivý a podobně **logická hodnota 0** značí výrok, který je vždy nepravdivý. Výroky v dalším budeme označovat symbolicky, například V . Pokud výrok závisí na dalších proměnných (obvykle opět výroch) A, B, \dots , píšeme $V(A), V(A, B)$ a podobně.

kalkulus s výroky, kdy pomocí logických operací v tzv. **výrokových formulích** konstruuje **složené výroky** ze zadaných **elementárních výroků** vystupujících v roli operandů. Základní operace jsou popsány pomocí pravdivostních (0-1) tabulek, které každé kombinaci pravdivostních hodnot elementárních výroků přiřazují pravdivostní hodnotu výsledného složeného výroku:

Operace **negace**: $\neg, '$

| A | $\neg A$ |
|---|----------|
| 0 | 1 |
| 1 | 0 |

Slovní vyjádření: A neplatí

Operace **implikace**: \Rightarrow

| A | B | $A \Rightarrow B$ |
|---|---|-------------------|
| 0 | 0 | 1 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 |

Slovní vyjádření: A implikuje B ; B plyne z A ; B je důsledkem A ; A je postačující podmínka pro B ; B je nutná podmínka pro A ; jestliže platí A , pak platí B .

| A | B | $A \Leftrightarrow B$ |
|---|---|-----------------------|
| 0 | 0 | 1 |
| 0 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 |

Slovní vyjádření: A je ekvivalentní s B ; A je nutná a postačující podmínka pro B ; B je nutná a postačující podmínka pro A ; A platí právě když B platí; A platí tehdy a jen tehdy, když platí B .

Výrok $V(A, B, \dots) \equiv 1$ (vždy pravdivý) se nazývá **tautologie**.

Operace 'A' neboli logický součin neboli konjunkce: $\&, \wedge$

| A | B | $A \wedge B = \min(A, B)$ |
|---|---|---------------------------|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 |

Slovní vyjádření: platí A i B ; platí A a B .

Operace 'NEBO' neboli logický součet neboli disjunkce: \vee

| A | B | $A \vee B = \max(A, B)$ |
|---|---|-------------------------|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 1 |

Slovní vyjádření: platí A nebo B .

| A | B | xor(A, B) |
|---|---|-----------|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 0 |

Slovní vyjádření: platí buď A nebo B .

Univerzální kvantifikátor: \forall

$\forall x$ s vlastností $U : V(x)$

Slovní vyjádření: pro každé x s vlastností U platí $V(x)$.

Existenční kvantifikátor: \exists

$\exists x$ s vlastností $U : V(x)$

Slovní vyjádření: existuje x s vlastností U splňující $V(x)$.

VĚTA 1.1. Platí následující ekvivalence výroků:

- (1) $A'' \equiv A$.
- (2) $A \wedge B \equiv B \wedge A$, $A \vee B \equiv B \vee A$.
- (3) *DeMorganova pravidla*:
 $(A \wedge B)' \equiv A' \vee B'$, $(A \vee B)' \equiv A' \wedge B'$.
- (4) $(A \Rightarrow B) \equiv (A' \vee B)$, $(A \Rightarrow B) \equiv (B' \Rightarrow A')$.
- (5) $(A \nRightarrow B) \equiv (A \wedge B')$, $(A \nRightarrow B) \equiv (B' \nRightarrow A')$.
- (6) $(A \Leftrightarrow B) \equiv (A \Rightarrow B) \wedge (B \Rightarrow A)$, $(A \Leftrightarrow B) \equiv (A' \Leftrightarrow B')$.
- (7) $(A \nLeftrightarrow B) \equiv (A \nRightarrow B) \vee (B \nRightarrow A)$, $(A \nLeftrightarrow B) \equiv (A' \nLeftrightarrow B')$.
- (8) *Asociativní zákony*:
 $A \wedge (B \wedge C) \equiv (A \wedge B) \wedge C$,
 $A \vee (B \vee C) \equiv (A \vee B) \vee C$.
- (9) *Distributivní zákony*:
 $A \wedge (B \vee C) \equiv (A \wedge B) \vee (A \wedge C)$,
 $A \vee (B \wedge C) \equiv (A \vee B) \wedge (A \vee C)$.
- (10) $(\forall x \text{ s vlastností } U : V(x))' \equiv (\exists x \text{ s vlastností } U : V(x)')$
- (11) $(\exists x \text{ s vlastností } U : V(x))' \equiv (\forall x \text{ s vlastností } U : V(x)')$

Poznámka: $A \nRightarrow B := (A \Rightarrow B)'$, $A \nLeftrightarrow B := (A \Leftrightarrow B)'$.

Důkazové techniky:

Matematické věty většinou vyjadřují slovně implikace výroků $A \Rightarrow B$ (A nazýváme předpokladem věty a B tvrzením věty) nebo ekvivalence výroků $A \equiv B$.

Přímý důkaz implikace $A \Rightarrow B$:

konstruujeme posloupnost pravdivých výroků:

$A \Rightarrow A_1, A_1 \Rightarrow A_2, \dots, A_{n-1} \Rightarrow A_n, A_n \Rightarrow B$, tj. dokážeme, že je pravdivý výrok $(A \Rightarrow A_1) \wedge (A_1 \Rightarrow A_2) \wedge \dots \wedge (A_{n-1} \Rightarrow A_n) \wedge (A_n \Rightarrow B)$.

Důkaz implikace $A \Rightarrow B$ sporem:

provádíme přímý důkaz ekvivalentní implikace $B' \Rightarrow A'$, která pak vede ke sporu s platností předpokladu A , pokud by za jeho platnosti tvrzení B neplatilo.

Důkaz ekvivalence $A \Leftrightarrow B$: dokazujeme platnost ekvivalentního výroku $(A \Rightarrow B) \wedge (B \Rightarrow A)$ ve dvou krocích: samostatně dokazujeme platnost obou implikací $A \Rightarrow B$ a $B \Rightarrow A$.

Důkaz platnosti následujícího výroku matematickou indukcí:

$\forall n \geq n_0 : V(n)$, kde n, n_0 jsou přirozená čísla.

Nekonečný přímý důkaz tvaru

$V(n_0) \wedge (V(n_0) \Rightarrow V(n_0 + 1) \Rightarrow V(n_0 + 2), \dots)$

nahradíme ověřením platnosti ekvivalentního výroku:

$\forall n > n_0 : (V(n_0) \wedge V(n_0 + 1) \wedge \dots \wedge V(n - 1)) \Rightarrow V(n)$.

Důkaz tak probíhá ve dvou krocích:

- **Počáteční krok:** ověření platnosti výroku $V(n_0)$
- **Indukční krok:** pro každé $n > n_0$ ověříme platnost implikace $(V(n_0) \wedge V(n_0 + 1) \wedge \dots \wedge V(n - 1)) \Rightarrow V(n)$.

definice ♦ definition
 tvrzení ♦ statement, proposition
 věta ♦ theorem
 poznámka ♦ remark
 označení ♦ notation
 důkaz ♦ proof
 axiom ♦ axiom
 výrok ♦ sentence, proposition
 pravdivý, nepravdivý ♦ true, false
 negace ♦ negation
 implikace ♦ implication
 A implikuje B ♦ A implies B
 B plyne z A ♦ B follows from A
 B je důsledkem A ♦ B is a consequence of A
 A je postačující podmínka pro B ♦ A is a sufficient condition for B
 B je nutná podmínka pro A ♦ B is a necessary condition for A
 jestliže platí A , pak platí B ♦ if A holds then B holds
 tvrzení platí ♦ the statement holds
 A je ekvivalentní s B ♦ A is equivalent with B
 A je nutná a postačující podmínka pro B ♦ A is a necessary and sufficient condition for B
 A platí právě když (tehdy a jen tehdy když) B platí ♦ A holds if and only if (iff) B holds
 logický součin: A ♦ logical AND
 logický součet: NEBO ♦ (logical) OR
 BUĎ ... A NEBO ♦ logical EXCLUSIVE OR, EITHER ... OR
 univerzální kvantifikátor ♦ universal quantifier
 pro každé x s vlastností U platí $V(x)$ ♦ $V(x)$ is true for all x having property U
 existenční kvantifikátor ♦ existential quantifier
 existuje x s vlastností U splňující $V(x)$ ♦ there exists x having property U such that $V(x)$ is true

DEFINICE 1.2 (Naivní pojetí teorie množin: Cantor 1849–1918).

Množinou rozumíme soubor libovolných objektů, které nazýváme prvky této množiny. Množina se nazývá **konečná**, resp. **nekonečná**, jestliže má **konečně**, resp. **nekonečně** mnoho prvků.

Zapisujeme:

$a \in A$, $A \ni a \dots a$ je prvkem A .

$a \notin A$, $A \not\ni a \dots a$ není prvkem A .

$A := \{a_1, a_2, \dots, a_n\} \dots$ specifikace konečné množiny výčtem prvků.

$A := \{x \mid x \text{ má vlastnost } V\} \dots$ specifikace množiny s prvky majícími vlastnost V , například

$\mathbb{R}^+ := \{x \mid x \in \mathbb{R}, x \geq 0\}$ značí množinu všech nezáporných reálných čísel.

$\emptyset := \{\} \dots$ **prázdná množina** neobsahuje žádný prvek.

Výše uvedená definice je příliš široká a vede proto k logickým paradoxům. Nejznámější je **Russelův paradox**:

Definujeme-li $M := \{X \mid X \text{ je množina: } X \notin X\}$, pak pro M mohou nastat jen dvě možnosti, obě vedoucí k logickému sporu:

(1) $M \in M$, což z definice implikuje $M \notin M$, nebo

(2) $M \notin M$, což z definice implikuje $M \in M$.

MNOŽINOVÉ INKLUZE

$A = B \dots$ množiny A a B jsou si rovny, mají-li tytéž prvky.

$A \neq B \dots$ množiny A a B jsou různé, nemají-li tytéž prvky.

$A \subseteq B$, $B \supseteq A \dots A$ je **podmnožinou** B nebo též B je **nadmnožinou** A , jestliže každý prvek A je také prvkem B .

$A \subset B$, $B \supset A \dots A$ je **vlastní podmnožinou** B , jestliže $A \subseteq B$ a současně $A \neq B$, tj. kromě všech prvků z A , existuje v B ještě alespoň jeden další prvek.

Příklad: $\mathbb{N} \subset \mathbb{Z} \subset \mathbb{Q} \subset \mathbb{R} \subset \mathbb{C}$.

Označení (Intervaly).

Nechť $a, b \in \mathbb{R}$ jsou daná reálná čísla. Pak **intervalem reálných čísel** nazýváme kteroukoli z níže uvedených podmnožin v \mathbb{R} :

$[a, b] := \{x \mid x \in \mathbb{R} : a \leq x \leq b\}$... uzavřený interval;

$(a, b) := \{x \mid x \in \mathbb{R} : a < x < b\}$... otevřený interval;

$[a, b) := \{x \mid x \in \mathbb{R} : a \leq x < b\}$... interval zleva uzavřený a zprava otevřený;

$(a, b] := \{x \mid x \in \mathbb{R} : a < x \leq b\}$... interval zleva otevřený a zprava uzavřený;

$(-\infty, \infty) := \mathbb{R}$;

$(-\infty, b) := \{x \mid x \in \mathbb{R} : x < b\}$;

$(-\infty, b] := \{x \mid x \in \mathbb{R} : x \leq b\}$;

$(a, \infty) := \{x \mid x \in \mathbb{R} : a < x\}$;

$[a, \infty) := \{x \mid x \in \mathbb{R} : a \leq x\}$.

ZOBRAZENÍ

DEFINICE 1.4. Buďte A, B množiny. Pravidlo f , které každému prvku $a \in A$ přiřazuje právě jeden prvek $b \in B$, se nazývá **zobrazení množiny A do množiny B** . Píšeme $b = f(a)$ nebo $a \mapsto f(b)$. Prvek b se nazývá obraz a v zobrazení f .

Zobrazení f se nazývá **prosté** nebo také **injektivní**, když platí: $a_1, a_2 \in A, a_1 \neq a_2 \Rightarrow f(a_1) \neq f(a_2)$ (nebo ekvivalentně: $f(a_1) = f(a_2) \Rightarrow a_1 = a_2$).

Zobrazení f se nazývá **A na B** nebo také **surjektivní**, když ke každému $b \in B$ existuje $a \in A$ tak, že $b = f(a)$.

Je-li f prosté zobrazení A na B , nazývá se **bijekce** nebo také **jednoznačná korespondence mezi A a B** . Bijekce A na A se nazývá **permutace množiny A** .

Zápisy:

$f : A \rightarrow B$... zobrazení f z A do B .

$f : A \mapsto B$... prosté zobrazení f z A do B .

$f : A \rightarrow B$... bijekce f z A na B .

Dvě zobrazení $f : A \rightarrow B$ a $g : C \rightarrow D$ jsou stejná právě když $A = C$, $B = D$ a $f(x) = g(x)$ pro každé $x \in A$.

DEFINICE 1.5. Je-li $f : A \rightarrow B$, $C \subseteq A$, $D \subseteq B$, pak definujeme:

$f(C) := \{f(a) \mid a \in C\}$... **obraz** množiny C v zobrazení f .

$f|_C : C \rightarrow B$ definované vztahem $f|_C(c) := f(c)$ pro každé $c \in C$ nazýváme **restrikcí zobrazení f na množinu C** .

$f^{-1}(D) := \{a \mid a \in A : f(a) \in D\}$... **úplný vzor** množiny D v zobrazení f .

Je-li f bijekce A na B , pak $f^{-1}(\{f(a)\}) = \{a\}$ pro každé $a \in A$ a $f(f^{-1}(\{b\})) = \{b\}$ pro každé $b \in B$.

V takovém případě píšeme zjednodušeně $f^{-1}(f(a)) = a$ a $f(f^{-1}(b)) = b$ a takto získané (bijektivní) zobrazení $f^{-1} : B \rightarrow A$ nazýváme **inverzní zobrazení k f** . Zřejmě platí: $f^{-1}(b) = a \Leftrightarrow b = f(a)$.

Zobrazení $I_A : A \rightarrow A$ definované vztahem $I_A(a) := a$ pro každé $a \in A$ je zřejmě bijekce. Nazývá se **identické zobrazení na A** .

Je-li $B \subseteq A$, pak zobrazení $1_B : A \rightarrow \{0, 1\}$ definované vztahem

$1_B(a) := \begin{cases} 1 & \text{pro } a \in B \\ 0 & \text{pro } a \notin B \end{cases}$ nazýváme **charakteristickou funkcí** podmnožiny B (v množině A).

DEFINICE 1.6. Zobrazení $f : I \rightarrow A$, kde $I \subseteq \mathbb{Z}$, nazýváme **posloupností prvků z A** a zapisujeme jej ve tvaru $\{a_n\}_{n \in I}$, kde $a_n := f(n)$. Pokud $I = \mathbb{N}$, resp. $I = \mathbb{Z}$, píšeme také $\{a_n\}_{n=1}^{\infty}$, resp. $\{a_n\}_{n=-\infty}^{\infty}$.

DEFINICE 1.7. Necht $f : A \rightarrow B$ a $g : B \rightarrow C$ jsou dvě zobrazení, pak zobrazení $h : A \rightarrow C$ definované vztahem $h(a) := g(f(a))$ pro každé $a \in A$, nazýváme **složením zobrazení f a g** a píšeme $h = gf$.

PŘÍKLAD 1.8. Uvažujme funkční předpis $f(x) := x^2$, pak $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ není ani prosté ani surjektivní,

$f: \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+$ je prosté i surjektivní, tj. je bijekcí.

MNOŽINOVÉ OPERACE

Nechť dále A_i , $i \in I$ značí nějaký systém množin indexovaný prvky i z indexové množiny I .

DEFINICE 1.9 (Sjednocení množin).

$$A \cup B := \{x \mid (x \in A) \vee (x \in B)\}$$

$$A \cup B \cup C := \{x \mid (x \in A) \vee (x \in B) \vee (x \in C)\}$$

$$A_1 \cup A_2 \cup \dots \cup A_n := \{x \mid \exists i \in \{1, 2, \dots, n\} : x \in A_i\}$$

⋮

$$\bigcup_{i \in I} A_i := \{x \mid \exists i \in I : x \in A_i\}$$

DEFINICE 1.10 (Průnik množin).

$$A \cap B := \{x \mid (x \in A) \wedge (x \in B)\}$$

$$A \cap B \cap C := \{x \mid (x \in A) \wedge (x \in B) \wedge (x \in C)\}$$

$$A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_n := \{x \mid \forall i \in \{1, 2, \dots, n\} : x \in A_i\}$$

⋮

$$\bigcap_{i \in I} A_i := \{x \mid \forall i \in I : x \in A_i\}$$

Jestliže $A \cap B = \emptyset$, říkáme, že množiny A a B jsou **disjunktní**.

DEFINICE 1.11 (Rozdíl množin).

$$A - B := \{x \mid (x \in A) \wedge (x \notin B)\}$$

Příklad:

$\mathbb{R} - \mathbb{Q}$ (resp. širěji $\mathbb{C} - \mathbb{Q}$) ... množina všech **iracionálních** čísel.

Jestliže všechny uvažované množiny jsou podmnožinami jisté pevně zvolené univerzální množiny (prostoru) X , pak množinu $X - A$ nazýváme **doplňkem** nebo také **komplementem** množiny A (v X) a píšeme A' nebo A^c .

DEFINICE 1.13 (Symetrická diference).

$$A \div B := (A - B) \cup (B - A)$$

DEFINICE 1.14 (Kartézský součin množin).

$$A \times B := \{[a, b] \mid (a \in A) \wedge (b \in B)\}$$

$$A \times B \times C := \{[a, b, c] \mid (a \in A) \wedge (b \in B) \wedge (c \in C)\}$$

$$A_1 \times A_2 \times \dots \times A_n := \{[a_1, a_2, \dots, a_n] \mid \forall i \in \{1, 2, \dots, n\} : a_i \in A_i\}$$

⋮

$$\prod_{i \in I} A_i := \bigtimes_{i \in I} A_i := \{\varphi \mid \varphi : I \rightarrow \bigcup_{i \in I} A_i, \text{ kde } \varphi(i) \in A_i \forall i \in I\},$$

kde $[a, b]$, $[a, b, c]$, \dots , $[a_1, a_2, \dots, a_n]$ značí uspořádané dvojice, trojice atd. až n -tice: i -tou složku uspořádané n -tice lze považovat za obraz čísla $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ v nějakém zobrazení $\varphi : \{1, 2, \dots, n\} \rightarrow \bigcup_{i=1}^n A_i$, kde $a_i := \varphi(i) \in A_i$. Odtud pramení zobecnění definice kartézského součinu na libovolný systém množin, kde každá složka koresponduje s indexem $i \in I$ z libovolné indexové množiny I .

Jsou-li všechny množiny v kartézském součinu identické, pak značí:

$$A^2 := A \times A \text{ (kartézský čtverec množiny } A),$$

$$A^3 := A \times A \times A, \dots, A^n := \underbrace{A \times A \times \dots \times A}_{n \times} \text{ a obecně } A^I := \prod_{i \in I} A.$$

Zejména tedy $A^I := \{\varphi \mid \varphi : I \rightarrow A\}$ označuje množinu všech zobrazení I do A .

- (1) Nechť $A := \{a, b, c, d\}$ a $B := \{c, d, e, f\}$, pak
 $A \cup B = \{a, b, c, d, e, f\}$, $A \cap B = \{c, d\}$, $A - B = \{a, b\}$,
 $B - A = \{e, f\}$ a $A \div B = \{a, b, e, f\}$.
- (2) \mathbb{R}^2 ... koresponduje s množinou všech bodů roviny,
 \mathbb{R}^3 ... s množinou všech bodů 3-rozměrného prostoru,
 \mathbb{R}^n ... s množinou všech bodů n-rozměrného prostoru a
 $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$, resp. $\mathbb{R}^{\mathbb{Z}}$ s množinou všech posloupností reálných čísel.

MNOŽINOVÉ IDENTITY

VĚTA 1.16.

- (1) *Komutativita:* $A \cup B = B \cup A$
(2) *Asociativita:* $(A \cup B) \cup C = A \cup (B \cup C) = A \cup B \cup C$
(3) *Obecná asociativita a komutativita:* Všechna možná sjednocení vytvořená všemi možnými uzávorkováními posloupnosti množin A_1, A_2, \dots, A_n v libovolném pořadí jsou rovna jedinému prvku $A_1 \cup A_2 \cup \dots \cup A_n$.
(4) $A \cup A = A$, $A \cup \emptyset = A$
(5) $A \subseteq B \Rightarrow A \cup C \subseteq B \cup C$ pro libovolné C
(6) $A \subseteq A \cup B$ pro libovolné B
(7) $A \cup B = B \Leftrightarrow A \subseteq B$

Důkaz. CVIČENÍ

□

VĚTA 1.17.

- (1) *Komutativita:* $A \cap B = B \cap A$
(2) *Asociativita:* $(A \cap B) \cap C = A \cap (B \cap C) = A \cap B \cap C$
(3) *Obecná asociativita a komutativita:* Všechny možné průniky vytvořené všemi možnými uzávorkováními posloupnosti množin A_1, A_2, \dots, A_n v libovolném pořadí jsou rovny jedinému prvku $A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_n$.
(4) $A \cap A = A$, $A \cap \emptyset = \emptyset$
(5) $A \subseteq B \Rightarrow A \cap C \subseteq B \cap C$ pro libovolné C

$$(7) A \cap B = A \Leftrightarrow A \subseteq B$$

Důkaz. CVIČENÍ

□

VĚTA 1.18 (Distributivní zákon).

$$A \cap (B \cup C) = (A \cap B) \cup (A \cap C)$$

$$A \cup (B \cap C) = (A \cup B) \cap (A \cup C)$$

$$A \cap (B - C) = (A \cap B) - (A \cap C)$$

Důkaz. CVIČENÍ

□

Věta 1.19 (Obecný distributivní zákon [TM1:V1.1.5 s.4]).

Nechť I je indexová množina a J_i jsou indexové množiny pro každé $i \in I$. Nechť ke každé uspořádané dvojici indexů $[i, j]$, $i \in I, j \in J_i$, je přiřazena množina A_{ij} . Pak platí:

$$\bigcap_{i \in I} \bigcup_{j \in J_i} A_{ij} = \bigcup_{\gamma \in K} \bigcap_{i \in I} A_{i\gamma(i)}$$

$$\bigcup_{i \in I} \bigcap_{j \in J_i} A_{ij} = \bigcap_{\gamma \in K} \bigcup_{i \in I} A_{i\gamma(i)},$$

kde $K := \prod_{i \in I} J_i$.

Poznámka 1.20.

Distributivní zákon $A \cap (B \cup C) = (A \cap B) \cup (A \cap C)$ z věty 1.18 je speciálním případem 1.19 (analogicky po vzájemné záměně operací průniku a sjednocení): Jestliže provedeme přeznačení množin

$A_{11} := A$, $A_{21} := B$ a $A_{22} := C$ a zavedeme indexové množiny

$I := \{1, 2\}$, $J_1 := \{1\}$ a $J_2 := \{1, 2\}$, pak $K := J_1 \times J_2 = \{[1, 1], [1, 2]\}$,

takže dostáváme:

$$A_{11} \cap (A_{21} \cup A_{22}) = (A_{11} \cap A_{21}) \cup (A_{11} \cap A_{22}).$$

Výše uvedený postup můžeme zobecnit do následujícího důsledku věty 1.19. Ten ilustruje skutečnost, že obecný distributivní zákon pro

DŮSLEDEK 1.21.

$$(A_1 \cup A_2 \cup A_3 \dots) \cap (B_1 \cup B_2 \cup B_3 \dots) \cap (C_1 \cup C_2 \cup C_3 \dots) \cap \dots = \\ = \bigcup_{[j,k,l,\dots]} (A_j \cap B_k \cap C_l \dots)$$

$$(A_1 \cap A_2 \cap A_3 \dots) \cup (B_1 \cap B_2 \cap B_3 \dots) \cup (C_1 \cap C_2 \cap C_3 \dots) \cup \dots = \\ = \bigcap_{[j,k,l,\dots]} (A_j \cup B_k \cup C_l \dots)$$

PŘÍKLAD 1.22 (CVIČENÍ).

$$(A \cup B \cup C) \cap (D \cup E) \cap (F \cup G \cup H) = ?.$$

LEMMA 1.23.

$$A - B = A \cap B',$$

kde komplement B uvažujeme v nějaké množině obsahující A i B .

VĚTA 1.24 (DeMorganova pravidla [TM1:V1.1.6 s.5]).

Nechť A je množina a $\{A_i\}_{i \in I}$ systém množin. Pak platí:

$$A - \bigcap_{i \in I} A_i = \bigcup_{i \in I} (A - A_i)$$

$$A - \bigcup_{i \in I} A_i = \bigcap_{i \in I} (A - A_i)$$

DŮSLEDEK 1.25. [KaSk:Věta 1.4 s.15]

$$\left(\bigcap_{i \in I} A_i \right)' = \bigcup_{i \in I} A_i'$$

$$\left(\bigcup_{i \in I} A_i \right)' = \bigcap_{i \in I} A_i',$$

kde komplementy uvažujeme v nějaké množině obsahující všechny množiny A_i , $i \in I$, neboli obsahující jejich sjednocení.

Platí

- (1) Komutativita: $A \div B = B \div A$
- (2) Asociativita: $(A \div B) \div C = A \div (B \div C)$
- (3) Distributivita s průnikem: $A \cap (B \div C) = (A \cap B) \div (A \cap C)$
- (4) $A \div A = \emptyset$, $A \div \emptyset = \emptyset \div A = A$

DEFINICE 1.27. Necht $\{A_n\}_{n=1}^{\infty}$ je posloupnost množin. Pak definujeme: $\limsup A_n$ (**limes superior**) jako množinu všech prvků, které leží v nekonečně mnoha množinách A_n a $\liminf A_n$ (**limes inferior**) jako množinu všech prvků, které leží ve skoro všech množinách A_n (tj. ve všech s výjimkou konečného počtu). Zřejmě platí $\liminf A_n \subseteq \limsup A_n$.

Platí-li $\liminf A_n = \limsup A_n =: A$, pravíme, že posloupnost množin $\{A_n\}_{n=1}^{\infty}$ je **konvergentní** a píšeme $A = \lim A_n$.

VĚTA 1.28. [TM1:V1.1.7 s.6]

Platí

$$\liminf A_n = \bigcup_{k=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n$$
$$\limsup A_n = \bigcap_{k=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n$$

DŮSLEDEK 1.29. *Monotonní posloupnost je konvergentní. Přitom*

- (1) *je-li posloupnost neklesající: $A_1 \subseteq A_2 \subseteq A_3 \subseteq \dots$, pak $\lim A_n = \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n =: A$ a píšeme $A_n \uparrow A$.*
- (2) *je-li posloupnost nerostoucí: $A_1 \supseteq A_2 \supseteq A_3 \supseteq \dots$, pak $\lim A_n = \bigcap_{n=1}^{\infty} A_n =: A$ a píšeme $A_n \downarrow A$.*

DEFINICE 1.30. Množiny A a B se nazývají **ekvivalentní**, píšeme $A \sim B$, jestliže existuje bijekce A na B . Říkáme také, že A a B mají **stejnou mohutnost** a píšeme $\text{card } A = \text{card } B$. Symbol $a := \text{card } A$ pak nazýváme **mohutností** nebo **kardinálním číslem** množiny A . Jestliže existuje injekce A do B (neboli A je ekvivalentní s nějakou podmnožinou B), píšeme $\text{card } A \leq \text{card } B$. Pokud přitom A a B nemají stejnou mohutnost, tj. $\text{card } A \neq \text{card } B$, píšeme $\text{card } A < \text{card } B$.

DEFINICE 1.31. Každá množina ekvivalentní s množinou všech přirozených čísel \mathbb{N} se nazývá **spočetná**.

DEFINICE 1.32. Nekonečná množina, která není spočetná se nazývá **nespočetná**.

VĚTA 1.33 ([TM1:V1.3.17 s. 18] viz také dále 1.34 a 1.35).

Interval $[0, 1]$ je nespočetný.

DEFINICE 1.34. Říkáme, že množina M je množina **o mohutnosti kontinua**, je-li $M \sim [0, 1]$.

VĚTA 1.35 ([TM1:V1.3.18 s. 18] viz také dále 1.59(2)).

Každý netriviální interval (tj. interval obsahující více jak jeden prvek) má mohutnost kontinua.

Poznámka 1.36.

(1) **Pro množiny, které nejsou nekonečné, udává mohutnost počet jejich prvků:**

$$\text{card } \emptyset =: 0$$

$$\text{card } \{a_1, a_2, \dots, a_n\} =: n$$

(2) **Pro zápis mohutnosti nekonečných množin je používán symbol \aleph** (čteme *alef*: písmeno A hebrejské abecedy):

$$A \text{ spočetná: } \text{card } A =: \aleph_0$$

$$A \text{ o mohutnosti kontinua: } \text{card } A =: \aleph$$

(3) **Pro zápis mohutnosti disjunktního sjednocení množin je používán symbol $+$ nebo \sum :**

$$\text{card}(A_1 \cup A_2 \cup \dots \cup A_n) =: \text{card } A_1 + \text{card } A_2 + \dots + \text{card } A_n.$$

(4) Pro zápis mohutnosti kartézského součinu množin je používán symbol \cdot nebo \prod :

$$\text{card} \left(\prod_{i \in I} A_i \right) =: \prod_{i \in I} \text{card } A_i, \text{ resp. } \text{card}(A^I) =: (\text{card } A)^{\text{card } I},$$

Speciálně $\text{card}(A^\emptyset) =: (\text{card } A)^0 =: 1$, tj. množina všech zobrazení z prázdné množiny do A se považuje za jednoprvkovou množinu obsahující tzv. **prázdné zobrazení**.

$$\text{card}(A_1 \times A_2 \times \dots \times A_n) =: \text{card } A_1 \cdot \text{card } A_2 \cdot \dots \cdot \text{card } A_n, \text{ resp.}$$

$$\text{card}(A^n) =: (\text{card } A)^n.$$

VĚTA 1.37. [TM1:V1.3.2 s.14]

Buď I indexová množina a $\{A_i\}_{i \in I}$ a $\{B_i\}_{i \in I}$ dva systémy množin takové, že $A_i \sim B_i$ pro každé $i \in I$. Pak platí:

- (1) $\prod_{i \in I} A_i \sim \prod_{i \in I} B_i$
- (2) Jsou-li množiny A_i po dvou disjunktní a rovněž množiny B_i po dvou disjunktní, platí také $\bigcup_{i \in I} A_i \sim \bigcup_{i \in I} B_i$.

DŮSLEDEK 1.38. $A_1 \sim B_1, A_2 \sim B_2 \Rightarrow A_1 \times A_2 \sim B_1 \times B_2$.

Jsou-li navíc jak A_1, A_2 tak B_1, B_2 disjunktní, platí navíc $A_1 \cup A_2 \sim B_1 \cup B_2$.

VĚTA 1.39. [TM1:V1.3.3 s.14]

Buď dán systém množin $\{A_i\}_{i \in I}$, kde množiny A_i jsou po dvou disjunktní a $A_i \sim A$ pro každé $i \in I$.

Pak $\bigcup_{i \in I} A_i \sim I \times A$ a $\sum_{i \in I} (\text{card } A_i) = \text{card } I \cdot \text{card } A$.

VĚTA 1.40 ([KaSk:V4.6 s.39],[TM1:1.3.24 s.21]).

Nechť $A_2 \subseteq A_1 \subseteq A$ a nechť $A_2 \sim A$. Pak také $A_1 \sim A$. Neboli

$$\text{card } A_2 \leq \text{card } A_1 \leq \text{card } A \Rightarrow \text{card } A_1 = \text{card } A.$$

DŮSLEDEK 1.41. Nechť A, B jsou dvě množiny, z nichž každá je ekvivalentní s podmnožinou druhé. Pak $A \sim B$. Zejména tedy platí:

$$(\text{card } A \leq \text{card } B) \wedge (\text{card } B \leq \text{card } A) \Leftrightarrow (\text{card } A = \text{card } B).$$

tít $\text{card } A < \text{card } B < \text{card } B < \text{card } A$.

Věta 1.42 (Komut. zákon pro kartézský součin [TM1:V1.3.4 s. 14]).
Nechť je dán systém množin $\{A_i\}_{i \in I}$, $a_i := \text{card } A_i$, a $I \sim J$, kde f je bijekce J na I . Pak $\prod_{i \in I} A_i \sim \prod_{j \in J} A_{f(j)}$ a $\prod_{i \in I} a_i = \prod_{j \in J} a_{f(j)}$.

DŮSLEDEK 1.43.

- (1) Je-li f permutace množiny I , pak platí $\prod_{i \in I} A_i \sim \prod_{i \in I} A_{f(i)}$ a $\prod_{i \in I} a_i = \prod_{i \in I} a_{f(i)}$.
- (2) $A \times B \sim B \times A$ a $\text{card } A \cdot \text{card } B = \text{card } B \cdot \text{card } A$.

Věta 1.44 (Asoc. zákon pro kartézský součin [TM1:V1.3.5 s. 15]).
Nechť je dán systém množin $\{A_i\}_{i \in I}$, $a_i := \text{card } A_i$, a $I = \bigcup_{k \in K} I_k$, kde množiny I_k jsou po dvou disjunktní. Pak platí $\prod_{i \in I} A_i \sim \prod_{k \in K} (\prod_{i \in I_k} A_i)$, $\prod_{i \in I} a_i = \prod_{k \in K} (\prod_{i \in I_k} a_i)$.

DŮSLEDEK 1.45.

- (1) Platí $A \times (B \times C) \sim (A \times B) \times C \sim A \times B \times C$,
 $a \cdot (b \cdot c) = (a \cdot b) \cdot c = a \cdot b \cdot c$, kde a, b, c značí po řadě mohutnosti množin A, B, C .
- (2) Nechť $I = \bigcup_{k \in K} I_k$, kde I_k jsou po dvou disjunktní.
Pak platí $A^I \sim \prod_{k \in K} A^{I_k}$ a $(\text{card } A)^{\sum_{k \in K} \text{card } I_k} = \prod_{k \in K} (\text{card } A)^{\text{card } I_k}$. Zejména $A^{I_1 \cup I_2} \sim A^{I_1} \times A^{I_2}$ a $\text{card } A^{\text{card } I_1 + \text{card } I_2} = \text{card } A^{\text{card } I_1} \cdot \text{card } A^{\text{card } I_2}$, jsou-li I_1 a I_2 disjunktní.
- (3) Nechť M je množina, $m := \text{card } M$, a necht' je dán systém množin $\{A_i\}_{i \in I}$, $a_i := \text{card } A_i$. Pak platí $(\prod_{i \in I} A_i)^M \sim \prod_{i \in I} A_i^M$, $(\prod_{i \in I} a_i)^m = \prod_{i \in I} a_i^m$. Zejména $(A \times B)^M \sim A^M \times B^M$, $(a \cdot b)^m = a^m \cdot b^m$, kde a, b jsou po řadě mohutnosti množin A, B .

platí $A^{M \times N} \sim (A^M)^N$, $a^{m \cdot n} = a^m \cdot a^n$.

Věta 1.46 (Distr. zákony pro kartézský součin [TM1:V1.3.6 s. 15]).
Nechť I je indexová množina a J_i jsou indexové množiny pro každé $i \in I$. Nechť ke každé uspořádané dvojici indexů $[i, j]$ je přiřazena množina A_{ij} . Pak platí:

$$\begin{aligned} \bigcap_{i \in I} \bigcup_{j \in J_i} A_{ij} &= \bigcup_{\gamma \in K} \bigcap_{i \in I} A_{i\gamma(i)} \\ \bigcap_{i \in I} \bigcap_{j \in J_i} A_{ij} &= \bigcap_{\gamma \in K} \bigcap_{i \in I} A_{i\gamma(i)} \end{aligned}$$

kde $K := \prod_{i \in I} J_i$.

DŮSLEDEK 1.47.

Platí

$$A \times (B \cup C) = (A \times B) \cup (A \times C)$$

$$A \times (B \cap C) = (A \times B) \cap (A \times C)$$

VĚTA 1.48. [TM1:1.3.7 s. 16]

Bud' M množina a B množina obsahující dva prvky. Označme $\mathcal{P}(M)$ množinu všech podmnožin množiny M (někdy se také značí poněkud nepřesně jako 2^M). Pak $\mathcal{P}(M) \sim B^M$ a $\text{card}(\mathcal{P}(M)) = 2^{\text{card } M}$.

VĚTA 1.49 (Cantorova věta [KaSk:V4.14-15 s. 41]).

Pro každé kardinální číslo a platí $2^a > a$.

VĚTA 1.50. [TM1:V1.3.8 s. 16]

Množina A je spočetná tehdy a jen tehdy, když její prvky lze očíslovat přirozenými čísly, tj. když ji lze psát ve tvaru posloupnosti: $A := \{a_1, a_2, \dots, a_n, \dots\} = \{a_n\}_{n=1}^{\infty}$.

PŘÍKLAD 1.51.

Příklady spočetných množin:

- $\mathbb{N} := \{1, 2, 3, \dots, n, \dots\}$... množina přirozených čísel

- $\{1, 3, 5, \dots, 2n - 1, \dots\}$... množina lichých přirozených čísel
- $\{1, 4, 9, \dots, n^2, \dots\}$... množina kvadrátů přirozených čísel
- $\{1, \frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \dots, \frac{1}{n}, \dots\}$... množina převrácených hodnot přirozených čísel

VĚTA 1.52 (Vlastnosti spočetných množin).

- (1) Každá nekonečná množina obsahuje (vlastní) spočetnou podmnožinu.
- (2) Každá nekonečná podmnožina spočetné množiny je spočetná.
- (3) Rozdíl spočetné množiny a konečné množiny je spočetná množina ($\aleph_0 - n = \aleph_0$ pro každé $n \in \mathbb{N}$).
- (4) Sjednocení spočetné množiny a konečné množiny je spočetná množina ($\aleph_0 + n = \aleph_0$ pro každé $n \in \mathbb{N}$).
- (5) Sjednocení konečného počtu spočetných množin je spočetná množina ($n \cdot \aleph_0 = \aleph_0$ pro každé $n \in \mathbb{N}$).
- (6) Sjednocení spočetné množiny neprázdných po dvou disjunkt-ních konečných množin je spočetná množina ($\aleph_0 \cdot n = \aleph_0$ pro každé $n \in \mathbb{N}$).
- (7) Kartézský součin konečného počtu spočetných množin je spočetná množina ($\aleph_0^n = \aleph_0$ pro každé $n \in \mathbb{N}$).

Důkaz. [TM1:V1.3.9-V1.3.14 s.16-17]. □

DŮSLEDEK 1.53. [TM1: s.17-18]

- (1) Sjednocení spočetné množiny spočetných množin je spočetná množina.
- (2) Množina všech celých i racionálních čísel je spočetná.
- (3) Množina všech racionálních čísel netriviálního intervalu reálných čísel je spočetná.
- (4) Množina všech bodů v rovině (v prostoru) s racionálními souřadnicemi je spočetná.
- (5) Množina všech komplexních čísel s racionální reálnou i imaginární částí je spočetná.

je spočetná.

- (7) Množina všech algebraických čísel je spočetná (**algebraickým číslem** rozumíme reálné číslo, které je kořenem nějakého polynomu s celočíselnými koeficienty).

VĚTA 1.54. [TM1:V1.3.15 s.18]

Je-li M nekonečná a A nejvýše spočetná množina (tj. konečná nebo spočetná), pak $M \cup A \sim M$ (neboli $M \cup A$ má stejnou mohutnost jako M).

DŮSLEDEK 1.55. [TM1:V1.3.24 s.20]

Nechť M je spočetná množina, pak $\mathcal{P}(M)$ má mohutnost kontinua a platí $2^{\aleph_0} = \aleph > \aleph_0$.

VĚTA 1.56. [TM1:V1.3.16 s.18]

Buď M nespočetná množina a A její nejvýše spočetná podmnožina. Pak $M - A \sim M$. Je-li A konečná, platí tvrzení i pro spočetnou množinu M dle 1.52(3).

DŮSLEDEK 1.57. Množina M je nekonečná právě když obsahuje vlastní podmnožinu stejné mohutnosti jako M .

VĚTA 1.58 (Vlastnosti množin o mohutnosti kontinua).

- (1) Každá množina o mohutnosti kontinua obsahuje vlastní podmnožinu o mohutnosti kontinua [plyne z 1.57].
- (2) Rozdíl množiny o mohutnosti kontinua a nejvýše spočetné množiny má mohutnost kontinua ($\aleph - n = \aleph - \aleph_0 = \aleph$ pro každé $n \in \mathbb{N}$) [plyne z 1.56].
- (3) Sjednocení množiny o mohutnosti kontinua a nejvýše spočetné množiny je množina o mohutnosti kontinua ($\aleph + n = \aleph + \aleph_0 = \aleph$ pro každé $n \in \mathbb{N}$) [plyne z 1.54].
- (4) Sjednocení nejvýše spočetné množiny po dvou disjunktních množin o mohutnosti kontinua má mohutnost kontinua ($n \cdot \aleph = \aleph_0 \cdot \aleph = \aleph$ pro každé $n \in \mathbb{N}$) [TM1:V1.3.19-20 s.19].

mohutnost kontinua ($\aleph = 2^{\aleph_0} > \aleph_0$) [plyne z 1.55 a z 1.48].

- (6) Množina všech posloupností přirozených čísel má mohutnost kontinua ($\aleph_0^{\aleph_0} = \aleph$) [TM1:V1.3.21 s.19].
- (7) Kartézský součin nejvýše spočetně mnoha množin o mohutnosti kontinua má mohutnost kontinua ($\aleph^n = \aleph^{\aleph_0} = \aleph$ pro každé $n \in \mathbb{N}$) [TM1:V1.3.22-23 s.20].

DŮSLEDEK 1.59.

- (1) Sjednocení nejvýše spočetně množiny množin o mohutnosti kontinua má mohutnost kontinua [plyne z 1.58(4) užitím 1.40].
- (2) Každý netriviální interval i jeho nejvýše spočetná mocnina mají mohutnost kontinua [viz 1.54, 1.56 a 1.58(4)(7)]. Zejména \mathbb{R}^n pro každé $n \in \mathbb{N}$ i $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$ mají mohutnost kontinua.
- (3) Množina všech iracionálních čísel má mohutnost kontinua [plyne ze (2) a z 1.58(2)].
- (4) Množina všech transcendentních čísel má mohutnost kontinua (**transcendentním číslem** nazýváme každé reálné číslo, které není algebraické) [plyne ze 1.53(7) a z 1.58(2)].
- (5) Množina všech bodů v rovině má mohutnost kontinua [plyne ze (2)]. Zejména \mathbb{C} má také mohutnost kontinua.
- (6) Buď dán systém množin $\{A_i\}_{i \in I}$, kde množiny A_i jsou po dvou disjunktí a každá z nich má mohutnost kontinua stejně jako indexová množina I . Pak $\bigcup_{i \in I} A_i$ má rovněž mohutnost kontinua [plyne z 1.58(7) spolu s 1.39].
- (7) Kartézský součin spočetně mnoha nejvýše spočetných množin o alespoň dvou prvcích má mohutnost kontinua ($\aleph^{\aleph_0} = \aleph_0^{\aleph_0} = \aleph$ pro každé $n \in \mathbb{N}$, $n \geq 2$) [plyne z 1.58(5)(6) užitím 1.40].

V této kapitole jsou základní poznatky o číselných oborech, které se nejčastěji vyskytují v matematice.

MNOŽINA PŘIROZENÝCH ČÍSEL \mathbb{N}

$\mathbb{N} := \{1, 2, \dots, n, \dots\}$.

Operace: sečítání $+$, násobení \cdot a z něj odvozené umocňování:

$$n^k := \underbrace{n \times n \times \dots \times n}_{k \times}, k \in \mathbb{N}, n^0 := 1.$$

Význačné prvky: jednotkový prvek 1 ($1 \cdot n = n \cdot 1 = n \forall n \in \mathbb{N}$)

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{N} = \aleph_0$ dle 1.31 a 1.36(2).

MNOŽINA CELÝCH ČÍSEL \mathbb{Z}

Příklady: [Ho: neřešené §3; s. 45-47]

$\mathbb{Z} := \{\dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots, n, \dots\} = \{-n \mid n \in \mathbb{N}\} \cup \{0\} \cup \mathbb{N}$.

Operace: sečítání $+$, odečítání $-$, násobení \cdot a z něj odvozené umocňování:

$$n^k := \underbrace{n \times n \times \dots \times n}_{k \times}, k \in \mathbb{N}, n^0 := 1 \text{ pro } n \neq 0.$$

Význačné prvky:

- jednotkový prvek 1 ($1 \cdot n = n \cdot 1 = n \forall n \in \mathbb{Z}$)
- nulový prvek 0 ($0 + n = n + 0 = n \forall n \in \mathbb{Z}$)

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{Z} = \aleph_0$ dle 1.53(2).

MNOŽINA CELÝCH ČÍSEL MODULO N : \mathbb{Z}_N

$\mathbb{Z}_N := \{0, 1, \dots, N-1\}$ pro každé $N \in \mathbb{N}$.

Jelikož každé celé číslo $n \in \mathbb{Z}$ lze jednoznačně vyjádřit ve tvaru $n = q \cdot N + r$ (q je celá část podílu a $r \in \mathbb{Z}_N$ zbytek po dělení), můžeme zavést surjektivní zobrazení $\langle \cdot \rangle_N : \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z}_N$ přiřazující každému celému číslu n jeho zbytek po dělení číslem N : tzv. **operace modulo**. Pomocí této operace zavedeme tzv. **modulární aritmetiku** na \mathbb{Z}_N .

Operace:

- sečítání modulo N : $a \oplus b := a + b \pmod N := \langle a + b \rangle_N$,
- odečítání modulo N : $a \ominus b := a - b \pmod N := \langle a - b \rangle_N$,
- násobení modulo N : $a \odot b := a \cdot b \pmod N := \langle a \cdot b \rangle_N$

$n^k \bmod N := \langle n^k \rangle_N, k \in \mathbb{N}, n^0 \bmod N := 1$ pro $n \neq 0$.

Význačné prvky:

- jednotkový prvek 1 při $N > 1$ ($1 \odot n = n \odot 1 = n \forall n \in \mathbb{Z}_N$)
- nulový prvek 0 ($0 \oplus n = n \oplus 0 = n \forall n \in \mathbb{Z}_N$)

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{Z}_N = N$ dle 1.36(1).

MNOŽINA RACIONÁLNÍCH ČÍSEL \mathbb{Q}

$\mathbb{Q} := \{\frac{p}{q} \mid \frac{p}{q} \text{ je hodnota zlomku s čit. } p \text{ a jmenov. } q, p, q \in \mathbb{Z}, q \neq 0\}$.

Je-li $q = 1$, pak $\frac{p}{q} = p$ a tedy $\mathbb{Z} \subset \mathbb{Q}$.

Operace: sečítání $+$, odečítání $-$, dělení nenulovým číslem $/$, násobení \cdot a z něj odvozené umocňování:

$$r^k := \underbrace{r \times r \times \dots \times r}_{k \times}, k \in \mathbb{N};$$

pro $r \neq 0$ definujeme $r^0 := 1$ a $r^{-k} := (1/r)^k$.

Význačné prvky:

- jednotkový prvek 1 ($1 \cdot r = r \cdot 1 = r \forall r \in \mathbb{Q}$)
- nulový prvek 0 ($0 + r = r + 0 = r \forall r \in \mathbb{Q}$)

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{Q} = \aleph_0$ dle 1.53(2).

MNOŽINA REÁLNÝCH ČÍSEL \mathbb{R}

$\mathbb{R} := \{r \mid r = d_k d_{k-1} \dots d_0, d_{-1} d_{-2} \dots \text{ je desetinné vyjádření čísla } r\}$.

Tedy $r = \sum_{j=-\infty}^k d_j 10^j, k \in \mathbb{Z}, k \geq 0$, kde $d_j \in \mathbb{Z}_{10}$, jsou dekadické cifry vyjádření čísla r v soustavě o základu 10, tj. pro $k \in \mathbb{N}$ je d_{k-1} k -tá cifra před desetinnou čárkou a d_{-k} k -tá cifra za desetinnou čárkou.

Každé reálné číslo lze vyjádřit v libovolné soustavě o základu $N \in \mathbb{N}, N \geq 2$, kdy $r = \sum_{j=-\infty}^k d_j N^j, k \in \mathbb{Z}, k \geq 0$, kde $d_j \in \mathbb{Z}_N$.

V paměti počítačů se užívají soustavy o základu $N = 2$ (**dvojková, binární, dyadická**), kde cifry $d_j \in \{0, 1\}$; $N = 8$ (**osmičková, oktalová**) nebo $N = 16$ (**šestnáctková, hexadecimální**), kde cifry $d_j \geq 10$ obvykle nahrazujeme písmeny: 10 =: A, 11 =: B, 12 =: C, 13 =: D, 14 =: E, 15 =: F.

reálné číslo je 'limitou' nějaké posloupnosti racionálních čísel. Například stačí vzít useknuté desetinné rozvoje

$\sum_{j=-m}^k d_j 10^j = d_k d_{k-1} \dots d_0, d_{-1} d_{-2} \dots d_{-m}$ postupně s $m = 1, 2, \dots$ místy za desetinnou čárkou, které představují racionální čísla blízká se pro $m \rightarrow \infty$ k číslu r .

Operace: sečítání $+$, odečítání $-$, dělení nenulovým číslem $/$, násobení \cdot a z něj odvozené umocňování

$r^k := \underbrace{r \times r \times \dots \times r}_{k \times}$, kde $r \in \mathbb{R}$ a $k \in \mathbb{N}$;

pro $r \neq 0$ definujeme $r^0 := 1$ a $r^{-k} := (1/r)^k$.

Pokud $r > 0$, lze umocňování dále rozšířit na r^s i pro reálný exponent $s \in \mathbb{R}$, přičemž platí $r^{-s} := (1/r)^s$.

Význačné prvky:

- jednotkový prvek 1 ($1 \cdot r = r \cdot 1 = r \ \forall r \in \mathbb{R}$)
- nulový prvek 0 ($0 + r = r + 0 = r \ \forall r \in \mathbb{R}$)

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{R} = \aleph$ dle 1.59(2).

MNOŽINA IRACIONÁLNÍCH ČÍSEL \mathbb{I}

$\mathbb{I} := \mathbb{R} - \mathbb{Q}$.

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{I} = \aleph$ dle 1.59(3).

MNOŽINA ALGEBRAICKÝCH ČÍSEL \mathbb{A}

Dle 1.53(7) algebraickým číslem rozumíme každé reálné číslo $a \in \mathbb{R}$, které je kořenem nějakého polynomu s celočíselnými koeficienty, tj. platí $P(a) = 0$, pro nějaký polynom $P(x) = p_0 + p_1 x + \dots + p_n x^n$ stupně $n \in \mathbb{N}$, kde $p_i \in \mathbb{Z} \ \forall i \in \mathbb{Z}$, $p_n \neq 0$.

Je $\mathbb{Q} \subset \mathbb{A}$, neboť každé racionální číslo $\frac{p}{q}$, $q \neq 0$, je řešením lineární rovnice $q \cdot x - p = 0$. Existují však další algebraická čísla: například $\sqrt[n]{m}$ pro libovolné $m, n \in \mathbb{N}$, $n > 1$, je řešením rovnice $x^n - m = 0$. Zejména $\sqrt{2}$ je algebraické číslo, které není racionální.

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{A} = \aleph_0$ dle 1.53(7).

Dle 1.59(4) definujeme $\mathbb{T} := \mathbb{R} - \mathbb{A} \subset \mathbb{R} - \mathbb{Q} = \mathbb{I}$.

Nejznámějšími příklady transcendentních čísel jsou čísla

$e := 2.718281828459 \dots$ základ tzv. **přirozeného logaritmu** $\ln a$

$\pi := 3.1415926535897 \dots$ **Ludolfovo číslo**=délka kružnice o průměru 1.

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{T} = \aleph$ dle 1.59(4).

MNOŽINA KOMPLEXNÍCH ČÍSEL \mathbb{C}

Motivací pro zavedení komplexních čísel je skutečnost, že některé polynomicke rovnice $P(x) = 0$ s reálnými koeficienty nemají reálný kořen. Například $x^2 + 1 > 0$ pro každé $x \in \mathbb{R}$. Jestliže označíme speciálním symbolem $i := \sqrt{-1}$ nazývaným **imaginární jednotka**, pak $i^2 = -1$ můžeme považovat za řešení odpovídající rovnice $x^2 + 1 = 0$ (někdy místo i se používá symbol j). Zavedeme-li množinu tzv. **komplexních čísel** jako množinu formálních součtů reálných čísel s reálnými násobky imaginární jednotky, tj.

$$\mathbb{C} := \{a + i.b \mid a \in \mathbb{R}, b \in \mathbb{R}\},$$

pak se dá ukázat, že uvedený problém bude odstraněn: každý polynom stupně n s komplexními koeficienty bude mít právě n kořenů. To odpovídá zkušenosti z reálného oboru s rovnicí $x^2 - 1$, která má dva kořeny -1 a 1 . V rozšířeném oboru komplexních čísel \mathbb{C} pak podobně rovnice $x^2 + 1$ má dva kořeny $-i$ a i .

Značení: Je-li $c = a + i.b$ komplexní číslo, pak značí

$\text{Re } c := a \dots$ **reálnou část** c

$\text{Im } c := b \dots$ **imaginární část** c

$|c| := \sqrt{a^2 + b^2} \dots$ **velikost (absolutní hodnotu, modul)** c

$\alpha := \arctan(\frac{b}{a}), 0 \leq \alpha < 2\pi \dots$ **argument** c

$\bar{c} := a - i.b \dots$ číslo komplexně sdružené k c (zřejmě $c.\bar{c} = |c|^2$).

Zřejmě $\mathbb{C} \sim \{[a, b] \mid a \in \mathbb{R}, b \in \mathbb{R}\} = \mathbb{R}^2$, takže každé komplexní číslo $a + i.b$ můžeme znázornit jako bod v kartézské rovině o souřadnicích a, b . Tato rovina se pak nazývá **komplexní rovina**.

- **kartézský:** $c = a + i.b$
 - **goniometrický:** $c = A(\cos \alpha + i \sin \alpha)$, který odpovídá přechodu k polárním souřadnicím: $a = A \cos \alpha$, $b = A \sin \alpha$.
 - **Eulerův:** $c := Ae^{i\alpha}$, kde $e^{i\alpha} := \cos \alpha + i \sin \alpha$ je komplexní číslo na jednotkové kružnici v komplexní rovině.
- $\mathbb{R} = \{c \in \mathbb{C} \mid \text{Im } c = 0\} \subset \mathbb{C}$, přičemž operace z \mathbb{R} rozšíříme formálně na \mathbb{C} za užití vlastnosti $i^2 = -1$ při operacích násobení a dělení. Operace sečítání (odečítání) se provádí po složkách jako s vektory v rovině. Tyto výpočty pak formálně usnadňuje Eulerův zápis. Odtud dostáváme s uvážením $\frac{1}{i} = \frac{i}{i \cdot i} = -i$:
- $i^0 = 1, i^1 = i, i^2 = -1, i^3 = -i, i^4 = 1$, obecně: $i^{4n+k} = i^k \quad \forall n, k \in \mathbb{Z}$.

Operace (podrobněji viz přílohu A):

sečítání $+$, odečítání $-$, dělení nenulovým číslem $/$, násobení \cdot a z něj odvozené umocňování (resp. odmocňování)

$$c^k := \underbrace{c \times c \times \cdots \times c}_{k \times}, \text{ kde } c \in \mathbb{C} \text{ a } k \in \mathbb{N};$$

pro $c \neq 0$ lze umocňování dále rozšířit na c^s i pro komplexní exponent $s \in \mathbb{C}$, přičemž platí $c^{-s} := (1/c)^s$.

Význačné prvky:

- jednotkový prvek $1 := 1 + i.0$ ($1.c = c.1 = c \quad \forall c \in \mathbb{C}$)
- nulový prvek $0 := 0 + i.0$ ($0 + c = c + 0 = c \quad \forall r \in \mathbb{R}$).

Mohutnost: $\text{card } \mathbb{C} = \aleph$ dle 1.59(5).

množina, prázdná množina ♦ set, empty set
(vlastní) podmnožina, nadmnožina ♦ (proper) subset, superset
zobrazení, prosté, inverzní ♦ mapping, injective, inverse
surjektivní (na), bijektivní ♦ surjective (onto), bijective
permutace ♦ permutation
obraz, úplný vzor ♦ image, preimage (inverse image)
posloupnost ♦ sequence
sjednocení, průnik ♦ union, intersection
(kartézský) součin, mocnina ♦ (cartesian) product, power
disjunktní, po dvou disjunktní ♦ disjoint, pairwise disjoint
rozdíl, symetrická diference ♦ difference, symmetric difference
monotonní, konvergentní ♦ monotone, convergent
mohutnost, kardinální číslo ♦ cardinality, cardinal number
spočetný, nespočetný ♦ countable, uncountable
mohutnost kontinua ♦ continuum power
konečný, nekonečný ♦ finite, infinite
množina všech podmnožin ♦ power set
číslo, reálné, komplexní ♦ number, real, complex
celé, racionální, iracionální ♦ integer, rational, irrational
algebraické, transcendentní ♦ algebraic, transcendental
komplexně sdružené číslo ♦ complex conjugate number

`logical` ... transformace čísla na logický typ:

$a \neq 0 \Rightarrow \text{logical}(a)=\text{true}$ (platí), $\text{logical}(0)=\text{false}$ (neplatí)

`mod` ... operace modulo: $\text{mod}(n,N) = \langle n \rangle_N$.

`i,j` ... imaginární jednotka.

Logické operátory: $\sim A$ (negace A), $A \ \& \ B$ (konjunkce), $A \ | \ B$ (disjunkce), $\text{xor}(A,B)$... buď A nebo B . Ostatní logické operátory se z nich složí pomocí ekvivalentních logických formulí (viz 1.1).

Zápisy množin:

například $\{a_1, a_2, a_3\}$ nebo $[a_1, a_2, a_3]$... řádková verze. Jako odělovač lze užít i středník (sloupcová verze).

Množinové operace:

`ismember(A,B)` ... testuje příslušnost prvků z A v B

`unique(A)` ... odstraní z A duplicitní prvky

`union(A,B)` ... sjednocení množin A a B

`intersect(A,B)` ... průnik množin A a B

`setdiff(A,B)` ... rozdíl množin A a B

`setxor(A,B)` ... symetrická diference množin A a B

Ostatní operace lze vytvořit (simulovat) pomocí vhodných složených výrazů.

Teorie a příklady: [KaSk: s. 26-36, 44-53]

Příklady: [Ho:řešené č. 5, 6, 11-15; s. 8, 9, 13-16],

[Ho:neřešené kap. 1, §4-7, kap. 2 s. 47-80]

MOTIVACE

V reálném světě se objekty zařazované do množin často vyznačují specifickými vlastnostmi: můžeme je dávat do nejrůznějších souvislostí (relací) – např. je porovnávat, vybírat mezi nimi jisté význačné prvky se specifickou rolí, provádět různé operace, měřit velikost či vzdálenost, nebo u některých podmnožin jejich délku, plochu, objem, hmotnost apod.

Nejnázornějším motivačním příkladem může sloužit v tomto směru množina reálných čísel \mathbb{R} . Její prvky lze porovnávat (relace uspořádání), sečítat či násobit, roli význačných prvků hraje 0 a 1, velikost a vzdálenost měříme absolutní hodnotou, intervaly jsou specifické podmnožiny, jimž lze přiřadit délku apod.

Algebraické struktury představují abstraktní konstrukci umožňující přenášet vybrané strukturní vlastnosti reálné přímky i na množiny sice s jinými prvky ale podobného charakteru. Nepřeneseme-li vlastnosti všechny, ale jen některé, část strukturních rysů reálné přímky ztratíme, některé však zůstanou zachovány. Cílem této (ale i následující) kapitoly je podat přehled nejčastěji používaných matematických struktur a jejich základních vlastností.

DEFINICE 2.1. V širším smyslu (**algebraickou**) **strukturou** rozumíme uspořádanou dvojici (N, \mathcal{S}) , kde $N \neq \emptyset$ je samotná množina, tzv. **nosič algebraické struktury**, a \mathcal{S} systém množin popisující její strukturu (množina relací, operací, význačných prvků, specifických podmnožin apod.). Jestliže například $\mathcal{S} = \{+, \circ, 1\}$, píšeme také $(N, +, \circ, 1)$ místo $(N, \{+, \circ, 1\})$.

tury téhož typu¹ a $f : N_1 \rightarrow N_2$ zobrazení přenášející konzistentně¹ strukturu \mathcal{S}_1 do \mathcal{S}_2 , pak říkáme, že zobrazení f **zachovává strukturu na** (N_1, \mathcal{S}_1) a f nazýváme **homomorfizmem** (N_1, \mathcal{S}_1) do (N_2, \mathcal{S}_2) ; píšeme $f : (N_1, \mathcal{S}_1) \rightarrow (N_2, \mathcal{S}_2)$. Homomorfizmus (N, \mathcal{S}) do (N, \mathcal{S}) se nazývá **endomorfizmus struktury** (N, \mathcal{S}) . Bijektivní homomorfizmus se nazývá **izomorfizmus**, jestliže $f^{-1} : (N_2, \mathcal{S}_2) \rightarrow (N_1, \mathcal{S}_1)$ je rovněž homomorfizmem. V takovém případě píšeme $(N_1, \mathcal{S}_1) \simeq (N_2, \mathcal{S}_2)$.

2.1. RELACE A OPERACE.

DEFINICE 2.3. Buďte $M_1, M_2, \dots, M_n, n \in \mathbb{N}$, neprázdné množiny, pak každou podmnožinu $\rho \subseteq M_1 \times M_2 \times \dots \times M_n$ nazýváme **n -ární relací mezi množinami** M_1, M_2, \dots, M_n (pro $n = 1$ **unární**, pro $n = 2$ **binární**, pro $n = 3$ **ternární** atd.).

Je-li $M_1 = M_2 = \dots = M_n =: M$, pak $\rho \subseteq M^n$ nazýváme **n -ární relací na množině** M . Řekneme pak, že (M, ρ) **je množina s relací**. V případě binární relace se obvykle místo $[x, y] \in \rho$ píše $x \rho y$ a říká se, že **prvek** x **je v relaci** ρ **s prvkem** y . Podobně píšeme $x \bar{\rho} y$ nebo $x \text{ non} \rho y$, jestliže tomu tak není.

DEFINICE 2.4. Buďte M a $M_1, M_2, \dots, M_n, n \in \{0\} \cup \mathbb{N}$, neprázdné množiny, pak zobrazení $f : M_1 \times M_2 \times \dots \times M_n \rightarrow M$ nazýváme **funkcí n proměnných na** $M_1 \times M_2 \times \dots \times M_n$.

Je-li $M_1 = M_2 = \dots = M_n =: M$, pak $f : M^n \rightarrow M$ nazýváme **n -ární operací na množině** M (pro $n = 0$ **nulární**, pro $n = 1$ **unární**, pro $n = 2$ **binární**, pro $n = 3$ **ternární** atd.). Řekneme pak, že (M, f) **je množina s operací**. Píšeme obvykle místo $f([x_1, \dots, x_n])$ zjednodušeně $f(x_1, \dots, x_n)$. V případě binární operace se obvykle místo $y = f(x_1, x_2)$ píše $y = x f y$, pokud f reprezentuje vhodný operátor (např. $+$ pro operaci sečítání).

¹Přesný význam určuje každá konkrétní struktura — viz dále

kou funkcí (viz 1.5) a v souladu s 2.4 píšeme $\rho(x_1, x_2, \dots, x_n) = 1$, resp. $\rho(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0$, jestliže prvky $x_i \in M_i$ ($i = 1, 2, \dots, n$) jsou, resp. nejsou v relaci ρ . Každá unární relace na M koresponduje s nějakou podmnožinou v M . Relační struktury představují základní aparát konstrukce tzv. **relačních databázových systémů**, kde jsou dle potřeby do vzájemného vztahu dávány informace uložené v databázi.

Poznámka 2.6.

- (1) Pro danou funkci n proměnných můžeme zavést $(n+1)$ -ární relaci $\rho_f \subseteq M_1 \times \dots \times M_n \times M$ takto: $\rho_f(x_1, \dots, x_n, y) = 1$ právě když $y = f(x_1, \dots, x_n)$. Zřejmě ρ_f pak můžeme považovat za **graf funkce** f . Obvykle však neděláme rozdíl mezi funkcí a jejím grafem.

Z definice zobrazení naopak plyne, že daná $(n+1)$ -ární relace $\rho \subseteq M_1 \times \dots \times M_n \times M$ může být grafem nějaké funkce n proměnných $M_1 \times M_2 \times \dots \times M_n$ do M právě když má tuto vlastnost:

pro každou uspořádanou n -tici $x_1 \in M_1, \dots, x_n \in M_n$ existuje jediné $y \in M : \rho(x_1, \dots, x_n, y) = 1$. Funkční hodnotou je pak právě tento prvek y .

- (2) Zvláštní roli hraje nulární operace na M . Podle 1.36(4) ji totiž můžeme považovat za zobrazení $M^\emptyset \rightarrow M$, tj. za zobrazení, které prázdnému zobrazení přiřazuje nějaký **význačný prvek** z M . Opět nerozlišujeme mezi význačným prvkem a nulární operací, která jej vybrala: strukturu s jedním význačným prvkem pak zapisujeme například takto: $(\mathbb{R}, 1)$.

Pokud nebude řečeno jinak, budeme nadále ve zbytku této kapitoly uvažovat algebraické struktury (M, \mathcal{S}) , kde \mathcal{S} obsahuje pouze relace a operace.

- a) **reflexivní**, když $a \rho a$ pro každé $a \in M$;
- b) **areflexivní**, když $a \bar{\rho} a$ pro každé $a \in M$;
- c) **symetrická**, když $a \rho b \Rightarrow b \rho a$ pro libovolné $a, b \in M$;
- d) **asymetrická**, když $a \rho b \Rightarrow b \bar{\rho} a$ pro libovolné $a, b \in M$;
- e) **antisymetrická**, když $a \rho b, b \rho a \Rightarrow a = b$ pro libovolné $a, b \in M$;
- f) **tranzitivní**, když $a \rho b, b \rho c \Rightarrow a \rho c$ pro libovolné $a, b, c \in M$;
- g) **atranzitivní** $a \rho b, b \rho c \Rightarrow a \bar{\rho} c$ pro libovolné $a, b, c \in M$;
- h) **antitransitivní**, když $a \rho b, b \rho c, a \rho c \Rightarrow (a = b) \vee (b = c) \vee (a = c)$ pro libovolné $a, b, c \in M$;
- i) **úplná**, když pro každé $a, b \in M$ platí $a \rho b$ nebo $b \rho a$.

DEFINICE 2.8. Binární operace \circ na M se nazývá:

- a) **asociativní**, když $a \circ (b \circ c) = (a \circ b) \circ c$ pro libovolné $a, b, c \in M$;
- b) **komutativní**, když $a \circ b = b \circ a$ pro libovolné $a, b \in M$;

Význačný prvek $e \in M$ se nazývá **neutrálním prvkem binární operace** \circ , jestliže $a \circ e = e \circ a = a$ pro každé $a \in M$;

Definice 2.9.

Řekneme, že dvě algebraické struktury (M_1, \mathcal{S}_1) a (M_2, \mathcal{S}_2) jsou **téhož typu**, jestliže existuje bijekce \mathcal{S}_1 na \mathcal{S}_2 přiřazující každé relaci (operaci) z \mathcal{S}_1 odpovídající relaci (operaci) v \mathcal{S}_2 téže arity.

Definice 2.10. Pro dvě algebraické struktury (M_1, \mathcal{S}_1) a (M_2, \mathcal{S}_2) téhož typu považujeme ve smyslu definice 2.2 za **homomorfizmus** (M_1, \mathcal{S}_1) **do** (M_2, \mathcal{S}_2) každé zobrazení $f : M_1 \rightarrow M_2$ s těmito vlastnostmi:

- (1) pro každou relaci $\rho_1 \in \mathcal{S}_1$ a odpovídající relaci $\rho_2 \in \mathcal{S}_2$ téže arity n platí: $\rho_1(x_1, \dots, x_n) = 1 \Rightarrow \rho_2(f(x_1), \dots, f(x_n)) = 1$;
- (2) pro každou operaci $\omega_1 \in \mathcal{S}_1$ a odpovídající operaci $\omega_2 \in \mathcal{S}_2$ téže arity n platí: $f(\omega_1(x_1, \dots, x_n)) = \omega_2(f(x_1), \dots, f(x_n))$.

význačný prvek v (M_2, \mathcal{S}_2) . Zřejmě složení dvou homomorfizmů je opět homomorfizmus (viz též dále konec poznámky 2.61).

Definice 2.11 (Přímý součin algebraických struktur).

Nechť $\{(M_i, \mathcal{S}_i)\}_{i \in I}$ je systém algebraických struktur téhož typu:

$\mathcal{S}_i = \{\rho_{ij}\}_{j \in J}$, kde ρ_{ij} je pro každé $i \in I$ buď operace nebo relace téže arity n_j . Algebraickou strukturu (M, \mathcal{S}) nazveme **přímým součinem** algebraických struktur (M_i, \mathcal{S}_i) , jestliže $M = \prod_{i \in I} M_i$, kde

$\mathcal{S} := \{\rho_j\}_{j \in J}$ obsahuje relace (operace) definované po složkách: nechť $\varphi, \varphi_k \in M$ pro $k = 1, \dots, n_j$ a $j \in J$, pak

- (1) jsou-li ρ_{ij} relace pro každé $i \in I$, definujeme j -tou relaci takto:

$$\rho_j(\varphi_1, \dots, \varphi_{n_j}) = 1 \text{ právě když } \rho_{ij}(\varphi_1(i), \dots, \varphi_{n_j}(i)) = 1 \text{ pro všechna } i \in I;$$

- (2) jsou-li ρ_{ij} operace pro každé $i \in I$, definujeme j -tou operaci takto:

$$\rho_j(\varphi_1, \dots, \varphi_{n_j})(i) := \rho_{ij}(\varphi_1(i), \dots, \varphi_{n_j}(i)) \text{ pro každé } i \in I.$$

Značíme také $\mathcal{S} =: \prod_{i \in I} \mathcal{S}_i$, případně $(M, \mathcal{S}) =: \prod_{i \in I} (M_i, \mathcal{S}_i)$.

Je-li I konečná, například $I = \{1, 2, \dots, q\}$, pak také explicitně:

$\mathcal{S} =: \mathcal{S}_1 \times \mathcal{S}_2 \times \dots \times \mathcal{S}_q$ a $(M, \mathcal{S}) =: (M_1, \mathcal{S}_1) \times (M_2, \mathcal{S}_2) \times \dots \times (M_q, \mathcal{S}_q)$.

Definice 2.12 (Algebraické podstruktury).

Nechť (M, \mathcal{S}) a (M', \mathcal{S}') jsou algebraické struktury téhož typu: $\mathcal{S} =$

$\{\rho_j\}_{j \in J}$ a $\mathcal{S}' = \{\rho'_j\}_{j \in J}$, kde ρ_j a ρ'_j jsou pro každé $j \in J$ buď operacemi nebo relacemi téže arity n_j . Řekneme, že (M', \mathcal{S}') je **algebraickou podstrukturou** algebraické struktury (M, \mathcal{S}) , jestliže $M' \subseteq M$ a pro každé $j \in J$ a $x_1, \dots, x_{n_j} \in M'$ platí:

- (1) jsou-li ρ_j a ρ'_j relace, pak

$$\rho'_j(x_1, \dots, x_{n_j}) = 1 \text{ právě když } \rho_j(x_1, \dots, x_{n_j}) = 1, \text{ neboli}$$

$$\rho'_j = M'^{n_j} \cap \rho_j;$$

- (2) jsou-li ρ_j a ρ'_j operace, pak

$$x := \rho_j(x_1, \dots, x_{n_j}) \in M' \text{ a } \rho'_j(x_1, \dots, x_{n_j}) = x.$$

strukturu \mathcal{S} a píšeme $(M', \mathcal{S}') \subseteq (M, \mathcal{S})$ nebo jen $M' \subseteq M$. Zejména M' musí obsahovat všechny význačné prvky z M .

Definice 2.13 (Generátory).

Nechť (M, \mathcal{S}) je algebraická struktura a $G \subseteq M$ nějaká její podmnožina. Jestliže existuje nejmenší² podmnožina $M^* \subseteq M$ obsahující G (tj. $G \subseteq M^*$) taková, že (M^*, \mathcal{S}) je podstrukturou v (M, \mathcal{S}) , pak G nazýváme **množinou generátorů struktury** (M^*, \mathcal{S}) nebo také říkáme, že **struktura** (M^*, \mathcal{S}) je **generována svou podmnožinou** G a píšeme $M^* = \mathcal{S}(G)$ (zde \mathcal{S} vystupuje spíše v roli symbolu pro strukturu téhož typu).

Příklad 2.14. $(\mathbb{N}, +)$ je algebraická podstruktura v $(\mathbb{Z}, +)$ generovaná jednoprvkovou podmnožinou $G = \{1\} \subseteq \mathbb{Z}$.

Poznámka 2.15. Binární relace či operace na konečných množinách nevelkého rozsahu lze zadat tabulkou (viz [KaSk:obr. 8, 15 s. 26, 45]). Binární relace je také možno znázornit graficky ([KaSk:obr. 9 s. 27]). V dalších odstavcích této kapitoly se již zaměříme na speciální případy jednoduchých struktur, které spolu s příklady budou dobře ilustrovat obecnou koncepci, kterou jsme zavedli v tomto odstavci.

2.2. USPOŘÁDANÉ MNOŽINY.

DEFINICE 2.16. Binární relace ρ na M se nazývá (**částečné**) **uspořádání**, je-li reflexivní, antisymetrická a tranzitivní. Nazývá se **úplné uspořádání** nebo také **lineární uspořádání**, je-li navíc úplná. Algebraická struktura (M, ρ) se pak nazývá (**částečně, příp. lineárně**) **uspořádaná množina**. Relace uspořádání se obvykle značí symbolem \leq nebo \preceq a pod. Píšeme pak (M, \leq) nebo (M, \preceq) a pod.

² $(M', \mathcal{S}) \subseteq (M, \mathcal{S}), G \subseteq M' \Rightarrow (M^*, \mathcal{S}) \subseteq (M', \mathcal{S}) \dots$ viz dále 2.20

Lineárně uspořádané množiny:

(\mathbb{N}, \leq) , (\mathbb{Z}, \leq) , (\mathbb{Q}, \leq) a (\mathbb{R}, \leq) s obvyklým uspořádáním.

Částečně uspořádané množiny, které nejsou lineárně uspořádány:

$(\mathbb{N}, |)$, kde $n|m$ značí, že n je dělitelem m ; $(\mathcal{P}(M), \subseteq)$;

Poznámka 2.18. Uspořádané množiny lze graficky znázornit pomocí tzv. **Hasseova diagramu** (viz [KaSk:obr.11,12 s.28-29]).

VĚTA 2.19. [TM1:V1.2.1 s.9]

Nechť \leq je uspořádání na M . Definujme na M relaci $<$ takto:

$a < b \Leftrightarrow (a \leq b) \wedge (a \neq b)$. Pak $<$ je relace areflexivní a tranzitivní.

Naopak, je-li $<$ areflexivní a tranzitivní relace na M a definujeme-li

$a \leq b \Leftrightarrow (a < b) \vee (a = b)$, pak \leq je uspořádání na M .

DEFINICE 2.20.

Bud' (M, \leq) uspořádaná množina. Prvek $a \in M$ se nazývá **nejmenší**, resp. **největší prvek** v M , platí-li $x \geq a$, resp. $x \leq a$ pro každé $x \in M$.

Prvek $a \in M$ se nazývá **minimální**, resp. **maximální** prvek v M , jestliže pro žádné $x \in M$ neplatí $x < a$, resp. $x > a$.

Definice 2.21.

Nechť (M, \leq) je uspořádaná množina. Pro prvky $a, b \in M$ řekneme, že b **pokrývá** a , jestliže $a < b$ a neexistuje $c \in M$ tak, že $a < c < b$.

Věta 2.22. [TM1: s.9]

Nechť (M, \leq) je konečná uspořádaná množina. Pak platí $a < b \Leftrightarrow$ existuje konečný počet prvků $a = t_0 < t_1 < \dots < t_n = b$ tak, že t_i pokrývá t_{i-1} pro každé $i = 1, \dots, n$.

VĚTA 2.23. [KaSk:V3.1 s.28]

- (1) *Libovolná uspořádaná množina má nejvýše jeden nejmenší a nejvýše jeden největší prvek.*
- (2) *Má-li uspořádaná množina nejmenší, resp. největší prvek, pak tento prvek je zároveň jejím jediným minimálním, resp. maximálním prvkem.*

mální, resp. maximální prvek, který je zároveň jejím nejmenším, resp. největším prvkem.

- (4) Každá konečná uspořádaná množina má alespoň jeden minimální a alespoň jeden maximální prvek.

DEFINICE 2.24. Buď (M, \leq) uspořádaná množina a $N \subseteq M$. Prvek $a \in M$ se nazývá **dolní**, resp. **horní závora (hranice) podmnožiny** N (v M), platí-li $x \geq a$, resp. $x \leq a$ pro každé $x \in N$.

DEFINICE 2.25. Buď (M, \leq) uspořádaná množina a $N \subseteq M$. Prvek $a \in M$ se nazývá **největší dolní závora**, resp. **nejmenší horní závora** neboli **infimum**, resp. **supremum** množiny N (v M), platí-li:

- (1) a je dolní, resp. horní závora N ,
- (2) pro každou dolní, resp. horní závoru t množiny N platí $t \leq a$, resp. $t \geq a$.

Pak píšeme $a = \inf N$, resp. $a = \sup M$.

DEFINICE 2.26 (srov. s 1.27 a s 1.28).

Buď (M, \leq) uspořádaná množina a $N := \{a_n\}_{n=1}^{\infty}$ posloupnost jejích prvků. Pokud existuje $b_k^- := \inf\{a_n\}_{n=k}^{\infty}$ pro každé $k \in \mathbb{N}$ i $a^- := \sup_{k \in \mathbb{N}} b_k^-$, pak a^- nazýváme **limes inferior** posloupnosti $\{a_n\}$ a píšeme $a^- = \liminf a_n$.

Analogicky duálně: pokud existuje $b_k^+ := \sup\{a_n\}_{n=k}^{\infty}$ pro každé $k \in \mathbb{N}$ i $a^+ := \inf_{k \in \mathbb{N}} b_k^+$, pak a^+ nazýváme **limes superior** posloupnosti $\{a_n\}$ a píšeme $a^+ = \limsup a_n$. Pokud existuje a^- i a^+ , pak platí $\liminf a_n \leq \limsup a_n$ (CVIČENÍ). Platí-li rovnost, pak jejich společnou hodnotu $a := a^- = a^+$ nazýváme **limitou posloupnosti** $\{a_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ a píšeme $a = \lim a_n$. Říkáme také, že **posloupnost** $\{a_n\}_{n=1}^{\infty}$ **konverguje k** a .

VĚTA 2.27.

- (1) Je-li posloupnost neklesající, $a_1 \leq a_2 \leq a_3 \leq \dots$, a existuje $a := \sup a_n$, pak $\lim a_n = a$ a píšeme také $a_n \uparrow a$.

$a := \inf a_n$, pak $\lim a_n = a$ a píšeme také $a_n \downarrow a$.

DEFINICE 2.28 (viz 2.2).

Buďte (M, \leq) a (N, \preceq) uspořádané množiny. Zobrazení $f : M \rightarrow N$ se nazývá **homomorfismus** nebo také **monotonní zobrazení**, jestliže pro libovolné prvky $x, y \in M$, $x \leq y$, platí $f(x) \preceq f(y)$. V souladu s 2.2 píšeme $f : (M, \leq) \rightarrow (N, \preceq)$. Zobrazení f se nazývá **izomorfismus**, jestliže navíc rovněž $f^{-1} : N \rightarrow M$ je homomorfismem, neboli pro libovolné prvky $x, y \in M$ platí $x \leq y \Leftrightarrow f(x) \preceq f(y)$.

Věta 2.29 ([TM1:V1.2.4 s.10]).

Buďte (M, \leq) a (N, \preceq) uspořádané množiny a $f : (M, \leq) \rightarrow (N, \preceq)$ izomorfismus. Necht $P \subseteq M$ je nějaká podmnožina. Pak $\inf P$, resp. $\sup P$ existuje v M právě když existuje $\inf f(P)$, resp. $\sup f(P)$ v N . V takovém případě platí $f(\inf P) = \inf f(P)$, resp. $f(\sup P) = \sup f(P)$.

Důsledek 2.30. Necht v předchozí větě $P = \{a_n\}_{n=1}^{\infty}$ je posloupnost. Pak $\liminf a_n$, resp. $\limsup a_n$ existuje v M právě když existuje $\liminf f(a_n)$, resp. $\limsup f(a_n)$ v N . V takovém případě platí $f(\liminf a_n) = \liminf f(a_n)$, resp. $f(\limsup a_n) = \limsup f(a_n)$.

VĚTA 2.31 (Přímý součin uspořádaných množin – viz 2.11(1)).

Neht (M, \leq) a (N, \leq) jsou dvě uspořádané množiny a $(M \times N, \leq)$ jejich přímý součin. Buďte $[m_1, n_1], [m_2, n_2] \in M \times N$ dva prvky, pak $[m_1, n_1] \leq [m_2, n_2] \Leftrightarrow (m_1 \leq m_2) \wedge (n_1 \leq n_2)$. Analogicky (po složkách) uspořádáme prvky přímého součinu konečně mnoha uspořádaných množin či libovolného systému takových množin.

2.3. EKVIVALENCE A KONGRUENCE.

DEFINICE 2.32.

Binární relace ρ na množině M se nazývá **ekvivalencí** na této množině, jestliže je reflexivní, symetrická a tranzitivní. Obvykle se značí symboly \sim, \equiv nebo \simeq a pod. Píšeme pak $(M, \sim), (M, \equiv)$ nebo (M, \simeq) a

množina je uspořádána inkluzí \subseteq neboli pro ekvivalenci $\rho, \sigma \in E(M)$ je $\rho \subseteq \sigma \Leftrightarrow [x\rho y \Rightarrow x\sigma y]$.

DEFINICE 2.33.

Buď M neprázdná množina. **Rozkladem \overline{M} na množině M** rozumíme neprázdný systém po dvou disjunktních neprázdných podmnožin $\overline{M} := \{M_i\}_{i \in I}$ množiny M , jejichž sjednocením je celá množina M . Prvky \overline{M} se nazývají **třídy tohoto rozkladu**. Vybereme-li z každé třídy M_i nějaký prvek m_i , pak m_i se nazývá **reprezentantem třídy M_i** a množina všech reprezentantů $\{m_i \mid i \in I\}$ se nazývá **systém reprezentantů rozkladu \overline{M}** . Přiřadíme-li každému prvku $m \in M$ (jednoznačně určenou) třídu rozkladu \overline{m} , do níž m patří, pak toto zobrazení (pruh nahoře) je surjekcí M na \overline{M} a nazývá se **kanonickým zobrazením rozkladu \overline{M}** . Jeho restrikce na systém reprezentantů je pak bijekce na \overline{M} .

VĚTA 2.34 ([KaSk:V3.2 s.31]).

Buď \overline{M} rozklad na množině M . Definujme relaci ρ na M takto: $x\rho y \Leftrightarrow$ existuje třída $\overline{m} \in \overline{M}$ tak, že $x \in \overline{m}, y \in \overline{m}$.

Pak ρ je ekvivalence na M .

VĚTA 2.35 ([KaSk:V3.3 s.31]).

Buď ρ ekvivalence na množině M . Pak existuje jediný rozklad \overline{M} na M takový, že pro $x, y \in M$ platí $x\rho y \Leftrightarrow$ existuje třída $\overline{m} \in \overline{M}$ tak, že $x \in \overline{m}, y \in \overline{m}$.

DEFINICE 2.36. Rozklad \overline{M} příslušný k ekvivalenci ρ na M popsaný v předchozí větě značíme $\overline{M} =: M/\rho$. Označme $R(M)$ množinu všech rozkladů na množině M .

Definice 2.37. Buďte $\overline{M}, \widetilde{M} \in R(M)$. Pravíme, že \overline{M} je **jemnější než \widetilde{M}** , neboli \widetilde{M} je **hrubší než \overline{M}** , když ke každé třídě $\overline{m} \in \overline{M}$ existuje třída $\widetilde{m} \in \widetilde{M}$ tak, že $\widetilde{m} \subseteq \overline{m}$. Pišeme $\overline{M} \leq \widetilde{M}$. Snadno nahlédneme, že \leq je uspořádání na $R(M)$.

Bud' M neprázdná množina a pro libovolné $\Theta \in E(M)$ položme $f(\Theta) := M/\Theta$. Pak f je izomorfismus $(E(M), \subseteq)$ na $(R(M), \leq)$.

VĚTA 2.39. Necht' M, N jsou neprázdné množiny a $f : M \rightarrow N$ zobrazení. Definujme na M relaci $\overset{f}{\sim}$ takto: $x \overset{f}{\sim} y \Leftrightarrow f(x) = f(y)$. Pak $\overset{f}{\sim}$ je ekvivalence na M a třídy rozkladu $M/\overset{f}{\sim}$ jsou právě úplné vzory všech prvků z $f(M)$, tj. $M/\overset{f}{\sim} = \{f^{-1}(\{n\}) \mid n \in f(M)\}$. Zejména dostáváme bijekci (jednojednoznačnou korespondenci) mezi třídami rozkladu, jejich reprezentanty a obrazem $f(M)$ množiny M v N .

DEFINICE 2.40. Rozklad $M/\overset{f}{\sim}$ z předchozí věty se nazývá **kanonický rozklad** příslušný k zobrazení f .

Důsledek 2.41. Necht' M, N, P jsou neprázdné množiny a $f : M \rightarrow N$ a $g : N \rightarrow P$ dvě zobrazení. Označíme-li $gf : M \rightarrow P$ složené zobrazení, pak $\overset{f}{\sim} \subseteq \overset{gf}{\sim}$ a tedy kanonický rozklad příslušný k f je vždy jemnější než kanonický rozklad příslušný ke složenému zobrazení gf .

DEFINICE 2.42. Bud' dána algebraická struktura (M, \mathcal{S}) a nějaká ekvivalence \sim na M . Řekneme, že \sim je **kongruencí** na struktuře (M, \mathcal{S}) , jestliže pro každou n -ární operaci ω na M , $\omega \in \mathcal{S}$, platí:

$$(1) \ a_1 \sim b_1, \dots, a_n \sim b_n \Rightarrow \omega(a_1, \dots, a_n) \sim \omega(b_1, \dots, b_n).$$

Na $\overline{M} := M/\sim$ lze pak zavést strukturu $\overline{\mathcal{S}}$ stejného typu jako \mathcal{S} takto:

- (i) pro každou relaci $\rho \in \mathcal{S}$ n -ární definujeme $\overline{\rho} \in \overline{\mathcal{S}}$ téže arity: $\overline{\rho}(\overline{a}_1, \dots, \overline{a}_n) := 1$ právě když pro nějaký výběr reprezentantů a_1, \dots, a_n je $\rho(a_1, \dots, a_n) = 1$;
- (ii) pro každou operaci $\omega \in \mathcal{S}$ n -ární definujeme $\overline{\omega} \in \overline{\mathcal{S}}$ téže arity takto:
 - a) $n = 0$: význačným prvkem $\overline{\omega}$ je třída obsahující význačný prvek ω ,
 - b) $n > 0$: $\overline{\omega}(\overline{a}_1, \dots, \overline{a}_n) := \overline{\omega(a_1, \dots, a_n)}$ pro nějaký výběr reprezentantů a_1, \dots, a_n (dle (1) na výběru nezáleží).

(podílovou) strukturou struktury (M, S) vzhledem ke kongruenci \sim .

VĚTA 2.43. *Buď dána algebraická struktura (M, S) a nějaká kongruence \sim na M . Pak příslušné kanonické zobrazení je homomorfismus (M, S) na $(\overline{M}, \overline{S})$.*

Je-li naopak $f : (M, S) \rightarrow (N, S')$ nějaký homomorfismus, pak \sim v příslušném kanonickém rozkladu $\overline{M} := M/\sim$ je kongruence na (M, S) . Přitom $(f(M), S')$ je podstruktura v (N, S') izomorfní s $(\overline{M}, \overline{S})$.

2.4. STRUKTURY S JEDNOU BINÁRNÍ OPERACÍ.

DEFINICE 2.44. Algebraická struktura (M, \circ) s jednou binární operací \circ se nazývá **grupoid**. Grupoid (M, \circ) , v němž platí asociativní zákon se nazývá **pologrupa**. Každá pologrupa, v níž existuje neutrální prvek e se nazývá **monoid** — píšeme (M, \circ, e) . Je-li operace \circ multiplikativního typu (například $\cdot, *$), pak hovoříme o **multiplikativním grupoidu (pologrupě, monoidu)**. Je-li aditivního typu (například $+, -$), hovoříme o **aditivním grupoidu (pologrupě, monoidu)**. Neutrální prvek e multiplikativního, resp. aditivního grupoidu se obvykle nazývá jeho **jednotkovým, resp. nulovým prvkem** a místo e se značí 1 , resp. 0 . Grupoid (pologrupa, monoid) se nazývá **komutativní**, jestliže operace \circ je komutativní.

PŘÍKLAD 2.45.

Nechť S je množina nějakých symbolů, například 26 malých písmen abecedy spolu se znakem $_$ nahrazujícím mezeru: $S = \{a, b, \dots, z, _\}$. Označme S^* množinu všech konečných řetězců (posloupností) znaků z S včetně prázdného řetězce, tj. $S^* = \{s_1 s_2 \dots s_n \mid s_i \in S \text{ pro } i = 1, \dots, n; n \in \mathbb{N}\} \cup \{''\}$. Necht $(S^*, \circ, '')$ je algebraická struktura, kde \circ je operace skládání řetězců (konkatenace), tj. například definujeme 'auto_'o'jede':='auto_jede'. Pak $(S^*, \circ, '')$ je zřejmě nekomutativní monoid, jehož neutrálním prvkem je prázdný řetězec ''.

Nechť (M, \circ) je pologrupa a $a_1, a_2, \dots, a_n \in M$. Potom všechny možné součiny vytvořené všemi možnými uzávorkováními posloupnosti $\{a_i\}_{i=1}^n$ jsou rovny jednomu a témuž prvku.

VĚTA 2.47 ([AG1: s.12]).

Každý grupoid má nejvýše jeden neutrální prvek.

DEFINICE 2.48. Nechť (M, \circ) je grupoid s neutrálním prvkem e . Nechť dále $a \in M$ a nechť pro jisté $b \in M$ platí $a \circ b = b \circ a = e$. Potom b se nazývá **inverzní prvek k a** a značí se a^{-1} . V aditivním grupoidu se obvykle nazývá **prvkem opačným k a** a značí se $-a$.

DEFINICE 2.49. Nechť grupoid (M, \circ) má tyto vlastnosti:

- (1) Operace \circ je asociativní (neboli (M, \circ) je pologrupa).
- (2) Existuje jednotkový prvek e (neboli (M, \circ) je dokonce monoid).
- (3) Ke každému prvku $a \in M$ existuje inverzní prvek a^{-1} .

Potom algebraická struktura (M, \circ, e) ³ se nazývá **grupa**: multiplikační, resp. aditivní dle typu operace. Je-li operace \circ navíc komutativní, pak grupa (M, \circ, e) se nazývá **komutativní grupa** nebo také **abelovská grupa**.

VĚTA 2.50 ([AG1: s.12], [KaSk:V5.11 s.50]).

Nechť (M, \circ, e) je grupa. Potom pro každé a je a^{-1} určeno jednoznačně, tj. každý prvek má právě jeden inverzní prvek.

PŘÍKLAD 2.51.

- Množina komplexních čísel \mathbb{C} s obvyklými operacemi $+$, \cdot , $-$ tvoří grupoidy $(\mathbb{C}, +)$, (\mathbb{C}, \cdot) , $(\mathbb{C}, -)$. Obvyklé dělení $/$ na množině \mathbb{C} není operace, neboť není definován např. prvek $2/0$. Dělení $/$ je ale operace na množině \mathbb{C}^* všech nenulových komplexních čísel. $(\mathbb{C}^*, /)$ je tedy nekomutativní grupoid. Navíc

³Přesněji bychom měli psát $(M, \circ, {}^{-1}, e)$, neboť grupa je strukturou s jednou binární operací \circ , jednou unární operací ${}^{-1}$ a jedním neutrálním prvkem e .

tivním monoidem a $(\mathbb{C}, -, 0)$ pouze nekomutativním grupoidem, neboť odečítání není ani asociativní ani komutativní.

Nenulová čísla $(\mathbb{C}^*, \cdot, 1)$ však již tvoří abelovskou grupu vzhledem k násobení, ne tak $(\mathbb{C}^*, /, 1)$ vzhledem k dělení přestože každý prvek má inverzní (jelikož $a/a = 1$, je dokonce každý prvek inverzní sám k sobě). Dělení totiž není podobně jako odečítání ani asociativní ani komutativní operací.

- b) Analogicky jako v a) necht' $+$, \cdot , $-$ mají obvyklý význam. Pak $(\mathbb{R}, +)$, (\mathbb{R}, \cdot) , $(\mathbb{R}, -)$, $(\mathbb{Q}, +)$, (\mathbb{Q}, \cdot) , $(\mathbb{Q}, -)$, $(\mathbb{Z}, +)$, (\mathbb{Z}, \cdot) , $(\mathbb{Z}, -)$, jsou grupoidy s obdobnými vlastnostmi jako v a). Je-li / obvyklé dělení na množinách $\mathbb{R}^* = \mathbb{R} - \{0\}$, $\mathbb{Q}^* = \mathbb{Q} - \{0\}$, jsou $(\mathbb{R}^*, /)$, $(\mathbb{Q}^*, /)$ grupoidy. Naproti tomu / není operace na množině celých nenulových čísel, neboť např. $2/3$ není celé nenulové číslo.

Podobně také $(\mathbb{Z}_N, \oplus, 0)$ je abelovská grupa, $(\mathbb{Z}_N, \odot, 1)$ je komutativní monoid a $(\mathbb{Z}_N, \ominus, 0)$ nekomutativní grupoid s operacemi sečítání \oplus , odečítání \ominus a násobení \odot modulo N (viz 1.3).

- c) Operace $+$ a \cdot jsou také operace na množině \mathbb{N} , tedy $(\mathbb{N}, +)$, (\mathbb{N}, \cdot) jsou komutativní grupoidy. Naproti tomu $-$ a / nejsou operace na \mathbb{N} .
- d) Je-li X libovolná množina, pak průnik množin \cap , sjednocení množin \cup , rozdíl množin $(-)$ a symetrická diference množin (\div) jsou operace na množině všech podmnožin 2^X . Jsou tedy: $(2^X, \cap)$, $(2^X, \cup)$, $(2^X, -)$ a $(2^X, \div)$ grupoidy. Navíc $(2^X, \div, \emptyset)$ je abelovská grupa dle věty 1.26, kde každý prvek je opačný sám k sobě, $(2^X, \cup, \emptyset)$ i $(2^X, \cap, X)$ jsou pouze komutativní monoidy, zatímco $(2^X, -)$ pouze nekomutativní grupoid, neboť rozdíl množin není ani komutativní ani asociativní. Naproti tomu kartézský součin \times není obecně operace na množině 2^X .

čuje systém všech zobrazení množiny X do X . Pro $f \in X^X$, $g \in X^X$ je složené zobrazení $g \circ f$ opět prvkem množiny X^X . Tedy \circ je operace na množině X^X a (X^X, \circ) je (obecně nekomutativní) pologrupa. Označíme-li $I_X : X \rightarrow X$ identické zobrazení ($I_X(x) = x$ pro každé $x \in X$), pak (X^X, \circ, I_X) je dokonce monoid. Prvek $f \in X^X$ má inverzní prvek v monoidu (X^X, \circ, I) právě když f je bijekce. Inverzní prvek k f je pak roven inverznímu zobrazení f^{-1} k zobrazení f .

VĚTA 2.52 ([KaSk:V5.8 s.48]).

Nechť (M, \circ, e) je monoid. Nechť $a, a_1, a_2, \dots, a_n \in M$ mají inverzní prvky v (M, \circ) . Pak platí:

- (a) $e^{-1} = e$,
- (b) $(a^{-1})^{-1} = a$,
- (c) $(a_1 \circ a_2 \circ \dots \circ a_n)^{-1} = a_n^{-1} \circ a_{n-1}^{-1} \circ \dots \circ a_1^{-1}$,
- (d) pro $b \in M$ jsou prvky $x = a^{-1} \circ b$, $y = b \circ a^{-1}$ jediná řešení rovnic $a \circ x = b$, $y \circ a = b$ v grupoidu (M, \circ) .

Definice 2.53. Nechť (M, \circ) je grupoid. Jestliže pro každou dvojici prvků $a, b \in M$ existuje jediný prvek x tak, že $a \circ x = b$, pak říkáme, že v grupoidu platí **levý zákon o jednoznačném dělení** (resp. **odečítání** v aditivním případě). Jestliže pro každou dvojici prvků $a, b \in M$ existuje jediný prvek y tak, že $y \circ a = b$, pak říkáme, že v grupoidu platí **pravý zákon o jednoznačném dělení** (resp. **odečítání** v aditivním případě).

Věta 2.54 ([AG1: s.13-14]). Pologrupa (M, \circ) je grupou právě když v ní platí levý i pravý zákon o jednoznačném dělení.

DEFINICE 2.55. Nechť (M, \circ) je grupoid. Jestliže pro každou trojici prvků $a, x, y \in M$ platí implikace $a \circ x = a \circ y \Rightarrow x = y$, pak říkáme, že v grupoidu platí **levý zákon o krácení** (resp. **rušení** v aditivním případě). Jestliže obdobně $x \circ a = y \circ a \Rightarrow x = y$, pak říkáme, že v grupoidu platí **pravý zákon o krácení** (resp. **rušení**

padně zprava.

VĚTA 2.56 ([KaSk:V5.13 s.51]).

V každé grupě lze krátit zleva i zprava.

Označení. Necht (G, \circ) je pologrupa a necht $a \in G$. Pro přirozené číslo n položíme:

$$a^n := \underbrace{a \circ a \circ \dots \circ a}_n.$$

Má-li grupoid (G, \circ) jedničku e , položíme:

$$a^0 := e.$$

Necht (G, \circ) má jedničku a prvek a necht má inverzní prvek a^{-1} v grupoidu (G, \circ) . Pak položíme:

$$a^{-n} := (a^{-1})^n := \underbrace{a^{-1} \circ a^{-1} \circ \dots \circ a^{-1}}_n.$$

Pro takto zavedené umocňování platí známá pravidla:

$a^m \circ a^n = a^{m+n}$ a $(a^m)^n = a^{mn}$ (viz [KaSk:V5.9 s.49]).

V aditivním grupoidu $a - b := a + (-b)$ a dále píšeme na místo a^n a $-na$ místo a^{-n} , takže výše uvedená pravidla pak přepíšeme takto: $ma + na = (m + n)a$ a $n(ma) = (nm)a = (mn)a$.

DEFINICE 2.57. Algebraickou podstrukturou grupoidu (pologrupy, monoidu, grupy) nazýváme jeho/jejím **podgrupoidem** (**podpologrupou**, **podmonoidem**, **podgrupou**).

POZNÁMKA 2.58. Necht (M, \circ) je grupoid a $N \subseteq M$, $N \neq \emptyset$. Uvažme následující vlastnosti podmnožiny N :

- (1) $x, y \in N \Rightarrow x \circ y \in N$ (uzavřenost k binární operaci \circ);
- (2) je-li e neutrální prvek v (M, \circ) , pak $e \in N$ (uzavřenost k nulární operaci vybírající neutrální prvek);
- (3) je-li $x \in N$ a x^{-1} k němu inverzní prvek v (M, \circ) , pak $x^{-1} \in N$ (uzavřenost k unární operaci $^{-1}$).

- a) (N, \circ) podgrupoidem (podpologrupou) grupoidu (pologrupy) (M, \circ) právě když má vlastnost (1);
- b) (N, \circ, e) je podmonoidem monoidu (M, \circ, e) právě když má vlastnosti (1) a (2);
- c) (N, \circ, e) je podgrupou grupy (M, \circ, e) právě když má vlastnosti (1) a (3) [pak má zřejmě i vlastnost (2)].

Každý monoid (každá grupa) (M, \circ, e) má alespoň dva podmonoidy (dvě podgrupy): (M, \circ, e) a **triviální** podmonoid (podgrupu) $(\{e\}, \circ, e)$.

Věta 2.59 ([AG1: s. 15]).

Nechť (M, \circ, e) je grupa a $N \subseteq M$, $N \neq \emptyset$. Pak následující výroky jsou ekvivalentní:

- (1) (N, \circ, e) je podgrupa v (M, \circ, e) ,
- (2) $x, y \in N \Rightarrow x \circ y^{-1} \in N$,
- (3) $x, y \in N \Rightarrow x^{-1} \circ y \in N$.

PŘÍKLAD 2.60.

Podpologrupy:

- $(\mathbb{N}, +) \subset (\mathbb{Z}, +)$,
- množina všech bijekcí $X \rightarrow X$ z příkladu 2.51e) je grupou, která je podmonoidem v (X^X, \circ, I_X) .

Podgrupy:

- $(\mathbb{Z}, +, 0) \subset (\mathbb{Q}, +, 0) \subset (\mathbb{R}, +, 0) \subset (\mathbb{C}, +, 0)$;
- $(\mathbb{R}^+ - \{0\}, \cdot, 1) \subset (\mathbb{R}^*, \cdot, 1)$... viz příklad 2.51b);
- Naopak (\mathbb{Z}_N, \oplus) není ani podgrupoid v $(\mathbb{Z}, +)$.

POZNÁMKA 2.61. Nechť (M, \circ) a (N, \cdot) jsou grupoidy a $f : M \rightarrow N$ zobrazení. Uvažme následující vlastnosti zobrazení f :

- (1) $x, y \in M \Rightarrow f(x \circ y) = f(x) \cdot f(y)$;
- (2) jsou-li e, E neutrální prvky po řadě v (M, \circ) a (N, \cdot) , pak $f(e) = E$;
- (3) je-li $a \in M$ a a^{-1} k němu inverzní prvek v (M, \circ) , pak $f(a^{-1})$ je inverzní k $f(a)$ v (N, \cdot) , neboli $f(a^{-1}) = f(a)^{-1}$.

- a) $f : (M, \circ) \rightarrow (N, \cdot)$ je homomorfismus grupoidů právě když má vlastnost (1);
- b) $f : (M, \circ, e) \rightarrow (N, \cdot, E)$ je homomorfismus monoidů právě když má vlastnost (1) a (2);
- c) $f : (M, \circ, e) \rightarrow (N, \cdot, E)$ je grupový homomorfismus právě když má vlastnosti (1) a (3) [pak má zřejmě i vlastnost (2)] nebo vlastnosti (1) a (2) [pak má zřejmě i vlastnost (3) uvažíme-li větu 2.50];

Kterýkoli z výše uvedených homomorfizmů je izomorfismem právě když f je bijekce. Snadno se totiž ověří, že $f^{-1} : N \rightarrow M$ je rovněž homomorfismus z (N, \cdot) do (M, \circ) : $f^{-1}(E) = f^{-1}(f(e)) = e$,
 $f^{-1}(f(a) \cdot f(b)) = f^{-1}(f(a \circ b)) = a \circ b = f^{-1}(f(a)) \circ f^{-1}(f(b))$.

Tento homomorfismus je ovšem také izomorfismem. Poznamenejme, že obdobnou vlastnost mají nejen struktury s jednou binární operací, ale každá struktura obsahující pouze operace a žádnou relaci: každý bijektivní homomorfismus je pak také automaticky izomorfismem.

PŘÍKLAD 2.62.

- (1) Nechtě $(S^*, \circ, '')$ je monoid z příkladu 2.45 a $d : S^* \rightarrow \mathbb{Z}$ zobrazení přiřazující každému řetězci jeho délku. Pak d je homomorfismus nekomutativního monoidu $(S^*, \circ, '')$ do abelovské grupy $(\mathbb{Z}, +, 0)$.
- (2) Zobrazení modulo $f := \langle \cdot \rangle_N$ z odst. 1.3 je grupovým homomorfismem $(\mathbb{Z}, +, 0)$ na $(\mathbb{Z}_N, \oplus, 0)$. Pak \tilde{f} je grupovou kongruencí příslušného kanonického rozkladu (věta 2.43) a platí:
 $a \tilde{f} b$ právě když N je dělitelem $b - a$.

Tyto struktury již zachycují všechny podstatné vlastnosti běžných číselných oborů.

DEFINICE 2.63. Algebraická struktura $(M, +, \cdot, 0)$ s dvěma binárními operacemi $+$ (aditivní) a \cdot (multiplikativní) se nazývá **okruh**, jestliže jsou splněny následující podmínky:

- (1) $(M, +, 0)$ je abelovská grupa;
- (2) (M, \cdot) je pologrupa;
- (3) Pro libovolnou trojici prvků $a, b, c \in M$ platí distributivní zákony:

$$(a + b) \cdot c = a \cdot c + b \cdot c$$

$$c \cdot (a + b) = c \cdot a + c \cdot b.$$

Okruh $(M, +, \cdot, 0)$ se nazývá **okruhem s jednotkou**, jestliže existuje neutrální prvek $1 \in M$ takový, že $(M, \cdot, 1)$ je monoid. Pak píšeme $(M, +, \cdot, 0, 1)$.

Okruh $(M, +, \cdot, 0)$ se nazývá **komutativní**, jestliže (M, \cdot) je komutativní pologrupa.

DEFINICE 2.64.

Algebraickou podstrukturu okruhu nazýváme jeho **podokruhem**.

POZNÁMKA 2.65. Nechť $(M, +, \cdot, 0)$ je okruh a $N \subseteq M$, $N \neq \emptyset$. Podle definice 2.12 a s uvažováním poznámky 2.58 tedy vidíme, že $(N, +, \cdot, 0)$ je podokruhem v $(M, +, \cdot, 0)$ právě když platí:

- (1) $x, y \in N \Rightarrow x + y \in N$;
- (2) $x, y \in N \Rightarrow x \cdot y \in N$;
- (3) je-li $x \in N$, pak $-x \in N$.
- (4) je-li 1 jednotka okruhu $(M, +, \cdot, 0, 1)$, pak $1 \in N$;

Podle poznámky 2.58 je tedy $(N, +, \cdot, 0)$ podokruhem okruhu $(M, +, \cdot, 0, 1)$ právě když $(N, +, 0)$ je podgrupou v $(M, +, 0)$ a současně (N, \cdot) je podpologrupou v (M, \cdot) , případně $(N, \cdot, 1)$ je podmonoidem v $(M, \cdot, 1)$.

jeho libovolné prvky $a, b, c \in M$ následující identity:

$$(a - b) \cdot c = a \cdot c - b \cdot c$$

$$c \cdot (a - b) = c \cdot a - c \cdot b$$

$$a \cdot 0 = 0 \cdot a = 0.$$

Definice 2.67.

Nenulový prvek a okruhu $(M, +, \cdot, 0)$ se nazývá **dělitelem nuly** tohoto okruhu, když v M existuje $b \neq 0$ takové, že $a \cdot b = 0$ nebo $b \cdot a = 0$.

Definice 2.68. Komutativní okruh s jednotkou, který nemá dělitele nuly se nazývá **obor integrity**.

Věta 2.69 ([AG1: s. 16]).

V každém oboru integrity $(M, +, \cdot, 0, 1)$ lze krátit (vzhledem ke komutativitě zleva i zprava) nenulovým prvkem:

$$a, b, c \in M, a \neq 0, a \cdot b = a \cdot c \Rightarrow b = c$$

Důsledek 2.70. Je-li $(M, +, \cdot, 0, 1)$ obor integrity, pak $(M - \{0\}, \cdot)$ je komutativní grupoid, v němž platí levý i pravý zákon o krácení.

Definice 2.71 (Charakteristika oboru integrity).

Nechť $(M, +, \cdot, 0, 1)$ je obor integrity. Jestliže existuje přirozené číslo n tak, že $n1 = 0$, potom řekneme, že obor integrity $(M, +, \cdot, 0, 1)$ **má konečnou charakteristiku**. Nejmenší přirozené číslo s touto vlastností se nazývá **charakteristikou** tohoto oboru integrity.

V opačném případě říkáme, že obor integrity $(M, +, \cdot, 0, 1)$ **má nekonečnou charakteristiku** nebo též **charakteristiku nula**.

Věta 2.72 ([AG1: s. 17]).

Nechť obor integrity $(M, +, \cdot, 0, 1)$ má konečnou charakteristiku n , pak n je prvočíslo.

Okruh s jednotkou $(M, +, \cdot, 0, 1)$, v němž $(M - \{0\}, \cdot, 1)$ je grupa se nazývá **těleso**. Je-li tato grupa komutativní, potom $(M, +, \cdot, 0, 1)$ se nazývá **komutativní těleso** nebo také **pole**.

Věta 2.74 ([AG1: s. 17]).

Pole je oborem integrity.

Věta 2.75 ([AG1: s. 17]).

Každý konečný obor integrity je polem.

Příklad 2.76 (viz 2.51).

- $(\mathbb{N}, +, \cdot, 0, 1) \subset (\mathbb{Z}, +, \cdot, 0, 1) \subset (\mathbb{Q}, +, \cdot, 0, 1) \subset (\mathbb{R}, +, \cdot, 0, 1) \subset (\mathbb{C}, +, \cdot, 0, 1)$ jsou do sebe vnořené obory integrity, z nichž poslední tři jsou dokonce pole nekonečné charakteristiky.
- $(\mathbb{Z}_N, \oplus, \odot, 0, 1)$ je komutativním okruhem s jednotkou, který není podokruhem žádného z výše uvedených okruhů. $(\mathbb{Z}_N, \oplus, \odot, 0, 1)$ je oborem integrity jen když N je prvočíslo. V takovém případě je dokonce polem dle věty 2.75.
- Množina všech polynomů s koeficienty například z \mathbb{C} tvoří rovněž obor integrity vzhledem k obvyklému sečítání a násobení polynomů.
- $(2^X, \div, \cap, \emptyset, X)$ je dle věty 1.26 komutativním okruhem s jednotkou X (totiž $A \cap X = A$ pro každou podmnožinu $A \subseteq X$), který není oborem integrity, pokud X má více jak jeden prvek (pak totiž lze vždy najít dvě různé neprázdné podmnožiny s prázdným průnikem).

POZNÁMKA 2.77.

Nechť $(M, +, \circ, 0)$ a $(N, \oplus, \cdot, 0)$ jsou okruhy (tělesa) a $f : M \rightarrow N$ zobrazení. Uvážíme-li 2.61b)c), potom f je homomorfismem těchto struktur ve smyslu 2.10 právě když jak $f : (M, +, 0) \rightarrow (M, \oplus, 0)$ tak i $f : (M, \circ) \rightarrow (N, \cdot)$ jsou homomorfizmy, tj. právě když f má následující vlastnosti:

- (1) $a, b \in M \Rightarrow f(a + b) = f(a) \oplus f(b)$,
- (2) $a, b \in M \Rightarrow f(a \circ b) = f(a) \cdot f(b)$,
- (3) $f(0) = 0$ a $f(1) = 1$, pokud oba okruhy mají jednotku.

mínkou $a \in M \Rightarrow f(-a) = -f(a)$, a v případě těles i podmínku $f(1) = 1$ podmínkou $0 \neq a \in M \Rightarrow f(a^{-1}) = f(a)^{-1}$.

PŘÍKLAD 2.78. Grupový homomorfizmus $f := \langle \cdot \rangle_N$ z příkladu 2.62(2) je i okruhovým homomorfizmem $(\mathbb{Z}, +, \cdot, 0, 1)$ na $(\mathbb{Z}_N, \oplus, \odot, 0, 1)$, přičemž $\tilde{\sim}$ je pak také okruhová kongruence.

algebraická (pod)struktura ♦ algebraic (sub)structure
homomorfizmus, endomorfizmus ♦ homomorphism, endomorphism
izomorfizmus, relace, operace ♦ isomorphism, relation, operation
nulární, unární, binární, n -ární ♦ nullary, unary, binary, n -ary
význačný, neutrální ♦ singular, neutral
reflexivní, symetrická, úplná ♦ reflexive, symmetric, complete
antisymetrická, tranzitivní ♦ antisymmetric, transitive
asociativní, komutativní ♦ associative, commutative
generátor, generovaný podmnožinou ♦ generator, generated by a set
přímý součin, uspořádaná množina ♦ direct product, ordered set
částečně (lineárně) uspořádaná ♦ partially (linearly) ordered
menší (větší) nebo roven než ♦ less (greater) than or equal to
nejmenší (největší) ♦ least (greatest)
minimální (maximální) ♦ minimal (maximal)
dolní (horní) závora ♦ lower (upper) bound
infimum (supremum) ♦ infimum (supremum)
limes inferior (limes superior) ♦ inferior limit (superior limit)
ekvivalence, kongruence ♦ equivalence, congruence
rozklad na třídy, kanonický ♦ partition into classes, canonical
faktorová struktura ♦ factor structure
(pod)grupoid, (pod)pologrupa ♦ (sub)groupoid, (sub)semigroup
(pod)monoid, pod(grupa) ♦ (sub)monoid, (sub)group
abelovská grupa ♦ abelian group
opačný (inverzní) prvek ♦ negated (inverse) element
nulový (jednotkový) prvek ♦ zero, null (unit) element
(levý, pravý) zákon o krácení ♦ (left, right) cancellation law
zákon o jednoznačném dělení ♦ unique division law
okruh, obor integrity ♦ ring, domain of integrity
dělitel nuly, charakteristika ♦ divisor of zero, characteristic
těleso, pole ♦ division ring, field

3.1. VEKTOROVÉ PROSTORY.

DEFINICE 3.1. Nechť $(\mathbb{F}, +, \cdot, 0, 1), 0 \neq 1$ je pole (tzv. **pole skalárů**), jehož prvky budeme nazývat **skaláry**. Nechť $(V, +, 0, S_{\mathbb{F}})$ je algebraická struktura s jednou binární operací $+$, nulovým prvkem 0 a zobrazením $S_{\mathbb{F}} : \mathbb{F} \times V \rightarrow V$ určujícím pro každý skalár $\alpha \in \mathbb{F}$ jednu unární operaci $\{\alpha\} \times V \rightarrow V$ zapisovanou ve tvaru $S_{\mathbb{F}}(\alpha, \mathbf{x}) =: \alpha \mathbf{x}$ a nazývanou **násobením skalárem**. Nechť $(V, +, 0)$ je abelovská grupa a pro každé $\alpha, \beta \in \mathbb{F}$ a $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$ nechť platí:

(L1) Distributivní zákon vzhledem k sečítání vektorů:

$$\alpha(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = \alpha \mathbf{x} + \alpha \mathbf{y}$$

(L2) Distributivní zákon vzhledem k sečítání skalárů:

$$(\alpha + \beta)\mathbf{x} = \alpha \mathbf{x} + \beta \mathbf{x}$$

(L3) Asociativní zákon vzhledem k násobení skaláry:

$$\alpha(\beta \mathbf{x}) = (\alpha\beta)\mathbf{x}$$

(L4) $1\mathbf{x} = \mathbf{x}$.

Pak algebraická struktura $(V, +, 0, S_{\mathbb{F}})$ se nazývá **vektorový (lineární) prostor nad polem** \mathbb{F} , prvky množiny V se nazývají **vektory** a operace $\mathbf{x} \mapsto \alpha \mathbf{x}$ se nazývá **násobením vektoru** \mathbf{x} skalárem α . Vektorový prostor se nazývá **reálný (resp. komplexní)**, jestliže $\mathbb{F} = \mathbb{R}$ (resp. $\mathbb{F} = \mathbb{C}$).

Poznámka 3.2.

- (1) Jestliže nerozlišujeme mezi skalárem a odpovídající unární operací, pak v souladu s 2.1 můžeme vektorový prostor považovat za algebraickou strukturu $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, kde $\mathcal{L}_{\mathbb{F}} = \{+, (-), 0\} \cup \mathbb{F}$ představuje popis operací lineární struktury (symbol $(-)$ značí unární operaci výběru opačného prvku v aditivní grupě).

\mathcal{L} místo $\mathcal{L}_{\mathbb{F}}$. V dalším budeme často pracovat s reálným nebo komplexním vektorovým prostorem, kde $\mathcal{L} := \mathcal{L}_{\mathbb{R}}$ nebo $\mathcal{L} := \mathcal{L}_{\mathbb{C}}$.

- (3) Pojem vektorového prostoru lze zavést i nad nekomutativním tělesem \mathbb{F} . V takovém případě je nutno rozlišovat mezi násobením skaláry zleva a zprava a zavést tzv. **levý (resp. pravý) vektorový prostor nad \mathbb{F}** . Je-li \mathbb{F} pouze okruh s $1 \neq 0$, pak se toto pojetí dále zobecňuje a zavádí se tzv. **levý (resp. pravý) modul nad \mathbb{F}** (nebo též **\mathbb{F} -modul**).

VĚTA 3.3 ([Šik:V3.6 s. 25]).

Nechť V je vektorový prostor nad \mathbb{F} a $\alpha, \beta, \alpha_i \in \mathbb{F}$; $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{x}_j \in V$.

Pak platí:

$$(L5) \quad \alpha \mathbf{x} = \mathbf{0} \Leftrightarrow \alpha = 0 \text{ nebo } \mathbf{x} = \mathbf{0}$$

$$(L6) \quad -\alpha \mathbf{x} = \alpha(-\mathbf{x}) = (-\alpha)\mathbf{x}$$

$$(L7) \quad \alpha(\mathbf{x} - \mathbf{y}) = \alpha\mathbf{x} - \alpha\mathbf{y}$$

$$(L8) \quad (\alpha - \beta)\mathbf{x} = \alpha\mathbf{x} - \beta\mathbf{x}$$

$$(L9) \quad \alpha(\mathbf{x}_1 + \dots + \mathbf{x}_n) = \alpha\mathbf{x}_1 + \dots + \alpha\mathbf{x}_n$$

$$(L10) \quad (\alpha_1 + \dots + \alpha_m)\mathbf{x} = \alpha_1\mathbf{x} + \dots + \alpha_m\mathbf{x}$$

$$(L11) \quad \sum_{i=1}^m \alpha_i \sum_{j=1}^n \mathbf{x}_j = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n \alpha_i \mathbf{x}_j = \sum_{j=1}^n (\sum_{i=1}^m \alpha_i) \mathbf{x}_j$$

PŘÍKLAD 3.4 ([Šik:Př.3.5 s. 25]).

- (1) $(\mathbb{F}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor nad polem \mathbb{F} . Vlastnosti (L1) a (L2) jsou důsledkem okruhových distributivních zákonů, (L3) plyne z asociativity okruhového násobení a (L4) rovněž platí, neboť 1 je jednotkou okruhového násobení. Zejména $(\mathbb{R}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$, resp. $(\mathbb{C}, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$ je reálný, resp. komplexní vektorový prostor.
- (2) Užitím přímého součinu z definice 2.11 lze konstruovat další (vícezměrné) vektorové prostory ($n \in \mathbb{N}, n > 1$):
- $$(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) := \underbrace{(\mathbb{F}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \times \dots \times (\mathbb{F}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})}_{n \times} \dots n\text{-tice skalárů z } \mathbb{F}.$$

Zejména $(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ (resp. $(\mathbb{C}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$) je reálný (resp. komplexní) vektorový prostor n -tic reálných (resp. komplexních) čísel. V

vány po složkách:

$$[x_1, \dots, x_n] + [y_1, \dots, y_n] := [x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n]$$

$\mathbf{0} := [0, \dots, 0]$... nulový vektor

$-[x_1, \dots, x_n] := [-x_1, \dots, -x_n]$... opačný vektor

$\alpha[x_1, \dots, x_n] := [\alpha x_1, \dots, \alpha x_n]$... skalární násobek

(3) Analogicky:

$$(\mathbb{R}^{\mathbb{N}}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) := \prod_{n \in \mathbb{N}} (\mathbb{R}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) \text{ a } (\mathbb{C}^{\mathbb{N}}, \mathcal{L}_{\mathbb{C}}) := \prod_{n \in \mathbb{N}} (\mathbb{C}, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$$

jsou po řadě vektorové prostory všech reálných, resp. komplexních posloupností s operacemi po složkách jako ve (2).

(4) Analogicky:

$$(\mathbb{R}^I, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) := \prod_{n \in I} (\mathbb{R}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) \text{ a } (\mathbb{C}^I, \mathcal{L}_{\mathbb{C}}) := \prod_{n \in I} (\mathbb{C}, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$$

jsou po řadě vektorové prostory všech reálných, resp. komplexních funkcí definovaných na množině I (tj. funkcí z I do \mathbb{R} , resp. z I do \mathbb{C}) opět s operacemi po složkách. Tedy definujeme pro každé $i \in I$:

$$(f + g)(i) := f(i) + g(i), \quad (-f)(i) := -f(i),$$

$$f \equiv 0 \Leftrightarrow f(i) = 0 \text{ pro každé } i \in I,$$

$$(\alpha f)(i) := \alpha f(i).$$

(5) Označme po řadě $\mathbb{R}[t]$, resp. $\mathbb{C}[z]$ množinu všech polynomů jedné proměnné $t \in \mathbb{R}$, resp. $z \in \mathbb{C}$ s koeficienty z \mathbb{R} , resp. z \mathbb{C} . Pak tyto množiny tvoří vzhledem k obvyklému sečítání a násobení skalárem reálný, resp. komplexní vektorový prostor, který lze ztotožnit s reálnými, resp. komplexními posloupnostmi koeficientů (viz (3)) tvaru $\{a_0, a_1, \dots, a_n, 0, \dots, 0, \dots\}$ pro libovolné $n \in \mathbb{N}$. Omezíme-li se na pevné n , dostaneme vektorové prostory $\mathbb{R}_n[t]$, resp. $\mathbb{C}_n[z]$ všech polynomů s reálnými, resp. komplexními koeficienty stupně nejvýše n .

DEFINICE 3.5.

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor, $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n \in V$ a $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{F}$. Pokud $\mathbf{x} \in V$ lze vyjádřit ve tvaru $\mathbf{x} = \alpha_1 \mathbf{x}_1 + \dots + \alpha_n \mathbf{x}_n$, pak řekneme, že **vektor \mathbf{x} je lineární kombinací vektorů $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n$.**

DEFINICE 3.6.

Algebraickou podstrukturou (definice 2.12) vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ nazýváme **jeho vektorovým (lineárním) podprostorem**.

VĚTA 3.7. *Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a $\emptyset \neq W \subseteq V$ jeho podmnožina. Pak $(W, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorovým podprostorem prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ (píšeme $(W, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \subseteq (V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$) právě když má následující vlastnosti:*

- (1) $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in W \Rightarrow \mathbf{x} + \mathbf{y} \in W$
(uzavřenost vzhledem ke grupovému sečítání)
- (2) $\mathbf{x} \in W, \alpha \in \mathbb{F} \Rightarrow \alpha \mathbf{x} \in W$
(uzavřenost vzhledem ke skalárnímu násobení).

DŮSLEDEK 3.8. *Každý vektorový podprostor $(W, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je uzavřený k libovolným lineárním kombinacím svých prvků, tj. platí: $\mathbf{x}_i \in W, \alpha_i \in \mathbb{F}$ pro $i = 1, \dots, n \Rightarrow \alpha_1 \mathbf{x}_1 + \dots + \alpha_n \mathbf{x}_n \in W$.*

Poznámka 3.9.

V každém vektorovém prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ existuje nejmenší vektorový podprostor $(\{\mathbf{0}\}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ nazývaný také **nulový podprostor** a největší podprostor totožný s celým prostorem $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.

VĚTA 3.10. *Nechť $\{(W_i, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})\}_{i \in I}$ je systém vektorových podprostorů prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Pak jejich průnik $\bigcap_{i \in I} W_i$ je rovněž vektorový podprostor ve V .*

DEFINICE 3.11. *Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a $G \subseteq V$ jeho podmnožina. Pak v souladu s definicí 2.13 nejmenší vektorový podprostor ve V obsahující G nazveme **podprostorem generovaným množinou G** nebo také **lineárním obalem množiny G ve V** . Značíme jej $\mathcal{L}_{\mathbb{F}}(G)$ nebo stručněji $\mathcal{L}(G)$. Prvky množiny G nazýváme **generátory tohoto podprostoru**.*

VĚTA 3.12. *Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a $G \subseteq V$ jeho podmnožina. Pak $\mathcal{L}(G)$ vždy existuje a platí:*

(neboli $\mathcal{L}(G)$ je průnikem podprostorů ve V obsahujících G)

(2) Je-li $G \neq \emptyset$, pak

$$\mathcal{L}(G) = \left\{ \sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{x}_i \mid \alpha_i \in \mathbb{F}, \mathbf{x}_i \in G \text{ pro } i = 1, \dots, n; n \in \mathbb{N} \right\}$$

(neboli $\mathcal{L}(G)$ tvoří všechny lineární kombinace vektorů z G).

Zejména $\mathcal{L}(\emptyset) = \{\mathbf{0}\}$ je nulový podprostor.

Poznámka 3.13. Podle 3.12(2) tedy zápis $\mathbf{x} \in \mathcal{L}(G)$ vyjadřuje fakt, že \mathbf{x} je nějakou lineární kombinací vektorů z množiny G .

VĚTA 3.14 (Vlastnosti generátorů).

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor, W jeho podprostor a M, N, G podmnožiny ve V . Pak platí:

- (1) $\mathbf{0} \in \mathcal{L}(G)$ pro každé $G \subseteq V$
- (2) $M \subseteq \mathcal{L}(G) \Rightarrow \mathcal{L}(M) \subseteq \mathcal{L}(G)$
- (3) $M \subseteq N \Rightarrow \mathcal{L}(M) \subseteq \mathcal{L}(N)$
- (4) $W = \mathcal{L}(W)$ a zejména $\mathcal{L}(M) = \mathcal{L}(\mathcal{L}(M))$
- (5) je-li nějaký generátor lineární kombinací ostatních generátorů, pak jej lze vynechat:
 $\mathbf{x} \in G, \mathbf{x} \in \mathcal{L}(G - \{\mathbf{x}\}) \Rightarrow \mathcal{L}(G - \{\mathbf{x}\}) = \mathcal{L}(G)$.
- (6) každý generátor lze zaměnit za jeho nenulový skalární násobek:
 $\mathbf{x} \in G, 0 \neq \alpha \in \mathbb{F} \Rightarrow \mathcal{L}((G - \{\mathbf{x}\}) \cup \{\alpha \mathbf{x}\}) = \mathcal{L}(G)$.
- (7) ke každému generátoru lze přičíst libovolnou lineární kombinaci ostatních generátorů:
 $\mathbf{x} \in G, \mathbf{y} \in \mathcal{L}(G - \{\mathbf{x}\}) \Rightarrow \mathcal{L}((G - \{\mathbf{x}\}) \cup \{\mathbf{x} + \mathbf{y}\}) = \mathcal{L}(G)$.

Úpravy uvedené v (5) až (7) se nazývají **elementární úpravy množiny generátorů**.

DEFINICE 3.15. Minimální podmnožina ve V generující vektorový prostor $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ se nazývá **báze tohoto prostoru**, neboli platí implikace: G báze ve $V, M \subseteq G$ systém generátorů prostoru $V \Rightarrow M = G$. Zejména za bázi nulového prostoru tedy můžeme považovat prázdnou množinu.

DEFINICE 3.16.

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a $M := \{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n\} \subseteq V$ jeho nějaká neprázdná konečná podmnožina navzájem různých vektorů. Řekneme, že M je (resp. vektory $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n$ jsou) **lineárně nezávislá(é)**, jestliže nulový vektor nelze vyjádřit jako netriviální lineární kombinaci těchto vektorů, tj.:

$$\alpha_i \in \mathbb{F}, i = 1, \dots, n; \alpha_1 \mathbf{x}_1 + \dots + \alpha_n \mathbf{x}_n = \mathbf{0} \Rightarrow \alpha_1 = \dots = \alpha_n = 0.$$

Nekonečná podmnožina ve V se nazývá **lineárně nezávislá**, jestliže každá její konečná podmnožina je lineárně nezávislá. Podmnožina (resp. vektory) vektorového prostoru V se nazývá (nazývají) **lineárně závislá(é)**, jestliže není (nejsou) lineárně nezávislá(é).

VĚTA 3.17. Jestliže M je lineárně nezávislá množina nějakého vektorového prostoru, pak platí:

- (1) Každá neprázdná podmnožina v M je lineárně nezávislá;
- (2) $\mathbf{0} \notin M$;
- (3) Je-li $M = \{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n\}$ konečná, $\mathbf{x} \in \mathcal{L}(M)$ a $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{x}_i = \sum_{i=1}^n \beta_i \mathbf{x}_i$, pak $\alpha_i = \beta_i$ pro $i = 1, \dots, n$.
- (4) Každý vektor $\mathbf{0} \neq \mathbf{x} \in \mathcal{L}(M)$ má až na pořadí sčítanců **jediné** vyjádření ve tvaru lineární kombinace s nenulovými koeficienty a navzájem různými vektory z M .

VĚTA 3.18. Neprázdná podmnožina M vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je lineárně závislá právě když existuje vektor $\mathbf{x} \in M$, který je lineární kombinací některých dalších vektorů z M , tj. $\mathbf{x} \in \mathcal{L}(M - \{\mathbf{x}\})$.

Nechť $\emptyset \neq G \subseteq V$ je podmnožina nenulového vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Pak následující výroky jsou ekvivalentní:

- (1) G je báze ve V .
- (2) G je maximální lineárně nezávislá podmnožina ve V .
- (3) G je lineárně nezávislá a generuje V , tj. $\mathcal{L}(G) = V$.

DŮSLEDEK 3.20 ([Šik:V3.22 s.28]). Z každé množiny generátorů G nenulového vektorového prostoru V lze vybrat bázi prostoru V jako maximální nezávislou podmnožinu v G . Dokonce to lze udělat tak, aby obsahovala jakoukoli předem danou nezávislou podmnožinu v G .

VĚTA 3.21 (Steinitzova věta o výměně, [Šik:V3.23 s.28],[AG1: s.28]). Nechť M, N jsou konečné podmnožiny vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $M \subseteq \mathcal{L}(N)$ lineárně nezávislá. Potom v N existuje podmnožina N' s těmito vlastnostmi:

- (1) N' má též počet prvků jako M ,
- (2) $\mathcal{L}((N - N') \cup M) = \mathcal{L}(N)$.

DŮSLEDEK 3.22 ([Šik:3.26 s.29]). Má-li nenulový vektorový prostor $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ konečný systém generátorů, pak ve V existuje konečná báze a všechny báze mají též (konečný) počet prvků.

DEFINICE 3.23. Má-li vektorový prostor $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ konečnou bázi o n prvcích. Pak (jednoznačně určené) číslo n nazýváme **dimenzí tohoto prostoru** a píšeme $\dim V = n$. Prostor V pak nazýváme **n -rozměrným (n -dimenzionálním) vektorovým prostorem** nebo také **konečně rozměrným (konečně dimenzionálním) vektorovým prostorem**. Zejména s uvažováním definice 3.15 má každý nulový prostor dimenzi 0 (jeho báze je totiž prázdná množina). Vektorový prostor V , v němž neexistuje konečný systém generátorů se nazývá **nekonečně rozměrný (nekonečně dimenzionální)**, píšeme $\dim V = \infty$.

- (1) Pro každou lineárně nezávislou množinu vektorů x_1, \dots, x_k vektorového prostoru V platí $k \leq \dim V$, přičemž každou takovou množinu lze doplnit (rozšířit) na bázi prostoru V .
- (2) Každý vektorový prostor má bázi.
- (3) Pro každý lineární podprostor W vektorového prostoru V platí $\dim W \leq \dim V$. Přitom každou bázi ve W lze rozšířit na bázi ve V . Je-li $\dim V < \infty$ a $W \neq V$, pak $\dim W < \dim V$.
- (4) Nechť V je vektorový prostor, $\dim V = n$, $0 < n < \infty$, a G jeho podmnožina. Pak následující výroky jsou ekvivalentní:
 - (i) G je báze ve V .
 - (ii) G je n -prvková a lineárně nezávislá.
 - (iii) G je n -prvková a generuje V .

PŘÍKLAD 3.25.

Pro vektorové prostory z příkladu 3.4 platí:

- (1) pro každé $n \in \mathbb{N}$: $(\mathbb{Q}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{Q}}) \subseteq (\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{Q}})$, $(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) \subseteq (\mathbb{C}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$,
 $(\mathbb{R}_n[t], \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) \subseteq (\mathbb{R}[t], \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$, $(\mathbb{C}_n[z], \mathcal{L}_{\mathbb{C}}) \subseteq (\mathbb{C}[z], \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$.
- (2) pro každé $n \in \mathbb{N}$:
 $(\mathbb{Q}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) \not\subseteq (\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$, $(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{C}}) \not\subseteq (\mathbb{C}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$, $(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) \not\subseteq (\mathbb{C}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$,
 $(\mathbb{R}[z], \mathcal{L}_{\mathbb{C}}) \not\subseteq (\mathbb{C}[z], \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$, $(\mathbb{R}[z], \mathcal{L}_{\mathbb{R}}) \not\subseteq (\mathbb{C}[z], \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$.
- (3) $\{1\}$ je báze v $(\mathbb{F}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a tedy $\dim \mathbb{F} = 1$. Zejména $\dim \mathbb{R} = \dim \mathbb{C} = 1$. Podle věty 3.14(6) je bázi také každá jednoprvková podmnožina $\{a\}$, $a \neq 0$.
- (4) $\mathcal{E}_n := \{[1, 0, \dots, 0], [0, 1, \dots, 0], \dots, [0, 0, \dots, 1]\}$ je tzv. **přirozená báze** v $(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Pro každé $i = 1, \dots, n$ bude nadále $\varepsilon_i := [0, \dots, \underset{i}{1}, \dots, 0]$ značit i -tý prvek této báze. Zejména
 tedy $\dim \mathbb{R}^n = \dim \mathbb{C}^n = n$. Opět podle věty 3.14(6) a s uvažováním 3.24(4) je bázi také každá podmnožina $\{a_1\varepsilon_1, \dots, a_n\varepsilon_n\}$, kde $a_i \neq 0$ pro $i = 1, \dots, n$.
- (5) Podle 3.4(5) lze každý polynom $a_0 + a_1t + \dots + a_nt^n$ z $\mathbb{R}_n[t]$, resp. z $\mathbb{C}_n[t]$ ztotožnit s jeho vektorem $n + 1$ koeficientů $[a_0, a_1, \dots, a_n]$, takže roli přirozené báze v $\mathbb{R}_n[t]$, resp. v $\mathbb{C}_n[t]$

$$\dim \mathbb{R}_n[t] = \dim \mathbb{C}_n[t] = n + 1.$$

- (6) Pokud I je nekonečná množina, pak prostory $(\mathbb{R}^I, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ i $(\mathbb{C}^I, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$ mají nekonečnou dimenzi. Zejména tedy mají nekonečnou dimenzi také prostory posloupností $(\mathbb{R}^{\mathbb{N}}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ a $(\mathbb{C}^{\mathbb{N}}, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$ stejně jako prostory polynomů $\mathbb{R}[t]$ a $\mathbb{C}[z]$.

DEFINICE 3.26.

Nechť $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou dva vektorové prostory. Pak zobrazení $T : V_1 \rightarrow V_2$, které je homomorfizmem (definice 2.10) nazýváme **lineárním zobrazením (lineárním operátorem)** z vektorového prostoru $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ do vektorového prostoru $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a píšeme $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ ⁴.

Speciálně lineární zobrazení $T : (V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (\mathbb{F}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ se nazývá **lineární funkcionál na V** (viz též 3.4(1)).

Lineární zobrazení se nazývá **izomorfizmem** vektorových prostorů $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, jestliže je bijekcí V_1 na V_2 (viz úvahu na konci poznámky 2.61). Je-li T pouze prosté lineární zobrazení, nazývá se **izomorfní vnoření** prostoru $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ do $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.

Existuje-li alespoň jeden izomorfismus $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ na $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, říkáme, že vektorové prostory $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou **izomorfní** a píšeme $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \simeq (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ nebo jen stručně $V_1 \simeq V_2$. Existuje-li pouze izomorfní vnoření, píšeme $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \lesssim (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ nebo $V_1 \lesssim V_2$.

VĚTA 3.27.

Nechť $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou dva vektorové prostory. Pak zobrazení $T : V_1 \rightarrow V_2$ je lineární právě když má následující vlastnosti:

- (1) $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V_1 \Rightarrow T(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = T(\mathbf{x}) + T(\mathbf{y})$
(vlastnost zachování grupového sečítání)
- (2) $\mathbf{x} \in V_1, \alpha \in \mathbb{F} \Rightarrow T(\alpha\mathbf{x}) = \alpha T(\mathbf{x})$
(vlastnost zachování skalárního násobení).

Je-li T izomorfismus, pak T^{-1} je rovněž lineární zobrazení (a tedy izomorfismus) z $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ na $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Zřejmě složení dvou lineárních zobrazení je rovněž lineární zobrazení.

DŮSLEDEK 3.28.

Každé lineární zobrazení $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ zachovává libovolné

⁴místo $\mathbf{y} = T(\mathbf{x})$ píšeme stručněji také $\mathbf{y} = T\mathbf{x}$

platí: $T(\alpha_1 \mathbf{x}_1 + \dots + \alpha_n \mathbf{x}_n) = \alpha_1 T(\mathbf{x}_1) + \dots + \alpha_n T(\mathbf{x}_n)$.

VĚTA 3.29. Necht $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je lineární operátor, pak $\mathcal{N}(T) := \{\mathbf{x} \in V_1 \mid T\mathbf{x} = \mathbf{0}\}$ je vektorový podprostor v $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ nazývaný **jádrem (nulový podprostor) operátoru T** . Podobně $\mathcal{R}(T) := \{\mathbf{y} \in V_2 \mid \exists \mathbf{x} \in V_1 : \mathbf{y} = T\mathbf{x}\}$ je vektorový podprostor ve $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ nazývaný **obor hodnot operátoru T** .

DŮSLEDEK 3.30.

Necht $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je lineární operátor. Pak

- (1) T je izomorfní vnoření právě když $\mathcal{N}(T) = \{\mathbf{0}\}$.
- (2) T je izomorfismus právě když $\mathcal{N}(T) = \{\mathbf{0}\}$ a $\mathcal{R}(T) = V_2$.
- (3) T je izomorfní vnoření právě když obraz každé neprázdné konečné množiny lineárně nezávislé ve V_1 je také lineárně nezávislá množina ve V_2 s týmž počtem prvků.
- (4) T je izomorfismus právě když obraz každé báze ve V_1 je také báze ve V_2 téže mohutnosti.

DEFINICE 3.31. Necht $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je n -rozměrný vektorový prostor a $E := \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n\}$ jeho báze. Definujme zobrazení $[\cdot]_E : V \rightarrow \mathbb{F}^n$, které každému vektoru $\mathbf{x} \in V$ přiřazuje **vektor jeho souřadnic v bázi E** , tj. $[\mathbf{x}]_E := [\xi_1, \dots, \xi_n]$ je ona dle 3.17(3) jednoznačně určená n -tice skalárů taková, že $\mathbf{x} = \xi_1 \mathbf{e}_1 + \dots + \xi_n \mathbf{e}_n$. Pokud báze E ve V bude pevně dána, budeme též psát stručně $[\mathbf{x}]$ místo $[\mathbf{x}]_E$.

VĚTA 3.32. Zobrazení $[\cdot]_E : V \rightarrow \mathbb{F}^n$ z předchozí definice je izomorfismus vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ na $(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.

DŮSLEDEK 3.33.

- (1) Dva konečně rozměrné vektorové prostory V_1 a V_2 nad týmž polem \mathbb{F} mají stejnou dimenzi právě když $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \simeq (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.
- (2) Pro dva konečně rozměrné vektorové prostory $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ platí $\dim V_1 \leq \dim V_2$ právě když $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \lesssim (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.

Každý lineární operátor $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $V_1 = \mathcal{L}(E_1)$, je dle 3.28 jednoznačně určen jen svými hodnotami $T(E_1) = \{Te\}_{e \in E_1}$ na generátorech. Je-li $x \in V_1$ libovolný vektor a $x = \xi_1 e_1 + \dots + \xi_n e_n$ nějaké jeho vyjádření jako lineární kombinace generátorů $e_i \in E_1$, $i = 1, \dots, n$ (viz 3.13), pak totiž $Tx = \xi_1 T(e_1) + \dots + \xi_n T(e_n)$ dle 3.28. Poznamenejme, že zatímco toto vyjádření nemusí být jediné možné (je tomu tak jen když E_1 je báze), obraz Tx je vždy jediný bez ohledu na volbu tohoto vyjádření.

DEFINICE 3.35.

Nechť $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je lineární operátor, E_1 n -prvková báze ve V_1 a E_2 m -prvková báze ve V_2 . Pak dle předchozí poznámky a s ohledem na 3.32 je T jednoznačně určen vektory souřadnic $[Te]_{E_2}$ pro $e \in E_1$. Systém n vektorů (každý délky m) značený $[T]_{E_1, E_2} := \{[Te]_{E_2}\}_{e \in E_1}$ pak nazýváme **souřadnicovou reprezentací operátoru T v bázích E_1 a E_2** . Jsou-li obě báze pevně dány, píšeme opět stručně $[T]$ místo $[T]_{E_1, E_2}$.

VĚTA 3.36.

Nechť $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je lineární operátor, $V_1 = \mathcal{L}(E_1)$. Pak platí:

- (1) $T(E_1)$ generuje $\mathcal{R}(T)$.
- (2) $T(E_1)$ generuje V_2 právě když T je surjekce.
- (3) Je-li T izomorfní vnoření a E_1 báze, pak $T(E_1)$ je báze v $\mathcal{R}(T)$.
- (4) Je-li T izomorfní vnoření a E_1 báze, pak $T(E_1)$ je nezávislá podmnožina ve V_2 .
- (5) Je-li T izomorfismus a E_1 báze, pak $T(E_1)$ je báze ve V_2 .
- (6) Každé zobrazení f báze E_1 do prostoru V_2 se dá jednoznačně rozšířit na lineární operátor V_1 do V_2 . Je-li f prosté zobrazení do nějaké báze E_2 ve V_2 (resp. bijekce na E_2), pak toto rozšíření je izomorfní vnoření (resp. izomorfismus).

zobrazení $\varphi(a_0 + a_1t + \dots + a_nt^n) := [a_0, a_1, \dots, a_n]$ definuje izomorfismus z $(\mathbb{R}_n[t], \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ na $(\mathbb{R}^{n+1}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$, resp. z $(\mathbb{C}_n[z], \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$ na $(\mathbb{C}^{n+1}, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$. Analogicky $\psi(a_0 + a_1t + \dots + a_nt^n) := \{a_0, a_1, \dots, a_n, 0, \dots\}$ definuje izomorfní vnoření z $(\mathbb{R}_n[t], \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ do $(\mathbb{R}^{\mathbb{N}}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$, resp. z $(\mathbb{C}_n[t], \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$ do $(\mathbb{C}^{\mathbb{N}}, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$.

VĚTA 3.38.

Nechť $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou dva vektorové prostory. Nechť $\mathcal{L}(V_1, V_2)$ značí množinu všech lineárních operátorů z V_1 do V_2 s operacemi z $\mathcal{L}_{\mathbb{F}}$ definovanými po složkách jako v 3.4(4), tj. pro $T, T_1, T_2 \in \mathcal{L}(V_1, V_2)$ a každé $\mathbf{x} \in V_1$ klademe:

$$(T_1 + T_2)(\mathbf{x}) := T_1(\mathbf{x}) + T_2(\mathbf{x}), \quad (-T)(\mathbf{x}) := -T(\mathbf{x}),$$

$$T \equiv 0 \Leftrightarrow T(\mathbf{x}) = 0, \quad (\alpha T)(\mathbf{x}) := \alpha T(\mathbf{x}).$$

Pak $\mathcal{L}(V_1, V_2)$ je vektorový prostor nad \mathbb{F} .

3.5. FAKTOR PROSTORY A PŘÍMÝ SOUČET.

Věta 3.39.

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a \sim nějaká relace ekvivalence na V a $\bar{V} := V/\sim$ příslušný rozklad na V . Pak relace \sim je kongruence na $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ ve smyslu definice 2.42 právě když pro $\mathbf{x}, \mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}', \mathbf{x}'_1, \mathbf{x}'_2 \in V$ platí implikace:

- (1) $\mathbf{x}_1 \sim \mathbf{x}'_1, \mathbf{x}_2 \sim \mathbf{x}'_2 \Rightarrow \mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 \sim \mathbf{x}'_1 + \mathbf{x}'_2,$
- (2) $\alpha \in \mathbb{F}, \mathbf{x} \sim \mathbf{x}' \Rightarrow \alpha\mathbf{x} \sim \alpha\mathbf{x}'.$

V takovém případě třída $\bar{\mathbf{0}} \in \bar{V}$ obsahující nulový prvek je vektorovým podprostorem ve V .

Důsledek 3.40.

*Každý vektorový podprostor W vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ určuje kongruenci \sim^W na V s vlastností $W = \bar{\mathbf{0}}$ a naopak dle 3.39. Příslušný faktor prostor $(\bar{V}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ tvořený odpovídajícími třídami rozkladu pak značíme jako V/W a nazýváme jej **faktor prostorem V modulo***

čena podprostorem W ve tvaru $\bar{x} = \{x + w \mid w \in W\}$. Místo \bar{x} pak píšeme $x + W$. Zejména samotný podprostor $W = \mathbf{0} + W$ tvoří třídu obsahující nulový vektor $\mathbf{0}$.

Přitom platí $x \stackrel{W}{\sim} y \Leftrightarrow y - x \in W$. V takovém případě říkáme, že vektory x a y jsou **kongruentní modulo W** .

Pro příslušné kanonické lineární zobrazení $V \rightarrow V/W$ z věty 2.43, $x \mapsto x + W$, pak tedy platí:

$(x + y) + W = (x + W) + (y + W)$, $(-x) + W = -(x + W)$, $\mathbf{0} \mapsto W$, $(\alpha x) + W = \alpha(x + W)$ pro každé $\alpha \in \mathbb{F}$.

Důsledek 3.41.

Je-li $T : (V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ lineární zobrazení a $V_1/\stackrel{T}{\sim}$ příslušný kanonický rozklad dle definice 2.40, pak $V_1/\stackrel{T}{\sim} = V_1/\mathcal{N}(T)$.

Poznámka 3.42.

Podobně každá faktor grupa V/W grupy $(V, +, 0)$ je určena nějakou podgrupou W ve V . Stačí vlastnost (2) ve větě 3.39 nahradit vlastností: $x \sim x' \Rightarrow -x \sim -x'$.

Příkladem je grupa $(\mathbb{Z}_N, \oplus, 0)$, která je izomorfní s faktor grupou grupy $(\mathbb{Z}, +, 0)$ podle podgrupy $N\mathbb{Z} := \{Nk \mid k \in \mathbb{Z}\}$. Píšeme pak $\mathbb{Z}_N \simeq \mathbb{Z}/N\mathbb{Z}$. Pak

$a \stackrel{N\mathbb{Z}}{\sim} b \Leftrightarrow b - a \in N\mathbb{Z} \Leftrightarrow b - a = Nk$ pro nějaké $k \in \mathbb{Z} \Leftrightarrow N \mid (b - a)$,

což přesně odpovídá kongruenci z příkladu 2.62(2).

DEFINICE 3.43.

Nechť $\{(W_i, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})\}_{i \in I}$ je systém vektorových podprostorů vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Pak podprostor $W := \mathcal{L}(\bigcup_{i \in I} W_i)$ nazýváme **součtem vektorových podprostorů W_i , $i \in I$** a píšeme $W = \sum_{i \in I} W_i$. Jestliže navíc platí $W_i \cap \mathcal{L}(\bigcup_{j \in I, j \neq i} W_j) = \{\mathbf{0}\}$ pro každé $i \in I$, pak součet nazýváme **přímým součtem vektorových podprostorů**

W_i , $i \in I$ a píšeme $W = \dot{\sum}_{i \in I} W_i$.

Speciálně v případě součtu dvou, resp. konečného počtu ($n \geq 2$) podprostorů píšeme $W = W_1 + W_2$, resp. $W = W_1 + \dots + W_n$. Podobně

prostorů píšeme $W = W_1 + W_2$, resp. $W = W_1 + \dots + W_n$.

Poznámka 3.44.

Součet ani přímý součet podprostorů zřejmě nezávisí na pořadí a uzávorkování sčítanců a jsou to tedy komutativní a asociativní operace.

VĚTA 3.45. *Pro podprostory z předchozí definice platí:*

- (1) $W = \sum_{i \in I} W_i$ právě když
 $W = \{ \mathbf{x} \in V \mid \mathbf{x} = \sum_{j \in J} \mathbf{x}_j, \mathbf{x}_j \in W_j, J \subseteq I, \text{card } J < \infty \}$.
- (2) $W = W_1 + \dots + W_n$ právě když
 $W = \{ \mathbf{x}_1 + \dots + \mathbf{x}_n \mid \mathbf{x}_i \in W_i, i = 1, \dots, n \}$.
- (3) $W = \dot{\sum}_{i \in I} W_i$ právě když
 $W = \{ \mathbf{x} \in V \mid \mathbf{x} = \sum_{j \in J} \mathbf{x}_j, \mathbf{x}_j \in W_j, J \subseteq I, \text{card } J < \infty \}$,
kde vyjádření každého vektoru $\mathbf{x} \in W$ ve tvaru součtu $\mathbf{x} = \sum_{j \in J} \mathbf{x}_j$ je jediné až na pořadí a počet nulových sčítanců \mathbf{x}_j .
- (4) $W = W_1 \dot{+} \dots \dot{+} W_n$ právě když
 $W = \{ \mathbf{x}_1 + \dots + \mathbf{x}_n \mid \mathbf{x}_i \in W_i, i = 1, \dots, n \}$, kde vyjádření $\mathbf{x}_1 + \dots + \mathbf{x}_n$ každého vektoru je až na pořadí sčítanců jediné.

DŮSLEDEK 3.46.

$W = W_1 \dot{+} \dots \dot{+} W_n$ právě když $W \simeq W_1 \times \dots \times W_n$.

VĚTA 3.47 ([Šik:V3.43 s.32]).

Ke každému podprostoru W vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ existuje (obecně ne jediný) podprostor W' ve V tak, že $V = W \dot{+} W'$ a $\dim V = \dim W + \dim W'$. Podprostor W' se nazývá **přímý doplněk** W ve V .

Věta 3.48 ([Šik:V3.44 s.33]).

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a $V = W_1 \dot{+} W_2$, pak $V/W_1 \simeq W_2$ a každá třída rozkladu V/W_1 obsahuje právě jeden prvek z W_2 (podobně po záměně role W_1 a W_2).

⁵dodatečná podmínka je v tomto případě tvaru $W_1 \cap W_2 = \{ \mathbf{0} \}$.

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a $V = W_1 + W_2$, pak $\dim V = \dim(W_1 + W_2) = \dim W_1 + \dim W_2$.

VĚTA 3.50 ([Šik:V3.46 s.33]).

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a W_1 a W_2 jeho podprostory, pak $\dim(W_1 \cap W_2) + \dim(W_1 + W_2) = \dim W_1 + \dim W_2$.

PŘÍKLAD 3.51.

- (1) Nechť $\mathbf{0} \neq \mathbf{u} \in \mathbb{R}^2$ je nějaký vektor, pak $W := \mathcal{L}(\{\mathbf{u}\}) = \{\xi \mathbf{u} \mid \xi \in \mathbb{R}\}$ je jednorozměrný vektorový podprostor v $(\mathbb{R}^2, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ generovaný vektorem \mathbf{u} . Tento podprostor je v Euklidovské rovině s pevně zvoleným počátkem reprezentován přímkou procházející tímto počátkem ve směru vektoru \mathbf{u} . Pak rozklad \mathbb{R}^2/W dle 3.40 je tvořen všemi přímkami rovnoběžnými s W .
- (2) Nechť W_1 a W_2 jsou dva různé jednorozměrné vektorové podprostory jako v (1) reprezentované dvěma přímkami procházejícími počátkem v různých směrech \mathbf{u}_1 a \mathbf{u}_2 . Pak $\mathbb{R}^2 = W_1 + W_2$, neboť $W_1 \cap W_2 = \{[0, 0]\}$ a $\mathbb{R}^2 = \mathcal{L}(W_1 \cup W_2) = \mathcal{L}(\{\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2\})$, neboť $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2$ jsou zřejmě nezávislé a tudíž tvoří bázi v \mathbb{R}^2 . Dle 3.49 podle očekávání platí $2 = \dim \mathbb{R}^2 = \dim W_1 + \dim W_2 = 1 + 1$.
- (3) Nechť W_1 a W_2 jsou dva různé dvourozměrné podprostory v $(\mathbb{R}^3, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ reprezentované různými rovinami procházejícími počátkem Eukleidovského prostoru \mathbb{R}^3 . Zřejmě $\mathbb{R}^3 = W_1 + W_2$ a dle 3.50 platí $\dim(W_1 \cap W_2) = \dim W_1 + \dim W_2 - \dim \mathbb{R}^3 = 2 + 2 - 3 = 1$. Podle očekávání je tedy průnikem těchto rovin nějaká přímka procházející počátkem a součet $\mathbb{R}^3 = W_1 + W_2$ tedy nemůže být přímým součtem. Toho lze dosáhnout jen když W_1 je přímka a W_2 rovina (nebo naopak), kdy $\dim(W_1 \cap W_2) = 1 + 2 - 3 = 0$, tj. $W_1 \cap W_2 = \{[0, 0, 0]\}$.

DEFINICE 3.52. Nechť W je vektorový podprostor vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $P : V \rightarrow W$ lineární operátor s vlastností: $P\mathbf{x} = \mathbf{x}$

tivní a $P^2 = P$, tj. $P(Px) = Px$ pro každé $x \in V$ (tzv. vlastnost **idempotence**).

VĚTA 3.53. *Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je vektorový prostor a $V = W_1 \dot{+} W_2$. Definujme zobrazení $P_1 : V \rightarrow W_1$ takto: $P_1(x) := x_1$ je onen dle věty 3.45(4) jednoznačně určený prvek z vyjádření $x = x_1 + x_2$, $x_1 \in W_1$, $x_2 \in W_2$. Pak P_1 je projekční operátor nazývaný **operátorem rovnoběžné⁶ projekce na podprostor W_1** , přičemž $\mathcal{N}(P_1) = W_2$ a $V/\overset{P_1}{\sim} = V/W_2$.*

3.6. PROSTORY S NORMOU A SKALÁRNÍM SOUČINEM.

Všude v tomto odstavci uvažujeme pouze reálné nebo komplexní vektorové prostory, tj. $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$, zpravidla $\mathbb{F} = \mathbb{R}$ nebo $\mathbb{F} = \mathbb{C}$.

DEFINICE 3.54. Nechť V je (reálný nebo komplexní) vektorový prostor. **Normou na V** rozumíme funkci⁷ $\|\cdot\| : V \rightarrow \mathbb{R}^+$ s těmito vlastnostmi:

- (N1) $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ pro každé $x, y \in V$
(trojúhelníková nerovnost).
- (N2) $\|\alpha x\| = |\alpha| \|x\|$ pro každé $x \in V$ a $\alpha \in \mathbb{F}$.
- (N3) Pro každé $x \in V$ platí $\|x\| \geq 0$, přičemž $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = \mathbf{0}$.

Vektorový prostor V pak nazýváme **normovaným lineárním (vektorovým) prostorem**, zkráceně **NL-prostorem** a píšeme $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}, \|\cdot\|)$.

VĚTA 3.55. *(Vlastnosti normy)*

Z axiomů (N1) až (N3) bezprostředně vyplývají některé další užitečné vlastnosti normy, například:

- (N4) $|\|x\| - \|y\|| \leq \|x \pm y\| \leq \|x\| + \|y\|$ pro každé $x, y \in V$.

⁶rozumí se rovnoběžně s podprostorem W_2

⁷někdy také budeme psát $\|\cdot\|_V$ místo $\|\cdot\|$, abychom zdůraznili příslušnost normy k prostoru V .

- (1) Absolutní hodnota $|\cdot|$ je normou v $(\mathbb{F}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.
 (2) Podobně pro $\mathbf{x} =: [x_1, \dots, x_n] \in \mathbb{F}^n$, $n \in \mathbb{N}$, definuje vztah $\|\mathbf{x}\|_1 := |x_1| + \dots + |x_n|$ tzv. **1-normu v** $(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.
 (3) Dá se ukázat, že pro libovolné $p \in \mathbb{N}$ je rovněž $\|\mathbf{x}\|_p := \sqrt[p]{|x_1|^p + \dots + |x_n|^p}$ tzv. **p-norma v** $(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. V limitě pro $p \rightarrow \infty$ dostaneme normu $\|\mathbf{x}\|_{\infty} := \max(|x_1|, \dots, |x_n|)$.

POZNÁMKA 3.57. Norma představuje míru pro velikost vektorů ve vektorovém prostoru. Norma $\|\mathbf{x}\|_2$ z předchozího příkladu je běžně užívaná **Euklidovská norma**.

DEFINICE 3.58. Necht V je (reálný nebo komplexní) vektorový prostor. **Skalárním (vnitřním) součinem na V** rozumíme funkci⁸ $\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow \mathbb{F}$ s těmito vlastnostmi:

- (S1) $\langle \mathbf{x} + \mathbf{y}, \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{z} \rangle + \langle \mathbf{y}, \mathbf{z} \rangle$ pro každé $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in V$.
 (S2) $\langle \alpha \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \alpha \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ pro každé $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$ a $\alpha \in \mathbb{F}$.
 (S3) $\langle \mathbf{y}, \mathbf{x} \rangle = \overline{\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle}$ pro každé $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$, zejména tedy $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle \in \mathbb{R}$.
 (S4) Pro každé $\mathbf{x} \in V$ platí $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle \geq 0$, přičemž $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = 0 \Leftrightarrow \mathbf{x} = \mathbf{0}$.

Vektorový prostor V pak nazýváme **lineárním (vektorovým) prostorem s vnitřním součinem**, zkráceně **VS-prostorem** a píšeme $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

VĚTA 3.59. (Vlastnosti skalárního součinu)

Z axiomů (S1) až (S4) vyplývají některé další užitečné vlastnosti skalárního součinu, například:

- (S5) $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} + \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle + \langle \mathbf{x}, \mathbf{z} \rangle$ pro každé $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in V$.
 (S6) $\langle \mathbf{x}, \alpha \mathbf{y} \rangle = \overline{\alpha} \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ pro každé $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$ a $\alpha \in \mathbb{F}$.
 (S7) $\langle \mathbf{0}, \mathbf{x} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{0} \rangle = 0$ pro každé $\mathbf{x} \in V$.

⁸někdy také budeme psát $\langle \cdot, \cdot \rangle_V$ místo $\langle \cdot, \cdot \rangle$, abychom zdůraznili příslušnost skalárního součinu k prostoru V .

Je-li V reálný vektorový prostor ($\mathbb{F} = \mathbb{R}$), pak (S3) a (S6) jsou tvaru:

$$(S3') \quad \langle \mathbf{y}, \mathbf{x} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \text{ pro každé } \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V \text{ (symetrie).}$$

$$(S6') \quad \langle \mathbf{x}, \alpha \mathbf{y} \rangle = \alpha \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \text{ pro každé } \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V \text{ a } \alpha \in \mathbb{R}.$$

Vlastnosti (S1), (S2), (S5) a (S6'), resp. (S6), znamenají, že $\langle \cdot, \cdot \rangle$ je tzv. **bilineární forma na V** . Vlastnost (S3') znamená, že $\langle \cdot, \cdot \rangle$ je dokonce **symetrická bilineární forma**.

Vzhledem k vlastnostem bilinearity můžeme dále s výhodou provádět následující úpravy ($\xi_i, \eta_j \in \mathbb{F}$, $\mathbf{x}_i, \mathbf{y}_j \in V$):

$$\begin{aligned} \left\langle \sum_{i=1}^n \xi_i \mathbf{x}_i, \sum_{j=1}^m \eta_j \mathbf{y}_j \right\rangle &= \sum_{i=1}^n \xi_i \left\langle \mathbf{x}_i, \sum_{j=1}^m \eta_j \mathbf{y}_j \right\rangle = \sum_{i=1}^n \xi_i \sum_{j=1}^m \bar{\eta}_j \langle \mathbf{x}_i, \mathbf{y}_j \rangle = \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m \xi_i \bar{\eta}_j \langle \mathbf{x}_i, \mathbf{y}_j \rangle. \end{aligned} \quad (3.1)$$

VĚTA 3.61 ((Cauchy-)Schwarzova nerovnost, [KaSk:V11.5 s.105]).

$$(S8) \quad |\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle| \leq \sqrt{\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle} \sqrt{\langle \mathbf{y}, \mathbf{y} \rangle} \stackrel{(S9)}{=} \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\| \text{ pro každé } \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V, \\ \text{přičemž rovnost nastane jen v případě, že } \mathbf{x}, \mathbf{y} \text{ jsou lineárně} \\ \text{závislé, tj. jen když jeden z nich je skalárním násobkem dru-} \\ \text{hého (viz větu 3.18).}$$

DŮSLEDEK 3.62.

$$(S9) \quad \|\mathbf{x}\| := \sqrt{\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle} \text{ je norma na } V \text{ nazývaná } \mathbf{normou odvoze-} \\ \mathbf{nou ze skalárního součinu } \langle \cdot, \cdot \rangle \text{ nebo také } \mathbf{normou indu-} \\ \mathbf{kovanou skalárním součinem } \langle \cdot, \cdot \rangle.$$

Věta 3.63.

V NL -prostoru V s normou $\|\cdot\|$ lze zavést vnitřní součin $\langle \cdot, \cdot \rangle$ indukující tuto normu dle (S9) právě když platí tzv. **rovnoběžníkový zákon**:

$$(S10) \quad \|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 + \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|^2 = 2(\|\mathbf{x}\|^2 + \|\mathbf{y}\|^2) \text{ pro každé } \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V.$$

- $(\mathbb{C}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{C}})$, $n \in \mathbb{N}$, je VS-prostorem s vnitřním součinem $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_{i=1}^n x_i \overline{y_i}$.
- $(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$, $n \in \mathbb{N}$, je VS-prostorem s vnitřním součinem $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i$.
- Indukovanou normou je v obou případech euklidovská norma, neboť $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = \sum_{i=1}^n x_i \overline{x_i} = \sum_{i=1}^n |x_i|^2 = \|\mathbf{x}\|_2^2$.
- Protože každé dva nenulové reálné vektory \mathbf{x}, \mathbf{y} generují nejvýše dvourozměrný podprostor v $(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$, který je dle 3.32 izomorfní s $(\mathbb{R}^2, \mathcal{L}_{\mathbb{R}})$ můžeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^2$. Pak užitím Pythagorovy věty dostáváme (α a β jsou úhly, které po řadě vektory \mathbf{x} a \mathbf{y} svírají s osou x):

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle &= x_1 y_1 + x_2 y_2 = \\ &= (\|\mathbf{x}\| \cos \alpha) (\|\mathbf{y}\| \cos \beta) + (\|\mathbf{x}\| \sin \alpha) (\|\mathbf{y}\| \sin \beta) = \\ &= \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\| (\cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta) = \\ &= \|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\| \cos(\beta - \alpha). \end{aligned}$$

Pak $\varphi := \beta - \alpha$ je úhel mezi směřově orientovanými vektory \mathbf{x} a \mathbf{y} a můžeme psát:

$$-1 \leq \cos \varphi := \frac{\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle}{\|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|} \leq 1, \quad 0 \leq \varphi \leq \pi, \quad (3.2a)$$

což poskytuje geometrickou interpretaci Schwarzovy nerovnosti. V komplexním případě je $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ obecně komplexní číslo, takže úhel můžeme zavést jen jako úhel mezi neorientovanými vektory:

$$0 \leq \cos \varphi := \frac{|\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle|}{\|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|} \leq 1, \quad 0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}, \quad (3.2b)$$

Skalární součin tedy prostřednictvím Schwarzovy nerovnosti umožňuje zavést úhlovou geometrii do libovolného abstraktního vektorového prostoru se skalárním součinem dle následující definice.

Nechť V je reálný (resp. komplexní) vektorový prostor a $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$ jeho dva nenulové vektory. Pak **úhlem mezi \mathbf{x} a \mathbf{y} (svíraným vektory \mathbf{x} a \mathbf{y})** rozumíme úhel φ určený svým kosinem dle (3.2a) (resp. dle (3.2b)). Je-li $\mathbf{x} = \mathbf{0}$ nebo $\mathbf{y} = \mathbf{0}$, klademe defintoricky $\varphi = \frac{\pi}{2}$.

• Řekneme, že vektory \mathbf{x} a \mathbf{y} jsou **ortogonální**, jestliže $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = 0$ (tj. když svírají pravý úhel), píšeme $\mathbf{x} \perp \mathbf{y}$. Zřejmě nulový vektor $\mathbf{0}$ je dle (S7) kolmý na každý vektor $\mathbf{x} \in V$ a dle (S4) je to současně jediný vektor, který je kolmý sám na sebe.

• Podobně podmnožiny $M, N \subseteq V$ se nazývají **k sobě ortogonální**, jestliže $\mathbf{x} \perp \mathbf{y}$ pro každou dvojici $\mathbf{x} \in M$ a $\mathbf{y} \in N$. Píšeme opět $M \perp N$ (místo $\{\mathbf{x}\} \perp N$ píšeme stručně $\mathbf{x} \perp N$).

• Řekneme, že množina $M \subseteq V$ je **ortogonální**, jestliže $\mathbf{x} \perp \mathbf{y}$ pro každou dvojici $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in M$, $\mathbf{x} \neq \mathbf{y}$. Ortogonální množina M se nazývá **ortonormální**⁹, jestliže navíc $\|\mathbf{x}\| = 1$ pro každé $\mathbf{x} \in M$.

VĚTA 3.66 ([KaSk:V11.8 s.106]). *Nechť $E := \{e_1, \dots, e_n\}$ je ortogonální množina VS-prostoru V . Pak platí:*

- množina $\{\alpha_1 e_1, \dots, \alpha_n e_n\}$ je ortogonální pro libovolná čísla $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{F}$,*
- pokud E neobsahuje nulové vektory, pak E lze normalizovat: množina $\{\frac{1}{\|e_1\|} e_1, \dots, \frac{1}{\|e_n\|} e_n\}$ je ortonormální.*

VĚTA 3.67 (Pythagorova věta, [KaSk:V11.9 s.106]).

$$(S11) \quad \|\mathbf{x} + \mathbf{y}\|^2 = \|\mathbf{x}\|^2 + \|\mathbf{y}\|^2 \text{ pro každé } \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V, \mathbf{x} \perp \mathbf{y}.$$

Je-li $E = \{e_1, \dots, e_n\}$, $n \in \mathbb{N}$, ortogonální množina vektorového prostoru V . Pak platí

$$(S11') \quad \|e_1 + e_2 + \dots + e_n\|^2 = \|e_1\|^2 + \|e_2\|^2 + \dots + \|e_n\|^2.$$

VĚTA 3.68. *Nechť E je ortogonální množina VS-prostoru V neobsahující nulové prvky. Pak E je lineárně nezávislá. Zejména tedy*

⁹Na rozdíl od ortogonální množiny nemůže dle (N3) ortonormální množina obsahovat nulové prvky.

taková množina E generuje celý prostor V (viz 3.19(3)), nazývá se **ortogonální, resp. ortonormální báze** prostoru V (zkráceně OB , resp. ONB).

DŮSLEDEK 3.69.

Nechť E je ONB VS -prostoru V , pak každý vektor $\mathbf{x} \in V$ má jediné vyjádření ve tvaru $\mathbf{x} = \sum_{\mathbf{e} \in E} \langle \mathbf{x}, \mathbf{e} \rangle \mathbf{e}$, kde suma má nejvýše konečně mnoho nenulových sčítanců, neboť $\text{card} \{ \mathbf{e} \in E \mid \langle \mathbf{x}, \mathbf{e} \rangle \neq 0 \} < \infty$.

Je-li V konečně rozměrný a $E = \{ \mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n \}$, pak \mathbf{x} má v této bázi vektor souřadnic¹⁰ $[\mathbf{x}]_E = [\langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_1 \rangle, \dots, \langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_n \rangle]$.

DŮSLEDEK 3.70 (Souřadnicové vyjádření skalárního součinu v ONB). Nechť E je ONB VS -prostoru V , $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$, pak skalární součin lze vyjádřit ve tvaru $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_{\mathbf{e} \in E} \langle \mathbf{x}, \mathbf{e} \rangle \overline{\langle \mathbf{y}, \mathbf{e} \rangle}$, kde suma má nejvýše konečně mnoho nenulových sčítanců. Zejména v případě $\mathbf{x} = \mathbf{y}$

platí $\|\mathbf{x}\| = \sqrt{\sum_{\mathbf{e} \in E} |\langle \mathbf{x}, \mathbf{e} \rangle|^2}$.

Je-li V konečně rozměrný a $E = \{ \mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n \}$, pak $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \sum_{i=1}^n \xi_i \overline{\eta_i}$ a $\|\mathbf{x}\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n |\xi_i|^2}$, kde $[\mathbf{x}]_E =: [\xi_1, \dots, \xi_n]$, $[\mathbf{y}]_E =: [\eta_1, \dots, \eta_n]$, $\xi_i = \langle \mathbf{x}, \mathbf{e}_i \rangle$ a $\eta_i = \langle \mathbf{y}, \mathbf{e}_i \rangle$ pro $i = 1, \dots, n$.

Věta 3.71. Nechť $\emptyset \neq M \subseteq V$ je podmnožina VS -prostoru V . Pak množina $M^\perp := \{ \mathbf{x} \in V \mid \mathbf{x} \perp M \}$ je vektorový podprostor ve V a platí $\mathcal{L}(M)^\perp = M^\perp$. Množina M^\perp se nazývá **ortogonální doplněk (komplement) množiny M ve V** .

POZNÁMKA 3.72. Z předchozí věty vyplývá důležitý fakt: k tomu, aby nějaký vektor $\mathbf{x} \in V$ byl kolmý na nějaký podprostor W ve V stačí, aby byl kolmý na nějakou obvykle podstatně menší množinu jeho generátorů (konečná množina, pokud $\dim W < \infty$).

VĚTA 3.73. Nechť $\{ (W_i, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \}_{i \in I}$ je systém navzájem kolmých VS -podprostorů VS -prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $W_i \perp W_j$ pro $i \neq j$. Pak jejich součet

¹⁰viz definici 3.31

prostorů $\{W_i\}_{i \in I}$. Místo $W = \sum_{i \in I} W_i$ v takovém případě píšeme $W = \bigoplus_{i \in I} W_i$. Speciálně v případě ortogonálního součtu dvou, resp. konečného počtu ($n \geq 2$) podprostorů píšeme $W = W_1 \oplus W_2$, resp. $W = W_1 \oplus \dots \oplus W_n$.

VĚTA 3.74. *Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je VS-prostor a $V = W \oplus W'$. Pak $W' = W^\perp$ je jediný přímý doplněk ortogonální k W . V tomto případě operátor rovnoběžné projekce V na W zavedený ve větě 3.53 nazýváme **operátorem ortogonální projekce** a značíme jej P_W . Každý vektor $x \in V$ lze pak jednoznačně rozložit na součet $x = \hat{x} + x^\perp$, kde $\hat{x} := P_W x \in W$ je **ortogonální projekce x na W** a $x^\perp \in W^\perp$ je jednoznačně určená reziduální složka vektoru x , $x^\perp \perp W$.*

DŮSLEDEK 3.75. *$I - P_W$ je operátor ortogonální projekce V na W^\perp a platí $W^{\perp\perp} = W$.*

VĚTA 3.76 (Některé vlastnosti operátoru ortogonální projekce). *Nechť W_1 a W_2 jsou vektorové podprostory VS-prostoru V a P_{W_1} a P_{W_2} operátory ortogonální projekce prostoru V po řadě na W_1 a W_2 . Pak platí:*

- (1) $x \in W_1 \Leftrightarrow P_{W_1} x = x$.
- (2) $x \in W_1^\perp \Leftrightarrow P_{W_1} x = \mathbf{0}$.
- (3) $W_2 \subseteq W_1 \Leftrightarrow P_{W_2}(P_{W_1} x) = P_{W_2} x$ pro každé $x \in V$.

VĚTA 3.77 (Věta o ortogonální projekci). *Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je VS-prostor, $V = W \oplus W^\perp$ a $\hat{x} = P_W x$ pro nějaký vektor $x \in V$. Pak $\|x - \hat{x}\| = \inf_{y \in W} \|x - y\|$ a \hat{x} je jediný prvek ve W s takovou vlastností.*

*Je-li $W = \mathcal{L}(E)$, pak $\hat{x} = \beta_1 e_1 + \dots + \beta_n e_n$ pro vhodné¹¹ vektory $e_i \in E$ a $\beta_i \in \mathbb{F}$, $i = 1, \dots, n$, $n \in \mathbb{N}$. Vektor \hat{x} proto také nazýváme **nejlepší lineární aproximací x pomocí vektorů z E***

¹¹zatímco \hat{x} je určen jednoznačně, jeho lineární reprezentace pomocí β_j a $e_j \in E$ je jediná jen v případě, že E je báze.

$i = 1, \dots, n$.

VĚTA 3.78 (Gram-Schmidtova ortogonalizace, [KaSk:V11.11 s.107]).

Nechť V je vektorový prostor se skalárním součinem $\langle \cdot, \cdot \rangle$ a necht' $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ ($n \in \mathbb{N}$) je báze¹² vektorového podprostoru W vektorového prostoru V . Položme $W_k := \mathcal{L}(\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k\})$ pro každé $k \in \mathbb{N}$, $1 \leq k \leq n$ a definujme rekurentně vektory $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n \in V$ takto:

$$\mathbf{e}_1 = \mathbf{v}_1,$$

$$\mathbf{e}_k = \mathbf{v}_k - P_{W_{k-1}} \mathbf{v}_k = \mathbf{v}_k - \sum_{j=1}^{k-1} \frac{\langle \mathbf{v}_k, \mathbf{e}_j \rangle}{\|\mathbf{e}_j\|^2} \mathbf{e}_j \quad \text{pro každé } k = 2, \dots, n.$$

Pak $\mathcal{L}(\{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_k\}) = W_k$ pro každé $k = 1, \dots, n$, přičemž vektory $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_k$ tvoří ortogonální bázi ve W_k . Zejména tedy vektory $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$ tvoří ortogonální bázi ve $W = W_n$.

DŮSLEDEK 3.79 ([KaSk:V11.12 s.107]). Každý VS-prostor V konečné dimenze má ortogonální i ortonormální bázi. Přitom každou jeho ortogonální množinu bez nulových prvků lze doplnit na OB ve V a každou jeho ortonormální množinu lze doplnit na ONB ve V .

VĚTA 3.80. Pro každý konečně rozměrný podprostor W vektorového prostoru $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ platí $V = W \oplus W^\perp$ a tedy v takovém případě lze vždy použít větu o ortogonální projekci.

Důsledek 3.81.

Nechť $\emptyset \neq M \subseteq V$ je podmnožina VS-prostoru V generující ve V podprostor $\mathcal{L}(M)$ konečné dimenze. Pak $M^{\perp\perp} = \mathcal{L}(M)$.

VĚTA 3.82.

Nechť $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou dva VS-prostory a $T : V_1 \rightarrow V_2$ lineární operátor. Jestliže existuje zobrazení $T^* : V_2 \rightarrow V_1$ takové, že $\langle T\mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, T^*\mathbf{y} \rangle$ platí pro každé $\mathbf{x} \in V_1$ a $\mathbf{y} \in V_2$, pak T^* je jediné takové a

¹²algoritmus lze po modifikaci užít i v případě, že $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ pouze generují V : v rekurzi pro \mathbf{e}_k sčítáme jen přes ta j , pro něž $\mathbf{e}_j \neq \mathbf{0}$; bázi pak tvoří jen nenulové vektory \mathbf{e}_j .

T . Je-li $V_1 = V_2$ a $T = T^*$, pak T se nazývá **samoadjungovaný operátor**.

Věta 3.83.

Je-li T lineární operátor jako v 3.82 a $\dim \mathcal{R}(T) =: n < \infty$ pak T^* existuje a zkonstruuje se takto:

- (1) V $\mathcal{R}(T)$ vybereme nějakou n -prvkovou ortonormální bázi E' a $\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n \in V_1$ takové, že $E' = \{T(\mathbf{b}_1), \dots, T(\mathbf{b}_n)\}$.
- (2) Pak $B := \{\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n\}$ je lineárně nezávislá ve V_1 a tedy generuje ve V_1 podprostor $W := \mathcal{L}(B)$ rovněž dimenze n .
- (3) Necht' $E = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n\}$ je ONB ve W získaná Gram-Schmidtovou ortogonalizací báze B dle 3.78.
- (4) Pro každé $\mathbf{y} \in V_2$ položíme $T^*\mathbf{y} := \sum_{j=1}^n \langle \mathbf{y}, T\mathbf{e}_j \rangle \mathbf{e}_j$.

POZNÁMKA 3.84. Každý lineární operátor $V_1 \rightarrow V_2$ určuje vztahem $\langle T\mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ bilineární formu $V_1 \times V_2 \rightarrow \mathbb{F}$ (srov. 3.60), kterou lze vzhledem k linearitě T opět upravovat podle vztahů analogických k (3.1):

$$\left\langle T\left(\sum_{i=1}^n \xi_i \mathbf{x}_i\right), \sum_{j=1}^m \eta_j \mathbf{y}_j \right\rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m \xi_i \bar{\eta}_j \langle T\mathbf{x}_i, \mathbf{y}_j \rangle. \quad (3.3)$$

Je-li $V := V_1 = V_2$, pak zobrazení $V \rightarrow V$ definované vztahem $\langle T\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle$ nazýváme **kvadratickou formou**. Pokud navíc platí $T = T^*$, pak tato forma nabývá pouze reálných hodnot, neboť

$$\langle T\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = \langle \mathbf{x}, T\mathbf{x} \rangle \stackrel{(S3)}{=} \overline{\langle T\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle}.$$

Samoadjungovaný operátor T se nazývá **(striktně) pozitivní**, jestliže $\langle T\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle \geq 0$ pro každé $\mathbf{x} \in V$ ($\langle T\mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle > 0$ pro každé $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$), neboli když jím určená kvadratická forma nabývá pouze nezáporných hodnot (kladných hodnot pro nenulová \mathbf{x}). Píšeme $T \geq 0$ ($T > 0$).

VĚTA 3.85 (Vlastnosti adjungovaných operátorů).

Necht' $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_3, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou VS-prostory, $T : V_1 \rightarrow V_2$ a $U : V_2 \rightarrow V_3$ lineární operátory a $T^* : V_2 \rightarrow V_1$ a $U^* : V_3 \rightarrow V_2$ operátory k nim adjungované. Pak platí

- (2) T^*U^* je operátor adjungovaný ke složenému operátoru $UT : V_1 \rightarrow V_3$, tj. platí $(UT)^* = T^*U^*$.
- (3) Identický operátor $I : V_1 \rightarrow V_1$ je samoadjungovaný, tj. $I^* = I$.
- (4) TT^* i T^*T jsou pozitivní operátory a tedy také samoadjungované.

VĚTA 3.86 (Charakterizace operátoru ortogonální projekce).

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je VS-prostor a P surjektivní zobrazení V na nějaký jeho podprostor W . Pak následující výroky jsou ekvivalentní:

- (1) $P = P_W$, tj. P je operátor ortogonální projekce V na W .
- (2) Pro každé $x \in V$ platí $x - Px \perp W$.
- (3) P je lineární operátor s vlastnostmi: $P^2 = P$ (tj. P je projekční) a $P = P^*$ (tj. P je samoadjungovaný).

Důsledek 3.87. Každý operátor ortogonální projekce je pozitivní.

Věta 3.88.

Nechť $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou VS-prostory, $T : V_1 \rightarrow V_2$ lineární operátor a $T^* : V_2 \rightarrow V_1$ operátor k němu adjungovaný. Pak platí:

- (1) $\mathcal{N}(T) = \mathcal{R}(T^*)^\perp$ a $\mathcal{N}(T^*) = \mathcal{R}(T)^\perp$.
- (2) $T = T^* \Rightarrow \mathcal{N}(T) = \mathcal{R}(T)^\perp$.
- (3) $\mathcal{N}(T^*T) = \mathcal{N}(T)$ a $\mathcal{N}(TT^*) = \mathcal{N}(T^*)$.
- (4) T izomorfismus $\Rightarrow T^*$ je izomorfní vnoření.
- (5) Jestliže $\dim \mathcal{R}(T) < \infty$ nebo $\dim \mathcal{R}(T^*) < \infty$, pak
- (i) $V_1 = \mathcal{R}(T^*) \oplus \mathcal{N}(T)$, $V_2 = \mathcal{R}(T) \oplus \mathcal{N}(T^*)$,
 - (ii) $\mathcal{N}(T)^\perp = \mathcal{R}(T^*)$, $\mathcal{N}(T^*)^\perp = \mathcal{R}(T)$,
 - (iii) $\mathcal{R}(T^*T) = \mathcal{R}(T^*)$ a $\mathcal{R}(TT^*) = \mathcal{R}(T)$.
 - (iv) $T^*|_{\mathcal{R}(T)} : \mathcal{R}(T) \rightarrow \mathcal{R}(T^*)$ i $T|_{\mathcal{R}(T^*)} : \mathcal{R}(T^*) \rightarrow \mathcal{R}(T)$ jsou izomorfizmy a tedy $\dim \mathcal{R}(T) = \dim \mathcal{R}(T^*) =: n$.
 - (v) $\dim V_1 = n + \dim \mathcal{N}(T)$ a $\dim V_2 = n + \dim \mathcal{N}(T^*)$.
 - (vi) T izomorfismus $\Rightarrow T^*$ je izomorfismus, $(T^{-1})^*$ existuje a platí $(T^{-1})^* = (T^*)^{-1}$.

V_2 se nazývá **unitární (ortogonální¹³)**, jestliže zobrazuje nějakou ONB ve V_1 na ONB ve V_2 o stejné mohutnosti. Každý unitární operátor je dle 3.36(6) izomorfizmem, nazývá se proto také **unitárním izomorfizmem** prostorů V_1 a V_2 .

Jestliže existuje unitární operátor V_1 na V_2 , pak říkáme, že prostory V_1 a V_2 jsou **unitárně izomorfní** a píšeme $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \stackrel{U}{\simeq} (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Jestliže V_1 je unitárně izomorfní pouze s nějakým podprostorem ve V_2 , pak píšeme $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \stackrel{U}{\simeq} (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a každý unitární operátor V_1 na $\mathcal{R}(V_1) \subseteq V_2$ nazýváme **unitárně izomorfním vnořením V_1 do V_2** .

VĚTA 3.90 (Charakterizace unitárních operátorů).

Nechť $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou VS-prostory a existuje ONB ve V_1 . Nechť dále $T : V_1 \rightarrow V_2$ je lineární operátor. Pak následující výroky jsou ekvivalentní:

- (1) T je unitární.
- (2) T zobrazuje každou ONB ve V_1 na ONB ve V_2 o stejné mohutnosti.
- (3) T je surjekce zachovávající skalární součin:
 $\langle T\mathbf{x}, T\mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ pro každé $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V_1$.
- (4) T je surjekce zachovávající normu (tzv. **izometrie**):
 $\|T\mathbf{x}\| = \|\mathbf{x}\|$ pro každé $\mathbf{x} \in V_1$.
- (5) T^* existuje a platí $T^* = T^{-1}$.
- (6) T^* existuje a T^*T i TT^* jsou identické operátory.

V takovém případě $T^{-1} = T^$ je rovněž unitární operátor z V_2 na V_1 .*

DŮSLEDEK 3.91 (Charakterizace unitárně izomorfních vnoření).

Za předpokladů předchozí věty jsou ekvivalentní následující výroky:

- (1') T je unitárně izomorfní vnoření.
- (2') T zobrazuje každou ONB ve V_1 na ortonormální množinu ve V_2 o stejné mohutnosti.

¹³Termín *ortogonální* se obvykle užívá v případě reálných prostorů ($\mathbb{F} = \mathbb{R}$).

$\langle T\mathbf{x}, T\mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$ pro každé $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V_1$.

(4') T zachovává normu: $\|T\mathbf{x}\| = \|\mathbf{x}\|$ pro každé $\mathbf{x} \in V_1$.

(5') $T^* : \mathcal{R}(T) \rightarrow V_1$ existuje a platí $T^* = T^{-1}$ na $\mathcal{R}(T)$.

(6') T^* existuje a T^*T je identický operátor.

V takovém případě $T^{-1} = T^*$ je unitární operátor z $\mathcal{R}(T)$ na V_1 .

DŮSLEDEK 3.92. Je-li $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ VS-prostor konečné dimenze n , a E jeho ONB, pak izomorfismus $[\cdot]_E : V \rightarrow \mathbb{F}^n$ z věty 3.32 je dokonce unitární izomorfismus $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ na $(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.

DŮSLEDEK 3.93.

- (1) Dva konečně rozměrné reálné (komplexní) VS-prostory V_1 a V_2 mají stejnou dimenzi právě když $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \stackrel{U}{\simeq} (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.
- (2) Pro dva konečně rozměrné reálné (komplexní) VS-prostory $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ platí $\dim V_1 \leq \dim V_2$ právě když $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \stackrel{U}{\lesssim} (V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$.

skalár ♦ scalar
skalární součin ♦ dot product
vektor ♦ vector
vektorový (lineární) prostor ♦ vector (linear) space
podprostor ♦ subspace
lineární kombinace ♦ linear combination
lineární obal ♦ linear span
(lineárně) generovaný (čím) ♦ spanned by
báze ♦ basis
lineárně (ne)závislý ♦ linearly (in)dependent
dimenze ♦ dimension
 n -dimenzionální ♦ n -dimensional
vícerozměrný ♦ multivariate
lineární zobrazení (operátor) ♦ linear mapping (operator)
vnoření ♦ embedding
nulový podprostor (jádro) operátoru ♦ null space
prostor hodnot operátoru ♦ range space
souřadnice ♦ co-ordinates
faktor prostor ♦ factor space
kongruentní modulo ♦ congruent modulo
(přímý) součet ♦ (direct) sum
přímý doplněk ♦ direct complement
projekční operátor ♦ projection operator
norma ♦ norm
normovaný prostor ♦ normed space
vnitřní (skalární) součin ♦ inner (scalar) product
prostor s vnitřním součinem ♦ inner product space
bilineární forma ♦ bilinear form
kvadratická forma ♦ quadratic form
Pythagorova věta ♦ Pythagorean theorem
rovnoběžníkový zákon ♦ parallelogram law
úhel mezi ♦ angle between

ortonormální ♦ orthonormal
ortogonální doplněk ♦ orthogonal complement
ortogonální součet ♦ orthogonal sum
ortogonální projekce ♦ orthogonal projection
nejlepší lineární aproximace ♦ best linear approximation
ortogonalizace ♦ orthogonalization
(samo)adjungovaný ♦ (self-)adjoint
(striktně) pozitivní ♦ (strictly) positive
unitární operátor ♦ unitary operator
unitárně izomorfní ♦ unitary isomorphic

Teorie a příklady: [KaSk: s.63-129], [Šik: s.1-23]
Příklady: [Ho:řešené č.16-36; s.17-37],
[Ho:neřešené kap.4, 5 s.100-137]

Teorie matic představuje formální kalkulus pro manipulaci s vektory a lineárními zobrazeními ve VS-prostoru $(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Prostřednictvím unitárního izomorfizmu z 3.92 lze tento aparát užít i pro jakýkoli abstraktní vektorový prostor $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ konečné dimenze.

Numerické výpočetní prostředí MATLAB používá matice nad komplexními čísly ($\mathbb{F} = \mathbb{C}$) jako základní proměnné a je tedy ideálním výpočetním prostředím pro řešení úloh lineárního charakteru. Má však daleko širší záběr i nad tento lineární rámec.

Název systému je odvozen z angličtiny: MATLAB=MATrix LABoratory. Systém produkuje americká společnost *MathWorks, Inc.* (<http://www.mathworks.com>) a jejím výhradním distributorem pro Českou republiku je pražská firma *Humusoft, s.r.o.* (<http://www.humusoft.cz>). Obecně lze systém MATLAB charakterizovat jako maticově orientované výpočetní prostředí s vlastním programovacím jazykem vhodným pro efektivní implementaci, provádění a vizualizaci numerických výpočtů vyžadujících náročný aparát z nejrůznějších oblastí matematiky. Je dostupný na všech běžných platformách (WINDOWS, LINUX, UNIX, atd.) při zachování takřka sto-procentní přenositelnosti vytvořených programů a datových souborů.

Vzhledem ke svému snadnému a intuitivnímu ovládání bude proto MATLAB nadále využíván k demonstracím i ve cvičeních.

Cvičení v MATLABu: tmcv1, tmcv2, tmcv3, tmcv4

DEFINICE 4.1. Necht I a J jsou konečné lineárně uspořádané množiny ($m := \text{card } I, n := \text{card } J$), pak každé zobrazení $A : I \times J \rightarrow \mathbb{F}$ nazýváme **maticí nad \mathbb{F} typu m/n (rozměru $m \times n$)**. Pro každé $i \in I$ a $j \in J$ značíme hodnotu tohoto zobrazení jako $a_{ij} := A(i, j)$ ($a_{ij} \in \mathbb{F}$) a nazýváme **prvkem matice A v i -tém řádku a j -tém sloupci** nebo také **(i, j) -tým prvkem matice A** .

Množina I , resp. J se nazývá **množinou řádkových, resp. sloupcových indexů matice A** . V dalším se bez újmy na obecnosti můžeme omezit na standardně užívané indexové množiny $I = \{1, 2, \dots, m\}$ a $J = \{1, 2, \dots, n\}$. Matici A pak zapisujeme jako podrobný výčet všech jejích prvků uspořádaný do tabulky:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}. \quad (4.1)$$

Pokud a_{ij} nepředstavují konkrétní hodnoty, vystačíme se zjednodušeným symbolickým zápisem $\mathbf{A} = [a_{ij}]$. Speciální případy:

- $m = n$: \mathbf{A} nazýváme **čtvercovou maticí řádu m** .
- $m = 1$: \mathbf{A} nazýváme **řádkovým vektorem délky n** .
- $n = 1$: \mathbf{A} nazýváme **sloupcovým vektorem délky m** .
- $m = n = 1$: \mathbf{A} ztotožňujeme s jejím jediným prvkem, tj. $[a] = a$.
- $m = 0$: \mathbf{A} nazýváme **prázdným řád. vektorem délky n** .
- $n = 0$: \mathbf{A} nazýváme **prázdným sloup. vektorem délky m** .
- $m = n = 0$: \mathbf{A} nazýváme **prázdnou maticí typu $0/0$** .

Je-li $m = 0$ nebo $n = 0$, pak \mathbf{A} se nazývá **prázdná matice**¹⁴. Píšeme $\mathbf{A} = []$.

¹⁴Prázdná matice koresponduje s prázdným zobrazením zavedeným v poznámce 1.36(4).

Matici $B =: [b_{kl}]$ nazveme **submaticí** matice $A =: [a_{ij}]$, jestliže existují řádkové indexy $1 \leq i_1 < i_2 < \dots < i_p \leq m$ a sloupcové indexy $1 \leq j_1 < j_2 < \dots < j_q \leq n$ tak, že $b_{kl} = a_{i_k j_l}$ pro každé $k = 1, \dots, p$ a $l = 1, \dots, q$. Píšeme $B = A([i_1, \dots, i_p], [j_1, \dots, j_q])$.

Speciální případy:

- $p = m$ (vybrány všechny řádky): $B =: A(:, [j_1, \dots, j_q])$,
- $q = n$ (vybrány všechny sloupce): $B =: A([i_1, \dots, i_p], :)$,
- $p = 1$ (vybrán jeden řádek $i := i_1$): $B =: A(i, [j_1, \dots, j_q])$,
- $q = 1$ (vybrán jeden sloupec $j := j_1$): $B =: A([i_1, \dots, i_p], j)$,
- i -tý řádek matice A : $B =: A(i, :)$,
- j -tý sloupec matice A : $B =: A(:, j)$.

Poznámka 4.3.

- (1) Matice lze sestavovat i po blocích ve tvaru (4.1), kde a_{ij} mohou být nahrazeny submaticemi A_{ij} kompatibilních rozměrů. Při sestavování matice pomocí bloků skládaných vedle sebe (pod sebe) budeme v souladu se syntaxí jazyka MATLAB v zápisech užívat jako oddělovače čárku (středník). Například matici A ze (4.1) můžeme pomocí jejích sloupců $s_j := A(:, j)$, resp. řádků $r_i := A(i, :)$ zapsat také takto:
 $A = [s_1, \dots, s_n]$, resp. $A = [r_1; \dots; r_m]$.
- (2) Ztotožníme-li řádkové, resp. sloupcové vektory délky n s prvky vektorového prostoru \mathbb{F}^n , můžeme matici A typu m/n interpretovat dvojím způsobem:
 - a) jako uspořádaný systém m řádkových vektorů z \mathbb{F}^n ,
 - b) jako uspořádaný systém n sloupcových vektorů z \mathbb{F}^m .
 Takový systém může v příslušném prostoru hrát roli systému generátorů nějakého podprostoru, jeho báze apod.

Označení .

$\mathcal{M}_{m,n} := \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{F})$... množina všech matic nad \mathbb{F} typu m/n ,

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{pro } i = j \\ 0 & \text{pro } i \neq j \end{cases} \quad \dots \text{ Kroneckerův symbol } \delta.$$

$\varepsilon_i := [\delta_{1,i}; \delta_{2,i}; \dots; \delta_{n,i}] \dots$ i -tý prvek přirozené báze \mathcal{E} dle 3.25(4).

$I_n := [\delta_{i,j}] \dots$ **jednotková matice** řádu n : $I_n(i,:) = I_n(:,i) = \varepsilon_i$;

její i -tý řádek (sloupec) je právě ε_i .

$\mathbf{0}_{m,n}$... **nulová matice** typu m/n : všechny prvky jsou nuly.

$\mathbf{1}_{m,n}$... **matice jedniček** typu m/n : všechny prvky jsou jedničky.

$E_{ij} \in \mathcal{M}_{m,n}$... matice, kde $E_{ij}(i,j) = 1$ a ostatní prvky jsou nuly.

$\text{diag}(\mathbf{A}) := [a_{11}, a_{22}, \dots] \dots$ **hlavní diagonála matice** \mathbf{A} .

$[a_{1n}, a_{2,n-1}, a_{3,n-2}, \dots] \dots$ **vedlejší diagonála matice** \mathbf{A} .

Poznámka 4.4. Je-li $\mathbf{x} = [x_1; \dots; x_n]$, pak zřejmě $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \varepsilon_i$ a tedy složky x_i jsou dle 3.31 přímo souřadnicemi \mathbf{x} v přirozené bázi. Tudíž $\mathbf{x} = [\mathbf{x}]_{\mathcal{E}}$ a zobrazení $[\cdot]_{\mathcal{E}} : \mathbb{F}^n \rightarrow \mathbb{F}^n$ je identita.

DEFINICE 4.5 (Matice se speciální strukturou).

Konstantní matice: $\mathbf{A} = [a_{ij}]$, kde $a_{ij} = a \forall i, j$, neboli matice, jejíž všechny prvky jsou stejné, například $\mathbf{0}_{m,n}$ a $\mathbf{1}_{m,n}$.

Diagonální matice: $\mathbf{D} = [d_{ij}]$, $d_{ij} = 0$ pro $\forall i \neq j$,

neboli matice, která má všechny prvky mimo hlavní diagonálu nulové.

$\text{diag}(\mathbf{d})$, $\text{diag}(d_1, \dots, d_n)$... čtvercová diagonální matice řádu n s hlavní diagonálou $\mathbf{d} = [d_1, \dots, d_n]$.

Symetrická matice: $\mathbf{A} = [a_{ij}]$, $a_{ij} = a_{ji} \forall i, j$,

neboli matice se stejnými řádky a sloupci: $A(i,:) = A(:,i) \forall i$

(symetrie vzhledem k hlavní diagonále).

Antisymetrická matice: $\mathbf{A} = [a_{ij}]$, $a_{ij} = -a_{ji} \forall i, j$, neboli matice,

kde řádky a sloupce mají opačné znaménko: $A(i,:) = -A(:,i) \forall i$

(antisymetrie vzhledem k hlavní diagonále). Jelikož $a_{ii} = -a_{ii}$, tak každá antisymetrická matice má nulovou hlavní diagonálu.

Hermitovsky symetrická matice ($\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$): $\mathbf{A} = [a_{ij}]$, $a_{ij} = \overline{a_{ji}} \forall i, j$,

neboli matice, kde řádky a sloupce jsou vůči sobě komplexně sdružené: $A(i,:) = \overline{A(:,i)} \forall i$ (hermitovská symetrie vzhledem k hlavní diagonále). Jelikož $a_{ii} = \overline{a_{ii}}$, tak každá hermitovsky symetrická matice má na hlavní diagonále reálná čísla.

se symetrií.

Hermitovsky antisymetrická matice ($\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$): $\mathbf{A} = [a_{ij}]$, $a_{ij} = -\bar{a}_{ji}$

$\forall i, j$ (tj. $\operatorname{Re} a_{ij} = -\operatorname{Re} a_{ji}$ a $\operatorname{Im} a_{ij} = \operatorname{Im} a_{ji}$),

neboli matice, kde řádky a sloupce se liší znaménkem v reálné části:

$A(i, :) = -\overline{A(:, i)} \forall i$ (hermitovská antisymetrie vzhledem k hlavní di-

agonále). Jelikož $a_{ii} = -\bar{a}_{ii}$, tak každá hermitovsky antisymetrická matice má na hlavní diagonále ryze imaginární čísla nebo nuly.

Je-li $a_{ij} \in \mathbb{R} \forall i, j$, pak hermitovská antisymetrie je zřejmě ekvivalentní s antisymetrií.

Horní trojúhelníková matice: $\mathbf{U} = [u_{ij}]$, $u_{ij} = 0$ pro $\forall i > j$,

neboli matice, která má všechny prvky pod hlavní diagonálou nulové.

Dolní trojúhelníková matice: $\mathbf{L} = [l_{ij}]$, $l_{ij} = 0$ pro $\forall i < j$,

neboli matice, která má všechny prvky nad hlavní diagonálou nulové.

Schodovitá matice: $\mathbf{S} = [s_{ij}]$ matice $m \times n$, která je buď nulová nebo existují přirozená čísla $k \leq m$ a $1 \leq j_1 < j_2 < \dots < j_k \leq n$ s těmito vlastnostmi:

- (a) $s_{ij_i} \neq 0$ pro $1 \leq i \leq k$,
- (b) $s_{ir} = 0$ pro $1 \leq i \leq k$, $1 \leq r < j_i$,
- (c) $s_{ij} = 0$ pro $k < i \leq m$, $1 \leq j \leq n$.

Snadno jako cvičení se dokáže následující věta.

VĚTA 4.6. *Nechť \mathbf{S} je nenulová schodovitá matice jako v definici 4.5, pak $S([1, \dots, k], [j_1, \dots, j_k])$ je její horní trojúhelníková submatice s nenulovými prvky s_{ij_i} na hlavní diagonále.*

V hranaté závorce za názvem operace uvádíme její syntaxi v MATLABu.

DEFINICE 4.7 (LINEÁRNÍ OPERACE).

Operace sečítání matic téhož typu, výběru opačné matice a násobení matice skalárem definujeme po složkách:

Sečítání $[X = A + B]$:

$$\underset{m \times n}{X} = \underset{m \times n}{A} + \underset{m \times n}{B} \stackrel{\text{def.}}{\equiv} X(i, j) := A(i, j) + B(i, j) \quad \forall i, j.$$

Opačná matice $[X = -A]$:

$$\underset{m \times n}{X} = - \underset{m \times n}{A} \stackrel{\text{def.}}{\equiv} X(i, j) := -A(i, j) \quad \forall i, j.$$

Násobení matice skalárem $a \in \mathbb{F}$ $[X = a \cdot A]$:

$$\underset{m \times n}{X} = a \underset{m \times n}{A} \stackrel{\text{def.}}{\equiv} X(i, j) := aA(i, j) \quad \forall i, j.$$

DEFINICE 4.8 (TRANSFORMACE MATICE NA VEKTOR).

Operátor $\text{vec} : \mathcal{M}_{mn} \rightarrow \mathbb{F}^{mn}$ $[A(\cdot)]$:

$$\underset{m \times n}{\text{vec } A} := [A(:, 1); A(:, 2); \dots; A(:, n)].$$

Tento operátor skládá tedy sloupce matice A pod sebe do sloupcového vektoru.

Věta 4.9. *Stejně jako v příkladu 3.4(4) tvoří množina všech matic $\mathcal{M}_{m,n}$ opatřená výše uvedenými operacemi vektorový prostor $(\mathcal{M}_{m,n}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ s nulovou maticí $\mathbf{0}_{m,n}$ jako nulovým prvkem. Operátor vec je zřejmě lineární a dokonce izomorfismus vektorových prostorů $(\mathcal{M}_{m,n}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(\mathbb{F}^{mn}, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Uvážíme-li 3.33 a 3.25(4), pak $\dim \mathcal{M}_{m,n} = mn$, přičemž roli přirozené báze v $\mathcal{M}_{m,n}$ hraje systém matic E_{ij} ($i = 1, \dots, m$; $j = 1, \dots, n$).*

DEFINICE 4.10 (TRANSPOZICE MATIC).

Transponovaná matice $[X = A. ']$:

$$\underset{n \times m}{X} = \underset{m \times n}{A}^T \stackrel{\text{def.}}{\equiv} X(i, j) := A(j, i) \quad \forall i, j.$$

$$X(i, :) = A(:, i) \text{ nebo ekvivalentně } X(:, i) = A(i, :) \forall i.$$

Hermitovský (konjugovaně) transponovaná matice ($\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$) [$\mathbf{X} = \mathbf{A}'$]:

$$\underset{n \times m}{\mathbf{X}} = \underset{m \times n}{\mathbf{A}^*} \stackrel{\text{def.}}{=} X(i, j) := \overline{A(j, i)} \forall i, j.$$

Tento operátor zaměňuje řádky (resp. sloupce) za komplexně sdružené sloupce (resp. řádky):

$$X(i, :) = \overline{A(:, i)}, \text{ resp. ekvivalentně } X(:, i) = \overline{A(i, :)} \forall i.$$

Transpoziční operátory mají zřejmě následující vlastnosti:

VĚTA 4.11 (Vlastnosti (hermitovské) transpozice).

- (1) $(\mathbf{A} + \mathbf{B})^T = \mathbf{A}^T + \mathbf{B}^T$, $(\mathbf{A} + \mathbf{B})^* = \mathbf{A}^* + \mathbf{B}^*$.
- (2) $(a\mathbf{A})^T = a\mathbf{A}^T$, $(a\mathbf{A})^* = \bar{a}\mathbf{A}^* \forall a \in \mathbb{F}$.
- (3) $\mathbf{0}_{m,n}^* = \mathbf{0}_{m,n}^T = \mathbf{0}_{n,m}$, $\mathbf{1}_{m,n}^* = \mathbf{1}_{m,n}^T = \mathbf{1}_{n,m}$,
 $\mathbf{E}_{ij}^* = \mathbf{E}_{ij}^T = \mathbf{E}_{ji} \forall i, j$.
- (4) $(\mathbf{A}^T)^T = \mathbf{A}$, $(\mathbf{A}^*)^* = \mathbf{A}$.
- (5) \mathbf{A} reálná $\Rightarrow \mathbf{A}^* = \mathbf{A}^T$.
- (6) \mathbf{A} je symetrická $\Leftrightarrow \mathbf{A}^T = \mathbf{A}$,
 \mathbf{A} je hermitovsky symetrická $\Leftrightarrow \mathbf{A}^* = \mathbf{A}$.
- (7) \mathbf{D} diagonální $\Rightarrow \mathbf{D}^T = \mathbf{D}$, zejména platí $\mathbf{I}_n^* = \mathbf{I}_n^T = \mathbf{I}_n$.
- (8) \mathbf{A} horní (dolní) trojúhelníková $\Rightarrow \mathbf{A}^*$ i \mathbf{A}^T jsou dolní (horní) trojúhelníkové matice.
- (9) $a(\mathbf{A} + \mathbf{A}^T)$, resp. $a(\mathbf{A} - \mathbf{A}^T)$ je symetrická, resp. antisymetrická matice pro každou čtvercovou matici \mathbf{A} a každé $a \in \mathbb{F}$.
- (10) $a(\mathbf{A} + \mathbf{A}^*)$, resp. $a(\mathbf{A} - \mathbf{A}^*)$ je hermitovsky symetrická, resp. hermitovsky antisymetrická matice pro každou čtvercovou matici \mathbf{A} a každé $a \in \mathbb{R}$.
- (11) Každou čtvercovou matici \mathbf{A} lze rozložit na její (hermitovsky) symetrickou a antisymetrickou část:
 $\mathbf{A} = \frac{1}{2}(\mathbf{A} + \mathbf{A}^T) + \frac{1}{2}(\mathbf{A} - \mathbf{A}^T)$, $\mathbf{A} = \frac{1}{2}(\mathbf{A} + \mathbf{A}^*) + \frac{1}{2}(\mathbf{A} - \mathbf{A}^*)$.

Jelikož transpozice transformuje sloupcový (řádkový) vektor na řádkový (sloupcový), platí zejména $[x_1; \dots; x_n] = [x_1, \dots, x_n]^T$.

V dalším budeme pro zápis sloupcových vektorů přednostně užívat tvar $[x_1, \dots, x_n]^T$, který je v matematice standardní (užívání středníku je totiž motivováno pouze syntaxí jazyka MATLAB).

DEFINICE 4.13 (MULTIPLIKATIVNÍ OPERACE).

Maticové násobení $[X = A * B]$:

$$\underset{m \times p}{X} = \underset{m \times n}{A} \cdot \underset{n \times p}{B} \stackrel{\text{def.}}{\equiv} X(i, j) := \sum_{k=1}^n A(i, k) \cdot B(k, j) \quad \forall i, j.$$

Výše uvedené lze ekvivalentně vyjádřit dvojím způsobem:

- a) $X(:, j) = \sum_{k=1}^n A(:, k) \cdot B(k, j) \quad \forall j \dots$ j -tý sloupec X je lineární kombinací sloupců matice A pomocí koeficientů z j -ho sloupce matice B , nebo ekvivalentně: $X(:, j) = A \cdot B(:, j)$.
- b) $X(i, :) = \sum_{k=1}^n A(i, k) \cdot B(k, :) \quad \forall i \dots$ i -tý řádek X je lineární kombinací řádků matice B pomocí koeficientů z i -ho řádku matice A , nebo ekvivalentně: $X(i, :) = A(i, :) \cdot B$.

Hadamardův součin matic $[X = A .* B]$:

$$\underset{m \times n}{X} = \underset{m \times n}{A} \circ \underset{m \times n}{B} \stackrel{\text{def.}}{\equiv} X(i, j) := A(i, j) \cdot B(i, j) \quad \forall i, j.$$

Hadamardův součin je tedy operace součinu pro matice téhož typu zavedená po složkách podobně jako v případě sečítání.

Kroneckerův (přímý) součin matic $[X = \text{kron}(A, B)]$:

$$\underset{mm' \times nn'}{X} = \underset{m \times n}{A} \otimes \underset{m' \times n'}{B} \stackrel{\text{def.}}{\equiv} X = [A(i, j)B] \quad \forall i, j.$$

X je tedy matice sestavená z $m \times n$ bloků (submatic) $A(i, j)B$ o rozměru $m' \times n'$.

Věta 4.14 (Vlastnosti multiplikativních operací).

- (1) Asociativita:
 $(A \cdot B) \cdot C = A \cdot (B \cdot C), \quad (A \circ B) \circ C = A \circ (B \circ C),$
 $(A \otimes B) \otimes C = A \otimes (B \otimes C).$

$$\mathbf{A} \cdot (\mathbf{B} + \mathbf{C}) = \mathbf{A} \cdot \mathbf{B} + \mathbf{A} \cdot \mathbf{C}, \quad \mathbf{A} \circ (\mathbf{B} + \mathbf{C}) = \mathbf{A} \circ \mathbf{B} + \mathbf{A} \circ \mathbf{C},$$

$$\mathbf{A} \otimes (\mathbf{B} + \mathbf{C}) = \mathbf{A} \otimes \mathbf{B} + \mathbf{A} \otimes \mathbf{C}.$$

(3) Distributivita zleva:

$$(\mathbf{A} + \mathbf{B}) \cdot \mathbf{C} = \mathbf{A} \cdot \mathbf{C} + \mathbf{B} \cdot \mathbf{C}, \quad (\mathbf{A} + \mathbf{B}) \circ \mathbf{C} = \mathbf{A} \circ \mathbf{C} + \mathbf{B} \circ \mathbf{C},$$

$$(\mathbf{A} + \mathbf{B}) \otimes \mathbf{C} = \mathbf{A} \otimes \mathbf{C} + \mathbf{B} \otimes \mathbf{C}.$$

(4) Komutativita:

$$\mathbf{A} \circ \mathbf{B} = \mathbf{B} \circ \mathbf{A}.$$

Maticový součin ani Kroneckerův součin nejsou obecně komutativní operace.

(5) Jednotkový prvek:

$$\mathbf{I}_m \cdot \mathbf{A} = \mathbf{A} \cdot \mathbf{I}_n = \mathbf{A}, \quad \mathbf{1}_{m,n} \circ \mathbf{A} = \mathbf{A} \circ \mathbf{1}_{m,n} = \mathbf{A},$$

$$\mathbf{1}_{1,1} \otimes \mathbf{A} = \mathbf{A} \otimes \mathbf{1}_{1,1} = \mathbf{A}, \quad \mathbf{I}_n \otimes \mathbf{I}_m = \mathbf{I}_{mn}.$$

(6) (Hermitovská) transpozice součinu:

$$(\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})^T = \mathbf{B}^T \cdot \mathbf{A}^T, \quad (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})^* = \mathbf{B}^* \cdot \mathbf{A}^*,$$

$$(\mathbf{A} \circ \mathbf{B})^T = \mathbf{A}^T \circ \mathbf{B}^T, \quad (\mathbf{A} \circ \mathbf{B})^* = \mathbf{A}^* \circ \mathbf{B}^*,$$

$$(\mathbf{A} \otimes \mathbf{B})^T = \mathbf{A}^T \otimes \mathbf{B}^T, \quad (\mathbf{A} \otimes \mathbf{B})^* = \mathbf{A}^* \otimes \mathbf{B}^*.$$

(7) Pravidlo smíšeného součinu:

$(\mathbf{A} \otimes \mathbf{B}) \cdot (\mathbf{C} \otimes \mathbf{D}) = \mathbf{A} \cdot \mathbf{C} \otimes \mathbf{B} \cdot \mathbf{D}$ pro matice kompatibilních rozměrů:

\mathbf{A} je $m \times n$, \mathbf{C} je $n \times p \Rightarrow \mathbf{A} \cdot \mathbf{C}$ je $m \times p$,
 \mathbf{B} je $m' \times n'$, \mathbf{D} je $n' \times p' \Rightarrow \mathbf{B} \cdot \mathbf{D}$ je $m' \times p'$,
 Odtud: $\mathbf{A} \otimes \mathbf{B}$ je $(mm' \times nn')$ a $\mathbf{C} \otimes \mathbf{D}$ je $(nn' \times pp')$,
 takže $(\mathbf{A} \otimes \mathbf{B}) \cdot (\mathbf{C} \otimes \mathbf{D})$ má rozměr $(mm' \times pp')$, který je stejný jako rozměr matice $\mathbf{A} \cdot \mathbf{C} \otimes \mathbf{B} \cdot \mathbf{D}$.

(8) Maticový součin dvou vektorů:

a) součin řádkového vektoru se sloupcovým:

$$\mathbf{x} = [x_1; \dots; x_n], \mathbf{y} = [y_1; \dots; y_n] \Rightarrow \mathbf{x}^T \cdot \mathbf{y} = \mathbf{y}^T \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i y_i.$$

b) součin sloupcového vektoru s řádkovým:

$$\mathbf{x} = [x_1; \dots; x_m], \mathbf{y} = [y_1; \dots; y_n] \Rightarrow \mathbf{x} \mathbf{y}^T = [x_i y_j] \in \mathcal{M}_{m,n}.$$

(9) Skalární součiny pomocí maticového násobení ($\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$):

$$\mathbf{x} = [x_1; \dots; x_n], \mathbf{y} = [y_1; \dots; y_n] \Rightarrow \mathbf{y}^* \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \overline{y_i} = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle,$$

$$\mathbf{X} = [x_{ij}] \in \mathcal{M}_{n,p}, \mathbf{Y} = [y_{ij}] \in \mathcal{M}_{n,m} \Rightarrow \mathbf{Y}^* \cdot \mathbf{X} =: \mathbf{Z} \in \mathcal{M}_{m,p},$$

Tedy z_{ij} je skalární součin j -ho sloupce matice X s i -tým sloupcem matice Y .

Speciálně pro $X = Y \in \mathcal{M}_{n,m}$ je $X^*X =: Z \in \mathcal{M}_{m,m}$, kde

$$Z =: [z_{ij}], \quad z_{ij} = \langle X(:,j), X(:,i) \rangle \stackrel{(S3)}{=} \overline{\langle X(:,i), X(:,j) \rangle} \quad \forall i, j.$$

Matice X^*X je tzv. **Gramova matice**.

- (10) Součin s diagonální maticí: Nechť $D = \text{diag}(d_1, \dots, d_m)$. Pak $A =: [\mathbf{r}_1; \dots; \mathbf{r}_m] \Rightarrow DA = [d_1\mathbf{r}_1; \dots; d_m\mathbf{r}_m]$ a podobně $A =: [\mathbf{s}_1, \dots, \mathbf{s}_m] \Rightarrow AD = [d_1\mathbf{s}_1, \dots, d_m\mathbf{s}_m]$. Tedy vynásobení diagonální čtvercovou maticí zleva (zprava) vede k vynásobení řádků (sloupců) odpovídajícími diagonálními prvky.
- (11) Provedení permutace pomocí maticového násobení:
Nechť $\sigma : J \rightarrow J$ je permutace transformující přirozeně uspořádanou množinu indexů $J := \{1, \dots, m\}$ na permutovanou množinu $\{\sigma(1), \dots, \sigma(m)\}$ a necht' P_σ je matice, která vznikne z jednotkové matice I_n stejnou permutací jejích řádků (řádek $\sigma(i)$ se přesune na i -tou pozici), tj. $P_\sigma := [\delta_{\sigma(i),j}]$. Pak $A = [\mathbf{r}_1; \dots; \mathbf{r}_m] \Rightarrow P_\sigma \cdot A = [\mathbf{r}_{\sigma(1)}; \dots; \mathbf{r}_{\sigma(m)}]$ a podobně $A = [\mathbf{s}_1, \dots, \mathbf{s}_m] \Rightarrow A \cdot P_\sigma^T = [\mathbf{s}_{\sigma(1)}, \dots, \mathbf{s}_{\sigma(m)}]$. Tedy permutace řádků (sloupců) nějaké matice dosáhneme jejím vynásobením zleva (zprava) maticí, která vznikne z jednotkové matice provedením stejné permutace s jejími řádky (sloupci). Je-li $A = D = \text{diag}(d_1, \dots, d_m)$ diagonální, pak složení téže řádkové a sloupcové permutace zřejmě stejným způsobem permutuje diagonálu v D : $P_\sigma D P_\sigma^T = \text{diag}(d_{\sigma(1)}, \dots, d_{\sigma(m)})$.
- (12) Maticový součin dvou trojúhelníkových (diagonálních) matic:
Výsledkem maticového součinu dvou dolních (horních) trojúhelníkových matic je opět dolní (horní) trojúhelníková matice. Na diagonále jsou přitom součiny odpovídajících diagonálních prvků. Analogicky pro diagonální matice.

Důkaz. S výjimkou (7) jsou všechny vlastnosti bezprostředním důsledkem definic příslušných operací. \square

Označení .

V konečně rozměrných vektorových prostorech lze báze vždy považovat za množiny lineárně uspořádané svými indexy. Vektory souřadnicového vyjádření operátoru $T : V_1 \rightarrow V_2$ z definice 3.35 ($\dim V_1 = n$, $\dim V_2 = m$, E_1 báze ve V_1 , E_2 báze ve V_2) pak rovněž můžeme uspořádat jako sloupce v matici, tj. $[T]_{E_1, E_2} =: [[Te_1]_{E_2}, \dots, [Te_n]_{E_2}]$ je pak maticí rozměru $m \times n$ nazývanou **maticovou reprezentací operátoru T** .

Nadále ve všech uvažovaných vektorových prostorech předpokládáme souřadnicové vyjádření v pevně zvolených a lineárně uspořádaných bázích, zejména pak v $(\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jimi budou přirozené báze \mathcal{E} , pokud nebude řečeno jinak. V souladu s definicemi 3.31 a 3.35 tedy budou vynechávány indexy jak ve vyjádření vektorů tak i operátorů: píšeme stručně $[\mathbf{x}]$ a $[T] = [[Te_1], \dots, [Te_n]]$.

VĚTA 4.15. *Každá matice $T \in \mathcal{M}_{m,n}$ určuje předpisem $\mathbf{x} \mapsto T \cdot \mathbf{x}$ ($\mathbf{x} \in \mathbb{F}^n$) tzv. **maticový lineární operátor** $T : (\mathbb{F}^n, \mathcal{L}_{\mathbb{F}}) \rightarrow (\mathbb{F}^m, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$. Přitom platí:*

- (1) *Je-li $M =: [\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_k]$ systém vektorů z \mathbb{F}^n uspořádaný do sloupců matice, pak jeho obraz v operátoru T je matice*

$$T(M) = [T \cdot \mathbf{x}_1, \dots, T \cdot \mathbf{x}_k] \stackrel{4.13a)}{=} T \cdot M.$$

- (2) $[T] = [[T\epsilon_1], \dots, [T\epsilon_n]] = T$.

- (3) $\mathcal{R}(T) := \mathcal{R}(T) = \mathcal{L}(s_1, \dots, s_n)$ a $\mathcal{R}(T^T) = \mathcal{L}(r_1, \dots, r_m)$, kde r_i jsou řádky a s_j sloupce matice T .

- (4) *Součinu dvou matic odpovídá složení příslušných maticových operátorů.*

- (5) *Identická matice určuje identický operátor.*

Jestliže $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$, pak navíc platí:

- (6) *Každá hermitovskey transponovaná matice T^* určuje operátor adjungovaný k operátoru určenému maticí T , přičemž $\mathcal{R}(T^*) = \mathcal{L}(\bar{r}_1, \dots, \bar{r}_m)$. V případě reálné matice T hraje tutéž roli transponovaná matice T^T .*

matice \mathbf{T} je hermitovscky symetrická. V případě reálné matice \mathbf{T} hraje tutéž roli symetrická matice.

- (8) Matice \mathbf{T} určuje unitárně izomorfní vnoření právě když její sloupce tvoří ortonormální množinu. Je-li \mathbf{T} v takovém případě navíc čtvercová, pak určuje unitární operátor a nazývá se proto **unitární maticí** (resp. **ortogonální maticí** v případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{R}$).

DŮKAZ. K důkazu linearity stačí ověřit vlastnosti (1) a (2) z věty 3.27:

$\mathbf{T} \cdot (\mathbf{x} + \mathbf{y}) = \mathbf{T} \cdot \mathbf{x} + \mathbf{T} \cdot \mathbf{y}$ je důsledkem distributivity 4.14(2).

$\mathbf{T} \cdot (\alpha \mathbf{x}) = \alpha \mathbf{T} \cdot \mathbf{x}$ plyne přímo z definice 4.13 maticového násobení:

$$\sum_{k=1}^n T(i, k) \alpha x_k = \alpha \sum_{k=1}^n T(i, k) x_k.$$

- (1) je opět přímým důsledkem maticového násobení dle 4.13a): totiž j -tý sloupec $T(\mathbf{M})$ je lineární kombinací sloupců \mathbf{T} pomocí j -tého sloupce $M(:, j) = \mathbf{x}_j$, což je totéž jako $\mathbf{T} \cdot \mathbf{x}_j$.

- (2) $[T] = [[T\boldsymbol{\varepsilon}_1], \dots, [T\boldsymbol{\varepsilon}_n]] \stackrel{4.4}{=} [T\boldsymbol{\varepsilon}_1, \dots, T\boldsymbol{\varepsilon}_n] \stackrel{(1)}{=} \mathbf{T} \cdot \mathbf{I}_n \stackrel{4.14(5)}{=} \mathbf{T}$.

- (3) Podle 4.13a) je $\mathbf{T} \cdot \mathbf{x}$ lineární kombinací sloupců \mathbf{T} pomocí koeficientů vektoru $\mathbf{x} \in \mathbb{F}^n$. Pak $\mathcal{R}(\mathbf{T}) = \{\mathbf{T} \cdot \mathbf{x} \mid \mathbf{x} \in \mathbb{F}\} \stackrel{3.12(2)}{=} \mathcal{L}(\mathbf{s}_1, \dots, \mathbf{s}_n)$. Podobně pro $\mathcal{R}(\mathbf{T}^T)$ a $\mathcal{R}(\mathbf{T}^*)$ v (6).

- (4) je přímým důsledkem asociativity maticového násobení:

$$(\mathbf{U} \cdot \mathbf{T}) \cdot \mathbf{x} \stackrel{4.14(1)}{=} \mathbf{U} \cdot (\mathbf{T} \cdot \mathbf{x}).$$

- (5) dle 4.14(5) platí $\mathbf{I}_n \cdot \mathbf{x} = \mathbf{x}$ pro každé $\mathbf{x} \in \mathbb{F}^n$.

- (6) $\langle \mathbf{T} \cdot \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \stackrel{4.14(9)}{=} \mathbf{y}^* \cdot (\mathbf{T} \cdot \mathbf{x}) \stackrel{4.14(1)}{=} (\mathbf{y}^* \cdot \mathbf{T}) \cdot \mathbf{x} \stackrel{4.11(4)}{=} (\mathbf{y}^* \cdot \mathbf{T}^{**}) \cdot \mathbf{x} =$

$$\stackrel{4.14(6)}{=} (\mathbf{T}^* \cdot \mathbf{y})^* \cdot \mathbf{x} \stackrel{4.14(9)}{=} \langle \mathbf{x}, \mathbf{T}^* \cdot \mathbf{y} \rangle.$$

Je-li \mathbf{T} reálná, pak $\mathbf{T}^* = \mathbf{T}^T$ dle 4.11(5).

- (7) \mathbf{T} určuje samoadjungovaný operátor $\stackrel{(6)}{\Leftrightarrow} \mathbf{T} = \mathbf{T}^* \stackrel{4.11(6)}{\Leftrightarrow} \mathbf{T}$ je hermitovscky symetrická.

- (8) • Nechť sloupce \mathbf{T} jsou ortonormální. Podle (2) jsou obrazem ONB \mathcal{E} a jelikož generují podprostor $\mathcal{R}(\mathbf{T})$ v \mathbb{F}^m , tak matice

- Necht' naopak matice T určuje unitárně izomorfní vnoření. Pak její sloupce musí být jakožto obraz ONB \mathcal{E} také ortonormální dle 3.91(2').
- Je-li T čtvercová, pak počet jejích sloupců je roven jejich délce m , která je dimenzí celého prostoru \mathbb{F}^m . Sloupce pak tvoří jeho bázi dle 3.24(4)(ii). T tedy určuje unitární operátor opět dle 3.89.

□

Poznámka 4.16. Podle věty 4.15 není tedy nadále třeba rozlišovat mezi maticí T , příslušným lineárním operátorem T a jeho maticovou reprezentací $[T]$ v přirozené bázi. Poznamenejme však, že týž operátor může mít v jiné než přirozené bázi jinou maticovou reprezentaci. Naopak táž matice může v různých bázích reprezentovat různé operátory. Jak je ukázáno ve větě B.1 z přílohy B, mohou v tomto smyslu matice dokonce reprezentovat i lineární operátory mezi libovolnými abstraktními vektorovými prostory konečné dimenze.

DEFINICE 4.17 (HODNOST MATICE).

Sloupcovou (řádkovou) hodnotí matice $A \in \mathcal{M}_{m,n}$, nazýváme dimenzi vektorového podprostoru $\mathcal{R}(A)$ v \mathbb{F}^m ($\mathcal{R}(A^T)$ v \mathbb{F}^n), což je dle 4.15(3) právě podprostor generovaný sloupci (řádky) matice A . Podle níže dokázané věty 4.23 je sloupcová i řádková hodnota stejná, nazývá se **hodnotí matice** A a značí se $r(A)$. Matice A se nazývá **maticí sloupcově (řádkově) plné hodnoti**, jestliže $r(A) = n$ ($r(A) = m$).

Matice A se nazývá **regulární**¹⁵, je-li současně řádkově i sloupcově plné hodnoti. Čtvercová matice, která není regulární se nazývá **singulární**.

¹⁵Regulární matice musí být čtvercová, neboť počet lineárně nezávislých sloupců n nemůže přesáhnout dimenzi prostoru \mathbb{F}^m , tj. musí platit $n \leq m$. Analogicky z lineární nezávislosti řádků dostáváme $m \leq n$.

sloupcová (řádková) hodnost matice počet prvků libovolné báze (neboli maximální lineárně nezávislé podmnožiny) vybrané z generující množiny všech jejích sloupců (řádků). Zejména tedy:

- a) Matice je sloupcově (řádkově) plně hodnosti právě když všechny její sloupce (řádky) jsou lineárně nezávislé.
- b) Matice je regulární právě když je čtvercová a má lineárně nezávislé všechny řádky i sloupce¹⁵.

V dalším se zaměříme na důkaz tvrzení o shodnosti sloupcové a řádkové hodnosti matice. Zde budou klíčovou roli hrát takové transformace dané matice, které zachovají beze změny její sloupcovou i řádkovou hodnost. Dále budeme psát $A \sim B$, pokud matice A a B mají shodné sloupcové i řádkové hodnosti. Takto zavedená relace je zřejmě ekvivalencí na množině všech matic nad tímž skalárním polem \mathbb{F} .

VĚTA 4.19.

- (1) Každá regulární matice má stejnou sloupcovou a řádkovou hodnost.
- (2) A je regulární právě když A^T je regulární.
- (3) Nechť $A([i_1, \dots, i_r], [j_1, \dots, j_r])$ je regulární submatice řádu r matice A typu m/n . Pak sloupce $A(:, j_1), \dots, A(:, j_r)$ i řádky $A(i_1, :), \dots, A(i_r, :)$ jsou lineárně nezávislé.
- (4) Jednotková matice je regulární.

DŮKAZ.

- (1) Dle 4.18b) má regulární matice stejný počet řádků (=řádková hodnost) i sloupců (=sloupcová hodnost).
- (2) Tvrzení je opět důsledkem 4.18b), neboť A^T vznikne z A záměnou řádků za sloupce a naopak.
- (3) $\sum_{k=1}^r \alpha_k A(:, j_k) = \mathbf{0}_{m,1} \Rightarrow \sum_{k=1}^r \alpha_k A([i_1, \dots, i_r], j_k) = \mathbf{0}_{r,1} \Rightarrow \alpha_1 = 0, \dots, \alpha_r = 0$ dle 4.18b). Nezávislost řádků se dokáže podobně.
- (4) Řádky i sloupce jednotkové matice jsou prvky přirozené báze a tudíž jsou lineárně nezávislé.

VĚTA 4.20.

- (1) *Matice \mathbf{A} je sloupcově plné hodnosti právě když příslušný maticový operátor je izomorfní vnoření.*
- (2) *Matice \mathbf{A} je řádkově plné hodnosti právě když příslušný maticový operátor je surjektivní.*
- (3) *Matice \mathbf{A} je regulární právě když příslušný maticový operátor je izomorfismus.*

DŮKAZ.

- (1) Matice \mathbf{A} typu m/n je sloupcově plné hodnosti $\stackrel{4.18a)}{\Leftrightarrow}$ její sloupce jsou lineárně nezávislé $\stackrel{4.13a)}{\Leftrightarrow} [\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{0} \Rightarrow \mathbf{x} = \mathbf{0}] \Leftrightarrow \mathcal{N}(\mathbf{A}) = \{\mathbf{0}\} \stackrel{3.30(1)}{\Leftrightarrow} \mathbf{A}$ určuje izomorfní vnoření.
- (2) Ukážeme ekvivalenci negovaných výroků (viz 1.1(6)): Matice \mathbf{A} typu m/n není řádkově plné hodnosti $\Leftrightarrow \mathbf{A}^T$ nemá lineárně nezávislé sloupce $\Leftrightarrow \mathbf{A}^*$ nemá lineárně nezávislé sloupce (srov. důkaz 4.23) \Leftrightarrow matice \mathbf{A}^* typu n/m není sloupcově plné hodnosti $\stackrel{(1)}{\Leftrightarrow}$ maticový operátor příslušný k \mathbf{A}^* není izomorfní vnoření $\stackrel{3.30(1)}{\Leftrightarrow} \exists \mathbf{0} \neq \mathbf{y} \in \mathbb{F}^m : \mathbf{A}^*\mathbf{y} = \mathbf{0} \stackrel{3.58(S4)}{\Leftrightarrow} \exists \mathbf{0} \neq \mathbf{y} \in \mathbb{F}^m : \langle \mathbf{A}^*\mathbf{y}, \mathbf{A}^*\mathbf{y} \rangle = 0 \Leftrightarrow \exists \mathbf{0} \neq \mathbf{y} \in \mathbb{F}^m : \langle \mathbf{A}\mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle \stackrel{3.82,4.15(6)}{=} \langle \mathbf{x}, \mathbf{A}^*\mathbf{y} \rangle = 0 \forall \mathbf{x} \in \mathbb{F}^n \Leftrightarrow \exists \mathbf{0} \neq \mathbf{y} \in \mathcal{R}(\mathbf{A})^\perp \Leftrightarrow \exists \mathbf{z} \in \mathbb{R}^m - \mathcal{R}(\mathbf{A}) : \mathbf{z} = P_{\mathcal{R}(\mathbf{A})}\mathbf{z} + \mathbf{y}$ (bez újmy na obecnosti lze za \mathbf{z} zvolit rovnou $\mathbf{0} \neq \mathbf{y} \in \mathcal{R}(\mathbf{A})^\perp$) \Leftrightarrow maticový operátor příslušný k \mathbf{A} není surjektivní.
- (3) Matice \mathbf{A} je regulární $\stackrel{4.17)}{\Leftrightarrow}$ je současně sloupcově i řádkově plné hodnosti $\stackrel{(1),(2)}{\Leftrightarrow} \mathbf{A}$ určuje surjektivní izomorfní vnoření $\Leftrightarrow \mathbf{A}$ určuje izomorfismus.

□

Sloupcová ani řádková hodnota matice se nemění při jejím násobení zleva (zprava) maticí sloupcově (řádkově) plné hodnosti.

DŮKAZ. Nechť $\mathbf{R} \in \mathcal{M}_{p,m}$ je matice sloupcově plné hodnosti m a \mathbf{A} nějaká matice typu m/n . Pak

- a) $\mathcal{R}(\mathbf{R}\mathbf{A}) = \{\mathbf{R}\cdot(\mathbf{A}\cdot\mathbf{x}) \mid \mathbf{x} \in \mathbb{F}^n\} = \{\mathbf{R}\cdot\mathbf{y} \mid \mathbf{y} \in \mathcal{R}(\mathbf{A})\} \stackrel{4.20(1)}{\Rightarrow}$
 $\mathcal{R}(\mathbf{R}\mathbf{A})$ je izomorfním obrazem podprostoru $\mathcal{R}(\mathbf{A}) \stackrel{3.33}{\Rightarrow}$
 $\dim \mathcal{R}(\mathbf{R}\mathbf{A}) = \dim \mathcal{R}(\mathbf{A}) \Rightarrow$ matice $\mathbf{R}\mathbf{A}$ a \mathbf{A} mají stejnou sloupcovou hodnost.
- b) \mathbf{R}^T je řádkově plné hodnosti $\stackrel{4.20(2)}{\Rightarrow} \mathbf{R}^T$ je surjekce \Rightarrow
 $\mathcal{R}((\mathbf{R}\mathbf{A})^T) \stackrel{4.14(6)}{=} \mathcal{R}(\mathbf{A}^T \cdot \mathbf{R}^T) = \{\mathbf{A}^T \cdot (\mathbf{R}^T \cdot \mathbf{x}) \mid \mathbf{x} \in \mathbb{F}^p\} =$
 $\{\mathbf{A}^T \cdot \mathbf{y} \mid \mathbf{y} \in \mathcal{R}(\mathbf{R}^T) = \mathbb{F}^m\} = \mathcal{R}(\mathbf{A}^T) \Rightarrow \dim \mathcal{R}((\mathbf{R}\mathbf{A})^T) =$
 $\dim \mathcal{R}(\mathbf{A}^T) \stackrel{4.17}{\Rightarrow}$ matice $\mathbf{R}\mathbf{A}$ a \mathbf{A} mají stejnou řádkovou hodnost.

Násobení zprava maticí řádkově plné hodnosti lze transpozicí převést na násobení zleva maticí sloupcově plné hodnosti: $(\mathbf{A}\mathbf{R})^T = \mathbf{R}^T \cdot \mathbf{A}^T$. Dle předcházející části mají $(\mathbf{A}\mathbf{R})^T$ a \mathbf{A}^T stejnou řádkovou i sloupcovou hodnost a tedy totéž musí platit i pro $\mathbf{A}\mathbf{R}$ a \mathbf{A} . \square

VĚTA 4.22 (Skeletní rozklad matice).

Nechť \mathbf{A} je nenulová matice typu m/n sloupcově hodnosti r , pak existuje matice sloupcově plné hodnosti \mathbf{B} typu m/r a matice řádkově plné hodnosti \mathbf{C} typu r/n tak, že $\mathbf{A} = \mathbf{B}\mathbf{C}$. Přitom \mathbf{C} má stejnou řádkovou i sloupcovou hodnost r a platí $\mathcal{R}(\mathbf{A}) = \mathcal{R}(\mathbf{B})$, $\mathcal{R}(\mathbf{A}^T) = \mathcal{R}(\mathbf{C}^T)$ a $\mathcal{N}(\mathbf{A}) = \mathcal{N}(\mathbf{C})$. Přitom \mathbf{C} lze zvolit tak, aby \mathbf{I}_r byla její submaticí.

DŮKAZ. Položme $\mathbf{B} := \mathbf{A}(:, [j_1, \dots, j_r])$ rovno submatici v \mathbf{A} sestávající z vhodně vybraných sloupců tvořících bázi v $\mathcal{R}(\mathbf{A})$. Takový výběr je vždy možný dle 3.20. Tyto sloupce jsou lineárně nezávislé, takže \mathbf{B} je dle 4.18a) sloupcově plné hodnosti a přitom $\mathcal{R}(\mathbf{A}) = \mathcal{R}(\mathbf{B})$. Každý sloupec matice \mathbf{A} patří do $\mathcal{R}(\mathbf{A})$, takže musí být nějakou lineární kombinací bázevých sloupců z \mathbf{B} . Nechť \mathbf{C} je matice, jejíž j -tý

v bázi B . Na základě 4.13a) tedy můžeme psát $A = B.C$. Vektorem souřadnic k -tého bazového sloupce $A(:, j_k)$ je ε_k ($k = 1, \dots, r$), což znamená, že jednotková matice $I_r = C(:, [j_1, \dots, j_r])$ je submatricí matice C . Jelikož I_r je dle 4.19(4) regulární, jsou podle 4.19(3) lineárně nezávislé jak všechny řádky matice C (tj. C je řádkově plné hodnosti), tak i sloupce $C(:, j_1), \dots, C(:, j_r)$. Ty dokonce tvoří bázi v $\mathcal{R}(C) = \mathbb{F}^r$, neboť $\dim \mathbb{F}^r = r$ (viz 3.24(4)(ii)). Tedy r je nejen řádková, ale i sloupcová hodnost matice C .

V části b) důkazu lemmatu 4.21 jsme ukázali $\mathcal{R}(A^T) = \mathcal{R}((B.C)^T) = \mathcal{R}(C^T)$. Platí také $\mathcal{N}(A) = \mathcal{N}(C)$: B určuje dle 4.20(1) izomorfní vnoření, takže $\mathcal{N}(B) \stackrel{3.30(1)}{=} \{0\}$ a platí $x \in \mathcal{N}(A) \Leftrightarrow 0 = A.x = B.(C.x) \Leftrightarrow C.x \in \mathcal{N}(B) = \{0\} \Leftrightarrow 0 = C.x \Leftrightarrow x \in \mathcal{N}(C)$. \square

VĚTA 4.23 (Tvrzení o shodě řádkové a sloupcové hodnosti).

Každá matice A má stejnou řádkovou i sloupcovou hodnost, neboli $\dim \mathcal{R}(A) = \dim \mathcal{R}(A^T)$. Zejména platí $r(A) = r(A^T)$. V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ platí také $r(A) = r(A^)$.*

DŮKAZ.

Nechť $A = B.C$ je skeletní rozklad matice A . Pak $A \sim C$ dle 4.21. Tedy matice A má stejnou řádkovou i sloupcovou hodnost jako C . Ta má však obě hodnosti stejné, takže totéž musí platit pro A .

V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ rovnost $h := r(A) = r(A^*)$ plyne z 3.88(5)(iv). Dá se ale dokázat i přímo jako důsledek faktu, že operace komplexního sdružení zachovává lineární nezávislost: totiž značí-li r_i například řádky matice A pak \bar{r}_i jsou sloupce matice A^* . Přitom $\sum_{j=1}^k \alpha_j r_{i_j} = 0 = \bar{0} = \sum_{j=1}^k \bar{\alpha}_j \bar{r}_{i_j}$, kde $\alpha_j = 0 \Leftrightarrow \bar{\alpha}_j = 0$. V důsledku toho je r_{i_1}, \dots, r_{i_h} maximální lineárně nezávislá mezi všemi řádky A právě když $\bar{r}_{i_1}, \dots, \bar{r}_{i_h}$ je maximální lineárně nezávislá mezi všemi komplexně sdruženými řádky matice A , tj. mezi všemi sloupci matice A^* . \square

- (1) *Hodnot matice se nemění při jejím násobení zleva (zprava) maticí sloupcově (řádkově) plné hodnoti.*
- (2) *Součin dvou matic sloupcově (řádkově) plné hodnoti je opět matice sloupcově (řádkově) plné hodnoti.*
- (3) *Hodnot matice se nemění při jejím násobení zleva nebo zprava regulární maticí.*
- (4) *Součin regulárních matic je regulární matice.*
- (5) *Hodnot matice se nemění permutací jejích sloupců nebo řádků.*
- (6) *Hodnot matice se nemění vymečáním sloupce (řádku), který je lineární kombinací ostatních sloupců (řádků).*
- (7) *Hodnot matice se nemění vynásobením některého sloupce nebo řádku nenulovým skalárem.*
- (8) *Hodnot matice se nemění přičtením skalárního násobku některých sloupců (řádků) k jinému sloupci (řádku).*
- (9) *Hodnot matice se nemění vymečáním nulových sloupců nebo řádků.*

DŮKAZ. Vzhledem k 4.23 všechny úvahy prováděné dále se sloupci platí i pro řádky a naopak. Tvrzení (1) již bylo dokázáno v lemmatu 4.21. Tvrzení (2) je speciálním případem (1) stejně jako (3), neboť regulární matice má plnou sloupcovou i řádkovou hodnot. Podobně (4) je důsledkem (3). Tvrzení (2) a (4) lze jinou úvahou odvodit také z věty 4.20: totiž součinu matic sloupcově (řádkově) plné hodnoti, resp. regulárních, odpovídá dle 4.15(4) složení dvou izomorfních vnoření (surjektivních lineárních zobrazení), resp. izomorfizmů, což je opět lineární zobrazení téhož typu.

Tvrzení (5) je zřejmé, neboť prostor generovaný řádky nebo sloupci (a tedy ani jeho dimenze) nezávisí na uspořádání množiny generátorů. Tvrzení (6)–(8) jsou elementární úpravy z věty 3.14, které rovněž nemění generovaný podprostor a tedy ani jeho dimenzi. Tvrzení (9) je speciálním případem (6), neboť každý nulový sloupec či řádek lze považovat za nulovou lineární kombinaci ostatních sloupců (řádků).

□

*Čtvercová matice A řádu n je regulární právě když existují čtvercové matice A_1, A_2 řádu n takové, že $A_1 \cdot A = A \cdot A_2 = I_n$. V takovém případě $A_1 = A_2 =: A^{-1}$ je jediná, je regulární a určuje maticový operátor inverzní k operátoru určenému maticí A . Matici A^{-1} nazýváme **maticí inverzní k A** [v MATLABu: `inv(A)`].*

DŮKAZ. A je regulární $\stackrel{4.20(3)}{\Leftrightarrow} A$ určuje izomorfismus.

• Jestliže A určuje izomorfismus, nechť A^{-1} je maticová reprezentace inverzního operátoru. Pak $A^{-1} \cdot A = A \cdot A^{-1} = I_n$ dle 4.15(4)(5).

• Nechť platí $A_1 \cdot A = A \cdot A_2 = I_n$. Protože identický operátor I_n je prosté a surjektivní zobrazení, platí: $A \cdot x = A \cdot y \Rightarrow A_1 \cdot A \cdot x = A_1 \cdot A \cdot y \Rightarrow I_n \cdot x = I_n \cdot y \Rightarrow x = y \Rightarrow A$ je prosté.

Podobně pro každé y máme $y = I_n \cdot y = A \cdot A_2 \cdot y \in \mathcal{R}(A) \Rightarrow A$ je také surjektivní. Celkem A je tedy izomorfismus. Přitom $A_2 = I_n \cdot A_2 = A_1 \cdot A \cdot A_2 = A_1 \cdot I_n = A_1$. Po záměně role A a A^{-1} vidíme, že A^{-1} je rovněž regulární a určuje izomorfismus inverzní k izomorfismu určenému maticí A . \square

VĚTA 4.26. *Každá permutační matice P_σ je regulární a v případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ je dokonce unitární.*

DŮKAZ. P_σ řádu n je regulární na základě věty 4.24(5), neboť je dle 4.14(11) permutací řádků jednotkové matice I_n , která je regulární dle 4.19(4). V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ unitárnost matice P_σ pak plyne z 3.90(3):

$\langle P_\sigma \cdot x, P_\sigma \cdot y \rangle \stackrel{4.14(9)}{=} \sum_{i=1}^n x_{\sigma(i)} \bar{y}_{\sigma(i)} = \sum_{i=1}^n x_i \bar{y}_i \stackrel{4.14(9)}{=} \langle x, y \rangle$, neboť sečítání je komutativní a nezávisí tedy na permutaci sčítanců. \square

VĚTA 4.27. *Čtvercová trojúhelníková (diagonální) matice je regulární právě když všechny její prvky na hlavní diagonále jsou nenulové.*

Důkaz. Vzhledem k 4.19(2) a 4.11(8) stačí tvrzení ověřit například pro horní trojúhelníkovou maticí A řádu n .

• Nechť $a_{ii} \neq 0$ pro každé $i = 1, \dots, n$. Dle 4.18b) a 4.23 stačí ukázat například jen lineární nezávislost řádků. Z rovnosti $[0, \dots, 0] =$

$$0 = \alpha_1 a_{11}, 0 = \alpha_1 a_{12} + \alpha_2 a_{22}, \dots, 0 = \sum_k^{n-1} \alpha_k a_{kn} + \alpha_n a_{nn}.$$

Z 1. rovnice $a_{11} \neq 0 \Rightarrow \alpha_1 = 0$, po dosazení do 2. rovnice analogicky $a_{22} \neq 0 \Rightarrow \alpha_2 = 0$, atd. až z poslední rovnice $a_{nn} \neq 0 \Rightarrow \alpha_n = 0$.

• Předpokládejme, že $a_{ii} = 0$ pro nějaké i . Vezměme nejmenší takové i . Je-li $i = 1$, pak 1. sloupec je nulový a \mathbf{A} tedy není regulární. Je-li $i > 1$, pak $A([1, \dots, i-1], [1, \dots, i-1])$ je horní trojúhelníková submatice řádu $i-1$ s nenulovou diagonálou a tudíž regulární dle předchozí části. Dle 4.19(3) jsou nezávislé celé sloupce $A(:, 1), \dots, A(:, i-1)$ a protože $A([i, \dots, n], [1, \dots, i])$ je nulová submatice v důsledku $a_{ii} = 0$, je sloupec $A(:, i)$ lineární kombinací prvních $i-1$ sloupců, tj. sloupce \mathbf{A} jsou závislé a \mathbf{A} opět nemůže být regulární.

Diagonální matice je speciálním případem trojúhelníkové matice. \square

DŮSLEDEK 4.28 (Vlastnosti inverzních matic).

Nechť \mathbf{A}, \mathbf{B} jsou dvě čtvercové matice řádu n . Pak

- (1) \mathbf{A} je regulární právě když \mathbf{A}^T je regulární. V takovém případě platí $(\mathbf{A}^T)^{-1} = (\mathbf{A}^{-1})^T$.
- (1') V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ je obdobně \mathbf{A} regulární právě když \mathbf{A}^* je regulární. V takovém případě platí $(\mathbf{A}^*)^{-1} = (\mathbf{A}^{-1})^*$.
- (2) \mathbf{A}, \mathbf{B} regulární $\Rightarrow (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})^{-1} = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{A}^{-1}$.
- (3) Je-li \mathbf{P}_σ permutační matice určená permutací σ dle 4.14(11), pak $\mathbf{P}_{\sigma^{-1}} = \mathbf{P}_\sigma^{-1} = \mathbf{P}_\sigma^T$.
- (4) Je-li $\mathbf{A} =: [a_{ij}]$ regulární dolní (horní) trojúhelníková matice řádu n , pak \mathbf{A}^{-1} je rovněž dolní (horní) trojúhelníková matice s prvky $a_{11}^{-1}, \dots, a_{nn}^{-1}$ na hlavní diagonále. Je-li \mathbf{A} dokonce diagonální, pak \mathbf{A}^{-1} je rovněž diagonální.

Důkaz.

- (1) \mathbf{A}^T regulární $\stackrel{4.19(2)}{\Leftrightarrow} \mathbf{A}$ je regulární $\stackrel{4.25}{\Leftrightarrow} \mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{A} = \mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{I}_n \stackrel{4.14(6)}{\Leftrightarrow} \mathbf{A}^T \cdot (\mathbf{A}^{-1})^T = (\mathbf{A}^{-1})^T \cdot \mathbf{A}^T = \mathbf{I}_n^T \stackrel{4.11(7)}{=} \mathbf{I}_n \stackrel{4.25}{\Leftrightarrow} (\mathbf{A}^T)^{-1} = (\mathbf{A}^{-1})^T$.

přímo z 3.88(5)(vi).

- (2) Plyne z toho, že inverzní zobrazení se skládají v opačném pořadí. Jiné odvození se opět může opírat o větu 4.25:

$$\mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{B} = \mathbf{I}_n \text{ a analogicky}$$

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{I}_n.$$

- (3) Dle 4.14(11): $\mathbf{P}_\sigma = [\delta_{\sigma(i),j}] \Rightarrow \mathbf{P}_\sigma^T = [\delta_{j,\sigma(i)}] = [\delta_{\sigma^{-1}(j),i}]$, neboť $j = \sigma(i)$ právě když $\sigma^{-1}(j) = \sigma^{-1}(\sigma(i)) = i$. Matice \mathbf{P}_σ^T tedy reprezentuje operátor inverzní permutace σ^{-1} , tj. $\mathbf{P}_{\sigma^{-1}} = \mathbf{P}_\sigma^T$. Vezmeme-li v 4.14(11) za diagonální matici jednotkovou matici $\mathbf{D} = \mathbf{I}_n$, pak \mathbf{D} se nezmění při permutaci samých jedniček na diagonále. Platí tedy $\mathbf{P}_\sigma \cdot \mathbf{P}_\sigma^T = \mathbf{P}_\sigma \cdot \mathbf{I}_n \cdot \mathbf{P}_\sigma^T = \mathbf{I}_n$ a po záměně σ za σ^{-1} si matice \mathbf{P} a \mathbf{P}^T rovněž zamění role, takže také platí $\mathbf{P}_\sigma^T \cdot \mathbf{P}_\sigma = \mathbf{I}_n$ a $\mathbf{P}_\sigma^{-1} \stackrel{4.25}{=} \mathbf{P}_\sigma^T$.

- (4) Necht' $\mathbf{A} =: [a_{ij}]$ je například dolní trojúhelníková regulární matice řádu n . Dle 4.27 jsou $a_{ii} \neq 0$ pro $i = 1, \dots, n$. Podle 4.25 musí pro matici $\mathbf{X} =: [x_{j,k}]$ inverzní k \mathbf{A} platit $\mathbf{I}_n = \mathbf{A} \cdot \mathbf{X}$. Srovnáváním naddiagonálních prvků v i -tém řádku a k -tém sloupci na levé a pravé straně této rovnice dostáváme postupně pro $i = 1, \dots, n$ a $k \geq i$:

$$\delta_{1k} = \sum_{j=1}^n a_{1j}x_{jk} = a_{11}x_{1k} \Rightarrow 1 = a_{11}x_{11} \text{ a } 0 = a_{11}x_{1k} \text{ pro}$$

$$k > 1 \Rightarrow x_{11} = a_{11}^{-1} \text{ a } x_{1k} = 0 \text{ pro } k > 1. \text{ Analogicky pro}$$

$$i = 2: \delta_{2k} = \sum_{j=1}^n a_{2j}x_{jk} = a_{21}x_{1k} + a_{22}x_{2k} = a_{22}x_{2k} \Rightarrow$$

$$x_{22} = a_{22}^{-1} \text{ a } x_{2k} = 0 \text{ pro } k > 2, \text{ atd.}$$

Případ horní trojúhelníkové matice převedeme na předchozí situaci transpozicí užitím 4.11(8) a 4.14(6): Podle 4.25 musí také platit $\mathbf{I}_n = \mathbf{X} \cdot \mathbf{A}$, odtud $\mathbf{I}_n = \mathbf{I}_n^T = (\mathbf{X} \cdot \mathbf{A})^T = \mathbf{A}^T \cdot \mathbf{X}^T$, kde \mathbf{A}^T je dolní trojúhelníková, takže dle předchozí části je také \mathbf{X}^T dolní trojúhelníková a tedy \mathbf{X} horní trojúhelníková. Diagonálové prvky se transpozicí také nemění.

Matice \mathbf{A} je diagonální právě když je současně horní i dolní trojúhelníková, takže její inverze musí také mít obě vlastnosti, tj. musí být diagonální.

VĚTA 4.29 (Zjišťování hodnosti).

Nechť A je matice typu m/n a B typu n/p . Pak platí:

- (1) $r(A) \leq \min(m, n)$.
- (2) $r(A \cdot B) \leq \min(r(A), r(B))$. Je-li A sloupcově plné hodnosti, resp. B řádkově plné hodnosti, pak nastane rovnost a $r(A \cdot B) = r(B)$, resp. $r(A \cdot B) = r(A)$.
- (3) Hodnost nenulové matice A je rovna největšímu řádu nějaké její regulární submatice.
- (4) $r(A) = n - \dim \mathcal{N}(A)$.
- (5) V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ platí $r(A \cdot A^*) = r(A^* \cdot A) = r(A) = r(A^*)$ a speciálně je-li A sloupcově, resp. řádkově plné hodnosti, pak $A^* \cdot A$, resp. $A \cdot A^*$ je regulární.
- (5') V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{R}$ platí $r(A \cdot A^T) = r(A^T \cdot A) = r(A) = r(A^T)$ a speciálně je-li A sloupcově, resp. řádkově plné hodnosti, pak $A^T \cdot A$, resp. $A \cdot A^T$ je regulární.

Důkaz.

- (1) Hodnost matice odpovídá maximálnímu počtu lineárně nezávislých sloupců (řádků) matice a nemůže proto přesáhnout dimenzi prostoru, do něhož náleží, tj. musí platit $r(A) \leq m$ a současně $r(A) \leq n$.
- (2) $\mathcal{R}(A \cdot B) \subseteq \mathcal{R}(A) \stackrel{3.24(3)}{\Rightarrow} \dim \mathcal{R}(A \cdot B) \leq \dim \mathcal{R}(A) \stackrel{4.17}{\Rightarrow} r(A \cdot B) \leq r(A)$. Užitím této nerovnosti na transpozici součinu dostaneme i druhou nerovnost: $r(A \cdot B) \stackrel{4.23}{=} r((A \cdot B)^T) = r(B^T \cdot A^T) \leq r(B^T) \stackrel{4.23}{=} r(B)$.
Je-li B řádkově plné hodnosti, pak $r(A \cdot B) \stackrel{4.24(1)}{=} r(A) = \min(r(A), r(B))$, neboť dle (1) je $r(A) \leq \min(m, n) \leq n = r(B)$. Analogicky pro A sloupcově plné hodnosti: $r(A \cdot B) \stackrel{4.24(1)}{=} r(B) = \min(r(A), r(B))$, neboť dle (1) máme $r(B) \leq \min(n, p) \leq n = r(A)$.

čující regulární submatice $[a_{ij}]$ řádu 1. Označíme-li r největší řád nějaké regulární submatice, pak tedy $r \geq 1$ a dle 4.19(3) lze v matici vybrat r nezávislých řádků (resp. sloupců), které lze doplnit na bázi o $h := r(\mathbf{A})$ prvcích. Platí tedy $h \geq r$. Naopak z matice \mathbf{A} hodnosti h lze vybrat submatici \mathbf{B} o h lineárně nezávislých sloupcích (sloupcová báze), která má sloupcovou plnou hodnost h . Dle 4.23 je i řádková hodnost matice \mathbf{B} rovna h , takže z \mathbf{B} lze vybrat h nezávislých řádků. Výsledná submatice řádu h má rovněž h nezávislých řádků (a tedy i sloupců) a je proto regulární. Protože r udává největší řád takové submatice, platí i opačná nerovnost $h \leq r$ a celkem tedy $h = r$. Takto zkonstruovaná submatice má pak největší možný řád h .

- (4) Necht' $\mathbf{A} = \mathbf{B} \cdot \mathbf{C}$ je skeletní rozklad podle věty 4.22, $r := r(\mathbf{A})$. Necht' \mathbf{Q} je vhodná permutační matice (viz 4.14(11)), kterou přeuspořádáme sloupce \mathbf{C} tak, aby jednotková matice \mathbf{I}_r obsažená v \mathbf{C} byla jejím prvním blokem: $\mathbf{C} \cdot \mathbf{Q} =: [\mathbf{I}_r, \mathbf{C}']$. Stejným způsobem přeuspořádáme vektory $\mathbf{x} \in \mathbb{F}^n: \mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{x} =: [\mathbf{y}; \mathbf{t}]$, kde výsledný vektor rozdělíme na dva sloupcové bloky $\mathbf{y} \in \mathbb{F}^r$ a $\mathbf{t} \in \mathbb{F}^{n-r}$. Pak dostáváme:

$$\begin{aligned} \mathbf{x} \in \mathcal{N}(\mathbf{A}) &\stackrel{4.22}{=} \mathcal{N}(\mathbf{C}) \Leftrightarrow \mathbf{C} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{0} \stackrel{4.28(3)}{\Leftrightarrow} \mathbf{C} \cdot \mathbf{Q} \cdot \mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{x} = \mathbf{0} \\ &\Leftrightarrow [\mathbf{I}_r, \mathbf{C}'] \cdot [\mathbf{y}; \mathbf{t}] = \mathbf{0} \Leftrightarrow \mathbf{I}_r \cdot \mathbf{y} + \mathbf{C}' \cdot \mathbf{t} = \mathbf{0} \Leftrightarrow \mathbf{y} = -\mathbf{C}' \cdot \mathbf{t} \\ &\Leftrightarrow [\mathbf{y}; \mathbf{t}] = \underbrace{[-\mathbf{C}'; \mathbf{I}_{n-r}] \cdot \mathbf{t}}_{=: \mathbf{C}''} \Leftrightarrow \mathbf{x} = \mathbf{Q} \cdot [\mathbf{y}; \mathbf{t}] \in \mathcal{R}(\mathbf{Q} \cdot \mathbf{C}''). \end{aligned}$$

Tedy $\mathcal{N}(\mathbf{A}) = \mathcal{R}(\mathbf{Q} \cdot \mathbf{C}'') \Rightarrow \dim \mathcal{N}(\mathbf{A}) = \dim \mathcal{R}(\mathbf{Q} \cdot \mathbf{C}'') = r(\mathbf{Q} \cdot \mathbf{C}'') \stackrel{4.24(5)}{=} r(\mathbf{C}'') \stackrel{(3)}{=} n - r$, neboť \mathbf{C}'' obsahuje regulární submatici \mathbf{I}_{n-r} , která je maximálního možného řádu, protože $n - r$ je sloupcový rozměr matice \mathbf{C}'' .

- (5) Rovnost hodností plyne z 3.88(5)(iii),(iv). \mathbf{A} sloupcově plné hodnosti $\Rightarrow r(\mathbf{A}) = n \Rightarrow \mathbf{A}^* \cdot \mathbf{A}$ je řádu n o hodnosti n a tedy

cové plnou hodnotu m . Pak dle předchozí části po záměně role \mathbf{A} a \mathbf{A}^* dostáváme: $r(\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^*) = r(\mathbf{A}^{**} \cdot \mathbf{A}^*) = r(\mathbf{A}^*) = m$. Matice $\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^*$ je řádu m a tedy regulární.

(5') Je důsledkem (5), neboť v případě reálné matice je $\mathbf{A}^* = \mathbf{A}^T$ dle 4.11(5).

□

DŮSLEDEK 4.30. *Hodnota schodovité matice je rovna počtu jejích nenulových řádků (tzv. schodů).*

Důkaz. Pro nulovou matici je tvrzení zřejmé. Nechť \mathbf{S} typu m/n je schodovitá matice s k nenulovými řádky, $k \geq 1$. Vynecháme-li $m - k$ nulových řádků, dostaneme dle 4.24(9) matici \mathbf{S}' typu k/n stejné hodnoti: $r(\mathbf{S}) = r(\mathbf{S}')$. Podle 4.6 matice \mathbf{S}' obsahuje horní trojúhelníkovou submatici řádu k s nenulovou diagonálou, která je regulární dle 4.27. Jelikož řádkový rozměr matice \mathbf{S}' je k , je tato submatice maximální taková a tedy celkem $r(\mathbf{S}) = r(\mathbf{S}') \stackrel{4.29(3)}{=} k$. □

PŘÍKLAD 4.31. Vlastnost (5') neplatí obecně pro matice s prvky z nereálného skalárního pole \mathbb{F} . Jednoduchý protipříklad najdeme již v případě komplexních matic ($\mathbb{F} = \mathbb{C}$): Uvažujme matici

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{bmatrix}, \text{ kde } [-i, 1] = -i[1, i] \Rightarrow r(\mathbf{A}) = 1.$$

Totíž za sloupcovou (řádkovou) bázi (maximální lineárně nezávislou podmnožinu) matice \mathbf{A} lze v tomto případě zvolit jednoprvkovou množinu tvořenou libovolným sloupcem (řádkem), neboť každá jednoprvková množina obsahující nenulový vektor je triviálně lineárně

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^T = \begin{bmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -i \\ i & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \implies r(\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^T) = 0.$$

$$\mathbf{A}^T \cdot \mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & -i \\ i & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \implies r(\mathbf{A}^T \cdot \mathbf{A}) = 0.$$

Podstata problému tkví v tom, že prvky například matice $\mathbf{A}^T \cdot \mathbf{A}$ jsou sice konstruovány podobně jako u Gramovy matice v 4.14(9), tj. jsou ve tvaru výrazů $x_1 y_1 + x_2 y_2$, kde \mathbf{x} a \mathbf{y} jsou vybrány ze sloupců \mathbf{A} . Tyto výrazy jsou skalárními součiny v \mathbb{R} , nikoliv avšak v \mathbb{C} , kde ztrácíme platnost axiomu (S3) a tím i ortogonalitu: například pro sloupec \mathbf{A} máme $\langle [1, -i], [i, 1] \rangle = 1 \cdot \bar{i} + (-i) \cdot \bar{1} = 1 \cdot (-i) + (-i) \cdot 1 = -2i \neq 0$, i když $1 \cdot i + (-i) \cdot 1 = 0$. Vzhledem k 3.68 tak nemáme garantovanu ani lineární nezávislost, kterou jsme v tomto příkladu skutečně ztratili.

Ztratili jsme takto dokonce i vlastnost ortogonálního rozkladu dle 3.88(5)(i), přestože 3.88(5)(v) platí dle 4.29(4): $\dim \mathcal{N}(\mathbf{A}) = \dim \mathbb{C}^2 - r(\mathbf{A}) = 2 - 1 = 1$. Totiž \mathbb{C}^2 nemůže být ortogonálním součtem podprostorů $\mathcal{R}(\mathbf{A}^T)$ a $\mathcal{N}(\mathbf{A})$, neboť není ani jejich přímým součtem: 1. sloupec v $\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^T$ je roven $\mathbf{A} \cdot [1, i]^T = [0, 0]^T \Rightarrow [1, i]^T \in \mathcal{N}(\mathbf{A})$. Současně ale také $\mathbf{A}^T \cdot [1, 0]^T = [1, i]^T \Rightarrow [1, i]^T \in \mathcal{R}(\mathbf{A}^T)$ a tedy $\mathbf{0} \neq [1, 0]^T \in \mathcal{R}(\mathbf{A}^T) \cap \mathcal{N}(\mathbf{A}) \stackrel{3.43}{\Rightarrow} \mathcal{R}(\mathbf{A}^T) + \mathcal{N}(\mathbf{A}) \neq \mathcal{R}(\mathbf{A}^T) \dot{+} \mathcal{N}(\mathbf{A})$.

POZNÁMKA 4.32 (Maticový zápis bilineární a kvadratické formy).

Nechť $\mathbf{A} =: [a_{ij}]$ je čtvercová matice řádu n a $\mathbf{x} =: [x_1; \dots; x_n]$, $\mathbf{y} =: [y_1; \dots; y_n]$ vektory z \mathbb{F}^n .

Bilineární forma určená maticí \mathbf{A} je funkce $\mathbb{F}^n \times \mathbb{F}^n \rightarrow \mathbb{F}$ definovaná vztahem:

$$\mathbf{y}^T \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \left(\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \right) y_i = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} y_i x_j,$$

kde výraz v závorce je i -tá složka vektoru $\mathbf{A} \cdot \mathbf{x}$.

Pro $\mathbf{x} = \mathbf{y}$ bilineární forma přejde v zobrazení $\mathbb{F}^n \rightarrow \mathbb{F}$ a nazývá se

$$\mathbf{x}^T \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j.$$

V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{R}$ je můžeme vzhledem k 4.14(9) a 4.15(6) vyjádřit také pomocí skalárního součinu:

$\mathbf{y}^T \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \langle \mathbf{A} \cdot \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$, resp. $\mathbf{x}^T \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \langle \mathbf{A} \cdot \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle$, což je v souladu s poznámkou 3.84. V komplexním případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ uijeme \mathbf{A}^* místo \mathbf{A}^T , takže dostáváme vyjádření:

$$\langle \mathbf{A} \cdot \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \mathbf{y}^* \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \bar{y}_i x_j,$$

$$\langle \mathbf{A} \cdot \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = \mathbf{x}^* \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \bar{x}_i x_j.$$

Matice \mathbf{A} se nazývá **pozitivně semidefinitní (pozitivně definitní)**, jestliže určuje operátor, který je pozitivní (striktně pozitivní) ve smyslu poznámky 3.84. V takovém případě kvadratická forma nabývá pouze reálných nezáporných hodnot (kladných hodnot pro $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$) a \mathbf{A} je hermitovskly symetrická matice.

Věta 4.29 sice uvádí některé užitečné vlastnosti hodnoty matic umožňující její zjištění v některých speciálních případech, nikoliv však obecně pro libovolnou zadanou matici \mathbf{A} , řekněme typu m/n . V tomto odstavci odvodíme univerzální algoritmus tzv. **Gaussovy eliminace**, který požadovanou úlohu beze zbytku řeší a navíc dává konstrukci báze obou prostorů svázaných s maticí (operátorem) \mathbf{A} , tj. jak oboru hodnot $\mathcal{R}(\mathbf{A})$, tak jádra $\mathcal{N}(\mathbf{A})$. Jako jeho důsledek obdržíme navíc tzv. **LU-rozklad matice \mathbf{A}** , který představuje jeden z mnoha možných skeletních rozkladů. Na rozdíl od důkazu věty 4.22, který byl nekonstruktivní, Gaussova eliminace poskytuje (nikoliv obecně jednoznačnou) konstrukci takového rozkladu.

Princip Gaussovy eliminace spočívá v postupném provádění elementárních řádkových úprav¹⁶, které nemění hodnotu matice. V zásadě vystačíme pouze s úpravami typu (5) a (8) z věty 4.24 a to dokonce ve zjednodušené podobě: záměna dvou řádků a přičtení skalárního násobku nějakého řádku k jinému řádku. V dalším zkonstruujeme speciální regulární transformační matice, kterými budeme danou matici postupně násobit zleva — viz též 4.24(3). Výsledkem bude převod zadané matice \mathbf{A} na schodovitý tvar, jehož hodnota (shodná s $r(\mathbf{A})$) se snadno zjistí podle 4.30.

DEFINICE 4.33 (Transformační matice pro některé řádkové úpravy).
Nechť m je řádkový rozměr transformované matice \mathbf{A} .

(1) Záměna i -ho a j -ho řádku:

Nechť $\sigma := \sigma_{ij}$ značí permutaci provádějící záměnu indexu i a j . Pak zřejmě $\sigma = \sigma^{-1}$. Označíme-li $\mathbf{P}_{i,j} := \mathbf{P}_\sigma$ odpovídající permutační matici řádu m , pak $\mathbf{P}_{i,j} = \mathbf{P}_{i,j}^{-1} \stackrel{4.28(3)}{=} \mathbf{P}_{i,j}^T$ a tedy při násobení touto maticí zleva (zprava) dochází k záměně i -tého a j -tého řádku (sloupce) — viz 4.14(11). V případě $i = j$ je $\mathbf{P}_{ii} = \mathbf{I}_m$ identita.

¹⁶Obdobně je možno provádět sloupcové úpravy. Jelikož je lze transpozicí matice vždy převést na řádkové úpravy, upřednostňujeme nadále tento případ.

Nechť pro $\alpha \in \mathbb{F}$ značí $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)} := \mathbf{I}_m + \alpha E_{ij}$ čtvercovou matici řádu m . Tato matice je trojúhelníková s jednotkovou diagonálou, prvkem α v i -tém řádku a j -tém sloupci a nulami všude jinde. Zřejmě platí $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)T} = \mathbf{R}_{ji}^{(\alpha)}$, přičemž při násobení maticí $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}$ zleva (maticí $\mathbf{R}_{ji}^{(\alpha)}$ zprava) dochází k přičtení α -násobku j -tého řádku (sloupce) k i -tému řádku (sloupci).

(3) Vynásobení i -ho řádku skalárem $\alpha \neq 0$:

Podle 4.14(10) je příslušnou transformační maticí diagonální matice $\mathbf{D}_i^{(\alpha)} := \text{diag}(1, \dots, 1, \alpha, 1, \dots, 1)$, kde α je i -tým prvkem na jinak jednotkové diagonále.

Věta 4.34 (Vlastnosti transformačních matic \mathbf{P}_{ij} , $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}$ a $\mathbf{D}_i^{(\alpha)}$).

Všechny uvedené matice jsou regulární a platí pro ně:

- (1) Nechť index j je pevný a $\alpha_i \in \mathbb{F}$ je m skalárů ($i = 1, \dots, m$), kde $\alpha_j = 0$. Pak $\mathbf{R}_j^{(\alpha)} := \mathbf{R}_{1j}^{(\alpha_1)} \dots \mathbf{R}_{mj}^{(\alpha_m)}$ je jednotková matice, k jejímuž j -tému sloupci je přičten vektor $\boldsymbol{\alpha} := [\alpha_1, \dots, \alpha_m]^T$. Tato matice realizuje složení m řádkových úprav: k i -tému řádku je přičten α_i -násobek j -tého řádku pro $i = 1, \dots, m$. Na pořadí provádění těchto úprav (tj. na pořadí násobení matic $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha_i)}$) přitom nezáleží. Zřejmě $\boldsymbol{\alpha} = \mathbf{0} \Rightarrow \mathbf{R}_j^{(\alpha)} = \mathbf{I}_m$.
- (2) Výsledná matice $\mathbf{R}_j^{(\alpha)}$ je regulární a pokud $\alpha_i = 0$ pro $i \leq j$ ($i \geq j$), pak je navíc dolní (horní) trojúhelníková. V takovém případě budeme obvykle psát $\mathbf{L}_j^{(\alpha)}$ ($\mathbf{U}_j^{(\alpha)}$) místo¹⁷ $\mathbf{R}_j^{(\alpha)}$. Inverzní matice je určena vztahem: $(\mathbf{R}_j^{(\alpha)})^{-1} = \mathbf{R}_j^{(-\alpha)}$. Je tedy téhož typu, kde pouze skaláry mají obrácené znaménko. Zejména také dostáváme $(\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)})^{-1} = \mathbf{R}_{ij}^{(-\alpha)}$, neboť $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}$ je speciálním případem matice $\mathbf{R}_j^{(\alpha)}$, kde $\alpha_i = \alpha$ a $\alpha_k = 0$ pro $k \neq i$.

¹⁷Značení je dáno zvyklostmi anglosaské odborné literatury: písmeno \mathbf{L} , resp. \mathbf{U} je odvozeno od počátečních písmen slov *Lower* a *Upper*.

$$P_{ik} \cdot R_j^{(\alpha)} = R_j^{(P_{ik}, \alpha)} \cdot P_{ik}.$$

Tedy matice P_{ik} a $R_j^{(\alpha)}$ jsou při násobení záměnitelné až na pořadí skalárů ve vektoru α , kde dojde k záměně jeho složek α_i a α_k .

- (4) $L := L_1^{(\alpha_1)} \cdot L_2^{(\alpha_2)} \dots L_m^{(\alpha_m)}$ a $U := U_m^{(\alpha_m)} \cdot U_{m-1}^{(\alpha_{m-1})} \dots U_1^{(\alpha_1)}$ je po řadě regulární dolní a horní trojúhelníková matice s jednotkovou diagonálou, kde $L(i, j) = \alpha_j(i)$ a $U(i, j) = \alpha_j(i)$ pro každé $i \neq j$, neboli sloupce v L , resp. U odpovídají po řadě příslušným sloupcům matic $L_j^{(\alpha_j)}$, resp. $U_j^{(\alpha_j)}$. Poznamenejme, že na rozdíl od (1) v tomto případě již záleží na pořadí provádění úprav (tj. na pořadí násobení matic $L_j^{(\alpha_j)}$, resp. $U_j^{(\alpha_j)}$).
- (5) $D_1^{(\alpha_1)} \cdot D_2^{(\alpha_2)} \dots D_m^{(\alpha_m)} = \text{diag}(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m)$ je při všech nenulových $\alpha_i \neq 0$ regulární diagonální matice. Tato matice realizuje složení m řádkových úprav: i -tý řádek je vynásoben skalárem α_i pro $i = 1, \dots, m$. Na pořadí provádění těchto úprav (tj. na pořadí násobení matic $D_i^{(\alpha_i)}$) přitom nezáleží.

Důkaz. Pro větší názornost zobrazme nejprve strukturu matice $R_j^{(\alpha)}$:

$$R_j^{(\alpha)} = \begin{bmatrix} 1 & \dots & 0 & \alpha_1 & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 1 & \alpha_{j-1} & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & \alpha_{j+1} & 1 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \alpha_i & 0 & \dots & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \alpha_m & 0 & \dots & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}.$$

s jednotkovou diagonálou, případně jsou součinem takových matic. Podle 4.27 a případně i s ohledem na 4.24(4) jsou tedy regulární. Součin dolních (horních) trojúhelníkových matic je opět matice téhož typu dle 4.14(12). Strukturu matic ve tvaru součinu si čtenář snadno odvodí jako snadné cvičení provedením tohoto součinu, resp. příslušných řádkových úprav při postupném násobení zprava doleva. Při důkazu tvrzení (2) stačí podobně na základě věty 4.25 ověřit přímým vynásobením platnost identit: $\mathbf{R}_j^{(-\alpha)} \cdot \mathbf{R}_j^{(\alpha)} = \mathbf{R}_j^{(\alpha)} \cdot \mathbf{R}_j^{(-\alpha)} = \mathbf{I}_m$. \square

Poznámka 4.35.

Je-li \mathbf{A} matice typu m/n , pak s uvážením 4.14(8)b) snadno nahlédneme, že $\mathbf{R}_j^{(\alpha)} \cdot \mathbf{A} = \mathbf{A} + \alpha \cdot \mathbf{A}(j, :)$. Maticový výraz vpravo tak představuje alternativní způsob provedení stejných řádkových úprav v matici \mathbf{A} , jaké odpovídají násobení maticí $\mathbf{R}_j^{(\alpha)}$ zleva. V některých situacích může být tento druhý způsob z hlediska programové implementace efektivnější, neboť není třeba dopředu vytvářet a do paměti ukládat matici $\mathbf{R}_j^{(\alpha)}$, která je **řídka** (má velké množství nulových prvků), což může vést k plýtvání paměti.

VĚTA 4.36 (Převod matice na schodovitý tvar Gaussovou eliminací¹⁸). *Každá matice se dá konečným počtem řádkových elementárních transformací typu 4.33(1),(2) převést na matici ve schodovitém tvaru o stejné hodnoti.*

DŮKAZ. Důkaz této věty je konstruktivní, to znamená, že dává postup řešení této úlohy, který je možno použít v konkrétním případě. Tento postup bývá nazýván *Gaussův algoritmus* a spočívá v následujících krocích pro matici $\mathbf{A} =: [a_{ij}]$ typu m/n :

- (G0) Jestliže matice \mathbf{A} je nulová, již je ve schodovitém tvaru a jsme hotovi.
- (G1) V opačném případě nechť j_1 je index prvního nenulového sloupce. Existuje tedy $k \in \mathbb{N}$, $1 \leq k \leq m$ tak, že $a_{kj_1} \neq 0$.

¹⁸ viz též skripta [KaSk:V9.3 s.80-81] nebo [Šik:V1.26 s.9-10]

dostaneme matici $B =: [b_{uv}]$ typu m/n takovou, že sloupce $1, 2, \dots, j_1 - 1$ jsou nulové a $b_{1j_1} \neq 0$.

- (G2) V matici B ke každému u -tému řádku ($2 \leq u \leq m$) přičteme první řádek vynásobený číslem $-\frac{b_{uj_1}}{b_{1j_1}}$. Dostaneme matici $C = [c_{uv}]$ typu m/n takovou, že sloupce $1, 2, \dots, j_1 - 1$ jsou nulové, $c_{1j_1} \neq 0$ a $c_{uj_1} = 0$ pro každé $2 \leq u \leq m$.

Tím je určen první řádek hledané schodovité matice. Není-li matice C ještě ve schodovitém tvaru, aplikujeme kroky (G1) a (G2) na submatici $C([2, \dots, m], :)$. Po jejich provedení bude druhý řádek celé matice druhým řádkem hledané schodovité matice, atd. Tímto způsobem postupujeme tak dlouho, až obdržíme matici ve schodovitém tvaru, tj. jakmile buď byl proveden maximální možný počet kroků m a nebo všechny zbývající řádky jsou již nulové. \square

Důsledek 4.37 (Maticový zápis Gaussovy eliminace).

Nechť A je matice typu m/n , $r(A) = r$. Pak Gaussova eliminace rekurentně konstruuje posloupnost matic $A =: A_0 \sim A_1 \sim \dots \sim A_r =: S$ téže hodnosti, kde $S =: [s_{ij}]$ je schodovitá matice s r nenulovými řádky (schody) a horní trojúhelníkovou submaticí řádu r s diagonálními prvky $s_{ij_i} \neq 0$, $1 \leq j_1 < \dots < j_r \leq n$ (viz 4.6). Nechť pro $i \in \{1, \dots, r\}$ byla již zkonstruována matice A_{i-1} . Pak A_i dostaneme ve dvou krocích takto:

- (G1) Záměna i -tého a k -ho řádku v matici A_{i-1} :
 $B_i := P_i \cdot A_{i-1} =: [b_{uv}]$, kde $P_i := P_{ik}$ pro vhodné $i \leq k \leq m$ takové, že $A_{i-1}(k, j_i) \neq 0$ (k závisí na i). Takto zajistíme $b_{ij_i} \neq 0$.
- (G2) Eliminace koncové části j_i -tého sloupce v matici B_i :
 $A_i := L_i^{(\beta_i)} \cdot B_i$, kde $\beta_i = \underbrace{[0, \dots, 0]}_{i \times}, -\frac{b_{i+1j_i}}{b_{ij_i}}, \dots, -\frac{b_{mj_i}}{b_{ij_i}}]^T$.

Sloučením obou kroků do jednoho dostáváme rekurentní vztah:

$$A_i = L_i^{(\beta_i)} \cdot P_i \cdot A_{i-1} \text{ pro } i = 1, \dots, r.$$

$\mathbf{R} \cdot \mathbf{A} = \mathbf{S}$, kde $\mathbf{R} := \mathbf{L}_r^{(\beta_r)} \cdot \mathbf{P}_r \dots \mathbf{L}_2^{(\beta_2)} \cdot \mathbf{P}_2 \cdot \mathbf{L}_1^{(\beta_1)} \cdot \mathbf{P}_1$ je regulární matice řádu m realizující provedení všech elementárních úprav převodu na schodovitý tvar.

Důkaz. Transformační vztahy jsou důsledkem 4.33(1) a 4.34(1)(2), kde transformační matice $\mathbf{R}_i^{(\beta_i)} = \mathbf{L}_i^{(\beta_i)}$ je skutečně dolní trojúhelníková, neboť $\beta_i(u) = 0$ pro $u \leq i$. Volba $\beta_i(u) = -\frac{b_{uj_i}}{b_{ij_i}}$ pro $i+1 \leq u \leq m$ pak zajistí požadovanou eliminaci koncové části j_i -tého sloupce, neboť přičtením $\beta_i(j)$ -tého násobku i -tého řádku matice \mathbf{B}_i k jejímu u -tému řádku dostáváme:

a) j_i -tý sloupec:

$$A_i(u, j_i) = b_{uj_i} + \beta_i(u)b_{ij_i} = b_{uj_i} + \left(-\frac{b_{uj_i}}{b_{ij_i}}\right)b_{ij_i} = 0.$$

b) Úvodní sloupce pro $1 \leq v < j_i$:

$$A_i(u, v) = b_{uv} + \beta_i(u)b_{iv} = 0 \text{ zůstávají nulové, neboť } b_{uv} = b_{iv} = 0 \text{ byly nulové již z předchozích kroků.}$$

Regularita výsledné transformační matice \mathbf{R} je důsledkem 4.24(4) a regularity všech zúčastněných matic. \square

DŮSLEDEK 4.38 (LU-rozklad matice).

Platí $\mathbf{L} \cdot \mathbf{S} = \mathbf{P} \cdot \mathbf{A}$, kde $\mathbf{L} =: [l_{ui}]$ je čtvercová dolní trojúhelníková matice řádu m s jednotkovou diagonálou ($l_{ii} = 1$ pro $i = 1, \dots, m$) a pod

$$\text{hlavní diagonálou s prvky } l_{ui} = \begin{cases} \frac{b'_{uj_i}}{b_{ij_i}} & \text{pro } i = 1, \dots, r \\ 0 & \text{pro } i = r+1, \dots, m \end{cases}, \text{ kde}$$

$u = i+1, \dots, m$ a b'_{uj_i} jsou prvky z j_i -tého sloupce matice $\mathbf{B}'_i := \mathbf{A}_{i-1}$ ze všech r kroků (G1) provedených během Gaussovy eliminace přede-
dem permutované matice $\mathbf{P} \cdot \mathbf{A}$, přičemž $\mathbf{P} = \mathbf{P}_r \dots \mathbf{P}_2 \cdot \mathbf{P}_1$ je matice permutace vzniklé složením všech r řádkových záměn provedených v
krocích (G1) během Gaussovy eliminace původní nepermutované matice \mathbf{A} .

po řadě v L , resp. S tvořené jejich prvými r sloupci, resp. řádky, dostáváme modifikovaný rozklad $L' \cdot S' = P \cdot A$.

• Je-li speciálně A čtvercová a regulární, pak $L' = L$ a $S' = S =: U$, kde U je horní trojúhelníková matice s nenulovou diagonálou, takže dostáváme rozklad $L \cdot U = P \cdot A$, který je obvykle nazýván **LU-rozkladem matice A** . V dalším taktu budeme nazývat i kterýkoli z výše uvedených obecnějších rozkladů $L \cdot S = P \cdot A$ nebo $L' \cdot S' = P \cdot A$, které jsou platné pro libovolnou matici A .

Důkaz.

Matice L má tuto strukturu:

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \frac{b'_{2j_1}}{b'_{1j_1}} & 1 & \dots & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{b'_{rj_1}}{b'_{1j_1}} & \frac{b'_{rj_2}}{b'_{2j_2}} & \dots & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \frac{b'_{r+1j_1}}{b'_{1j_1}} & \frac{b'_{r+1j_2}}{b'_{2j_2}} & \dots & \frac{b'_{r+1j_r}}{b'_{rj_r}} & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{b'_{mj_1}}{b'_{1j_1}} & \frac{b'_{mj_2}}{b'_{2j_2}} & \dots & \frac{b'_{mj_r}}{b'_{rj_r}} & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}.$$

• Konstrukce rozkladu $L \cdot S = P \cdot A$:

Dle 4.37 platí $S = R \cdot A$, kde $R := L_r^{(\beta_r)} \cdot P_r \dots L_2^{(\beta_2)} \cdot P_2 \cdot L_1^{(\beta_1)} \cdot P_1$.

Užijme opakovaně 4.34(3) pro postupné provádění záměn:

$$P_2 \cdot L_1^{(\beta_1)} = L_1^{(P_2 \cdot \beta_1)} \cdot P_2,$$

$$P_3 \cdot L_2^{(\beta_2)} = L_2^{(P_3 \cdot \beta_2)} \cdot P_3, P_3 \cdot L_1^{(P_2 \cdot \beta_1)} = L_1^{(P_3 \cdot P_2 \cdot \beta_1)} \cdot P_3, \text{ atd.}$$

Po jejich provedení obdržíme:

$$S = L_r^{(\beta_r)} \cdot L_{r-1}^{(P_r \cdot \beta_{r-1})} \dots L_2^{(P_r \dots P_3 \cdot \beta_2)} \cdot L_1^{(P_r \dots P_2 \cdot \beta_1)} \cdot \underbrace{P_r \dots P_1}_P \cdot A.$$

Odtud:

$$(L_r^{(\beta_r)} \cdot L_{r-1}^{(P_r \cdot \beta_{r-1})} \dots L_2^{(P_r \dots P_3 \cdot \beta_2)} \cdot L_1^{(P_r \dots P_2 \cdot \beta_1)})^{-1} \cdot S = P \cdot A.$$

$$\mathbf{L} := (\mathbf{L}_r^{(\beta_r)} \cdot \mathbf{L}_{r-1}^{(P_r \cdot \beta_{r-1})} \dots \mathbf{L}_2^{(P_r \dots P_3 \cdot \beta_2)} \cdot \mathbf{L}_1^{(P_r \dots P_2 \cdot \beta_1)})^{-1} \stackrel{4.28(2)}{=} \\ (\mathbf{L}_1^{(P_r \dots P_2 \cdot \beta_1)})^{-1} \cdot (\mathbf{L}_2^{(P_r \dots P_3 \cdot \beta_2)})^{-1} \dots (\mathbf{L}_{r-1}^{(P_r \cdot \beta_{r-1})})^{-1} \cdot (\mathbf{L}_r^{(\beta_r)})^{-1} \stackrel{4.34(2)}{=} \\ \mathbf{L}_1^{(-P_r \dots P_2 \cdot \beta_1)} \cdot \mathbf{L}_2^{(-P_r \dots P_3 \cdot \beta_2)} \dots \mathbf{L}_{r-1}^{(-P_r \cdot \beta_{r-1})} \cdot \mathbf{L}_r^{(-\beta_r)} \cdot \underbrace{\mathbf{L}_{r+1}^{(0)} \dots \mathbf{L}_m^{(0)}}_{=\mathbf{I}_m}.$$

Matice \mathbf{L} má dle 4.34(4) požadovanou strukturu. K tomu stačí jen uvážit, že permutace $P_r \dots P_{i+1}$ prováděné s vektory koeficientů β_i z úpravy matice \mathbf{A} přesně odpovídají nepermutovaným vektorům β'_i koeficientů z úpravy předem permutované matice $\mathbf{P} \cdot \mathbf{A}$, kdy krok (G1) vynecháváme, neboť pro každé $i = 1, \dots, r$ již máme předem zajištěno $A_{i-1}(i, j_i) \neq 0$, tj. $P_i = \mathbf{I}_m$ a tedy $\mathbf{B}'_i := \mathbf{A}_{i-1}$ pro každé $i = 1, \dots, m$.

• $\mathbf{L}' \cdot \mathbf{S}' = \mathbf{L} \cdot \mathbf{S}$:

Stačí uvážit, že posledních $m - r$ řádků schodovité matice \mathbf{S} je nulových, takže při násobení maticí \mathbf{L} zleva na jejích hodnotách v posledních $m - r$ sloupcích nezáleží (jsou během součinu násobeny nulami).

• Případ regulární čtvercové matice \mathbf{A} :

V tomto případě $m = r$, takže $\mathbf{L} = \mathbf{L}'$ a $\mathbf{S} = \mathbf{S}'$. Navíc také $n = r$, takže \mathbf{S} je čtvercová řádu r a dle 4.6 současně obsahuje regulární horní trojúhelníkovou submatici \mathbf{U} téhož řádu r . To může nastat, jen když $\mathbf{S} = \mathbf{U}$. \square

DŮSLEDEK 4.39 (Konstrukce báze prostoru $\mathcal{R}(\mathbf{A})$).

Nechť \mathbf{A} je matice typu m/n a $\mathbf{A} = \mathbf{L} \cdot \mathbf{S} = \mathbf{L}' \cdot \mathbf{S}'$ je její LU-rozklad, kde $\mathbf{U} = \mathbf{S}'(:, [j_1, \dots, j_r])$ je regulární horní trojúhelníková submatice v \mathbf{S}' . Pak sloupce matice \mathbf{L}' tvoří bázi prostoru $\mathcal{R}(\mathbf{A})$ a rovněž $\mathbf{A}(:, j_1), \dots, \mathbf{A}(:, j_r)$ tvoří jeho sloupcovou bázi.

DŮKAZ.

Sloupce \mathbf{L}' jsou lineárně nezávislé, neboť jsou vybrány z nezávislé množiny sloupců regulární matice \mathbf{L} , tvoří tak bázi v $\mathcal{R}(\mathbf{L}')$ a současně \mathbf{L}' je sloupcově plné hodnosti. Dále

$$\mathbf{A}(:, [j_1, \dots, j_r]) = \mathbf{L}' \cdot \mathbf{S}'(:, [j_1, \dots, j_r]) = \mathbf{L}' \cdot \mathbf{U} \stackrel{4.24(1)}{\Rightarrow}$$

jsou lineárně nezávislé a tvoří proto podle 3.24(4)(ii) bázi prostoru $\mathcal{R}(A)$, neboť $\dim \mathcal{R}(A) = r$.

Z vyjádření $A = L' \cdot S'$ současně plyne (viz 4.13a), že každý sloupec matice A (tj. každý z generátorů prostoru $\mathcal{R}(A)$) je lineární kombinací sloupců L' , tj. patří do $\mathcal{R}(L')$. Pak $A(:, j_1), \dots, A(:, j_r)$ musí také tvořit bázi v $\mathcal{R}(L')$ a oba prostory jsou proto stejné. \square

DŮSLEDEK 4.40 (Konstrukce báze prostoru $\mathcal{N}(A)$).

Nechť A je matice typu m/n a $A = L' \cdot S'$ je její LU -rozklad, kde $U = S'(:, [j_1, \dots, j_r])$ je regulární horní trojúhelníková submatice v S' . Nechť S'' je submatice v S' tvořená zbývajícími $n - r$ sloupci nezařazenými do matice U . Buď Q vhodná permutační matice, kterou přeuspořádáme sloupce S'' tak, aby U byla prvním blokem a S'' druhým blokem: $S' \cdot Q = [U, S'']$. Pak $n - r$ sloupců blokově sestavené matice $N =: Q \cdot [-U^{-1} \cdot S''; I_{n-r}] \in \mathcal{M}_{n, n-r}$ tvoří bázi prostoru $\mathcal{N}(A)$.

DŮKAZ. Všech $n - r$ sloupců matice N je zřejmě lineárně nezávislých, neboť N obsahuje regulární submatici maximálního možného řádu $n - r$ (viz 4.29(3)). Podle téže věty $\dim \mathcal{N}(A) \stackrel{4.29(4)}{=} n - r$, takže stačí ukázat, že každý sloupec matice N patří do $\mathcal{N}(A)$. Podle 4.15(1) je tedy třeba ověřit, že $A \cdot N$ je nulová matice:

$$\begin{aligned} A \cdot N &= L' \cdot S' \cdot Q \cdot Q^T \cdot N = L' \cdot [U, S''] \cdot Q^T \cdot Q \cdot [-U^{-1} \cdot S''; I_{n-r}] = \\ &= L' \cdot [U, S''] \cdot [-U^{-1} \cdot S''; I_{n-r}] = L' \cdot (-U \cdot U^{-1} \cdot S'' + S'' \cdot I_{n-r}) = \\ &= L' \cdot (-S'' + S'') = \mathbf{0}_{n, n-r}. \end{aligned} \quad \square$$

Poznámka 4.41.

- (1) Při konstrukci báze prostoru $\mathcal{N}(A)$ dle 4.40 se inverzní matice U^{-1} snadno spočte postupem naznačeným v důkazu 4.28(4). V rovnici $I_r = X \cdot U$ postupně počítáme neznámé prvky matice $X := U^{-1}$ srovnáváním prvního sloupce vlevo a vpravo (tím spočteme první sloupec X), pak prvního řádku vlevo a vpravo (tím dopočteme první řádek X), pak podobně pro druhý sloupec a řádek, atd. Alternativně můžeme také

livé sloupce: $U.X(:,j) = -S''(:,j)$, což je vzhledem k trojúhelníkové struktuře matice U snadné (podrobněji bude probráno později v odstavci věnovaném řešení systémům lineárních rovnic). Obdržíme tak matici $X = -U^{-1}.S''$, což je právě horní blok ve vyjádření řádkově permutované matice N .

- (2) LU-rozklad $A = L'.S'$ není nic jiného než speciální případ skeletního rozkladu 4.22, kde L' hraje roli matice B a S' hraje roli matice C . Porovnání obou rozkladů ukazuje, že se liší ve dvou aspektech:
- Roli regulární jednotkové submatice řádu r v B nyní hraje horní trojúhelníková submatice U řádu r v S' . Konstrukce prostoru $\mathcal{N}(A)$ popsaná v důkazu tvrzení 4.29(4) koresponduje s konstrukcí ze 4.40: jestliže U nahradíme jednotkovou maticí I_r , tak horní blok $-U^{-1}.S''$ ve vyjádření N přejde v matici $-I_n^{-1}.S'' = -S''$, která koresponduje s maticí $-C'$. Nevýhodou je nutnost vypočítat $-U^{-1}.S''$, což dle (1) odpovídá řešení maticové rovnice $U.X = -S''$.
 - Konstrukce LU-rozkladu je konstruktivní, zatímco důkaz 4.22 nikoliv: u konkrétní matice totiž obvykle není snadné určit její sloupcovou bázi pro konstrukci B . Teoreticky bychom mohli sice využít 4.39. Mnoho bychom si však nepomohli, protože nalezení C by vyžadovalo řešit vzhledem k C maticovou rovnici $A = B.C$, což opět není snadné, neboť B nemá obecně žádnou speciální strukturu, která by toto usnadnila. Tyto komplikace zdaleka nejsou vyváženy výhodou snadného nalezení báze prostoru $\mathcal{N}(A)$, které nevyžaduje řešení žádné inverzní úlohy.
- (3) LU-rozklad není jediným užitečným rozkladem skeletního typu. Další hojně využívaný (jen pro $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$) je tzv. **QR-rozklad**:

normální bázi prostoru $\mathcal{R}(\mathbf{A})$, matice \mathbf{R} je horní trojúhelníková a dle 4.13a) její sloupce opět představují vektory souřadnic sloupců matice \mathbf{A} v ONB dané maticí \mathbf{Q} . Sloupce \mathbf{Q} lze vždy doplnit na ONB celého prostoru \mathbb{F}^m (viz 3.79) a matici \mathbf{R} pak stejným počtem nulových řádků. Můžeme tedy bez újmy na obecnosti předpokladat, že \mathbf{Q} je unitární matice: analogie s LU-rozkladem, kde regulární matici \mathbf{L} můžeme považovat za doplnění sloupcové báze \mathbf{L}' prostoru $\mathcal{R}(\mathbf{A})$ na bázi celého prostoru \mathbb{F}^m .

QR-rozklad se s výhodou užívá místo Gram-Schmidtova algoritmu 3.78 k nalezení ONB prostoru $\mathcal{R}(\mathbf{A})$. Ten totiž trpí numerickou nestabilitou v situacích, kdy některý sloupcový vektor matice \mathbf{A} je blízký lineární kombinaci ostatních. Při numerických výpočtech se proto doporučuje dávat přednost QR-algoritmu. Teoretické odvození QR-rozkladu jde nad rámec tohoto kurzu. Čtenář jej může najít například ve skriptech [Šik : odst. 13.2 s.105 – 110].

- (4) **Jordanova eliminace** je modifikací Gaussovy eliminace, kdy v matici \mathbf{A} eliminujeme postupně nejen pod diagonálou, ale i nad diagonálou. Regulární horní trojúhelníková submatice $S([1, \dots, r], [j_1, \dots, j_r])$, ve schodovitém tvaru se tak stane diagonální maticí s nenulovou diagonálou ($r = r(\mathbf{A})$). Můžeme také postupovat tak, že eliminujeme horní části sloupců $S([1, \dots, i+1], j_i)$, $i = 1, \dots, r$ ve schodovitém tvaru \mathbf{S} až dodatečně. Jestliže každý řádek takto získané diagonální submatice $S([1, \dots, r], [j_1, \dots, j_r])$ navíc vydělíme nenulovým diagonálním prvkem s_{ij_i} , $i = 1, \dots, r$ (neboli násobíme \mathbf{S} zleva postupně regulárními transformačními maticemi $\mathbf{D}_i^{(1/s_{ij_i})}$ pro $i = 1, \dots, r$), přejde $S([1, \dots, r], [j_1, \dots, j_r])$ dokonce v jednotkovou matici \mathbf{I}_r .

Výše uvedeným postupem lze tedy každou regulární matici \mathbf{A} převést na jednotkovou matici \mathbf{I}_n , neboť v tomto případě

Na závěr poznamenejme, že příslušná transformační matice \mathbf{R} realizující Jordanovu eliminaci na diagonální tvar (ať obecný či s jednotkovou diagonálou) sice zůstane regulární, ztratí však svůj dolní trojúhelníkový tvar. Podobně v příslušném LU-rozkladu již ani matice \mathbf{L} nebude dolní trojúhelníková, ale jen regulární.

Relevantní procedury v MATLABu:

rref ... převod matice na schodovitý tvar a určení sloupcové báze (rref=reduced row echelon form)
lu ... nalezení LU-rozkladu matice
qr ... nalezení QR-rozkladu matice
orth ... nalezení ONB prostoru $\mathcal{R}(\mathbf{A})$ užitím QR-rozkladu
null ... nalezení ONB prostoru $\mathcal{N}(\mathbf{A})$.

V tomto odstavci zavedeme dvě z nejdůležitějších skalárních veličin přiřazovaných k matici: **determinant** matice a **stopu** matice.

Pojem determinantu patří mezi základní pojmy lineární algebry. V tomto odstavci uvedeme některé jeho základní vlastnosti a metody jeho výpočtu. Poznamenejme, že v dnešní době je praktické použití determinantů na ústupu vzhledem k existenci efektivnějších algoritmů pro řešení úloh, v nichž se tradičně používaly (řešení systému lineárních rovnic, inverze matice aj.) Nicméně pro teoretickou oblast lineární algebry, vyjadřování různých algebraických i geometrických vlastností je pojem determinantu stále nezbytný.

Pojem determinantu se vztahuje ke čtvercovým maticím následovně: Každé čtvercové matici $\mathbf{A} = [a_{ij}]$ řádu n je podle přesně uvedeného pravidla (viz dále 4.44) přiřazen skalár z \mathbb{F} (obvykle reálné nebo komplexní číslo) nazývané *determinantem matice \mathbf{A}* a označované symboly

$$\det \mathbf{A} \quad \text{nebo} \quad \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix} =: |\mathbf{A}|.$$

I když je $\det \mathbf{A}$ skalár, užíváme pro determinant názvy týkající se matic a rozumíme jimi názvy pojmů matice \mathbf{A} . Tak například mluvíme o řádku determinantu, sloupci, hlavní diagonále determinantu a pod. Ke přesné definici determinantu je nezbytné nejprve zavést pojem parity permutace.

DEFINICE 4.42 (Parita permutace [Šik:odst.2.1 s.12]).

Nechť σ je permutace nějaké n -prvkové úplně uspořádané množiny J . Bez újmy na obecnosti můžeme předpokládat $J = \{1, 2, \dots, n\}$. Jestliže označíme $\sigma(i) := \sigma_i$, pak pro permutaci σ budeme používat buď jednořádkový zápis

$$[\sigma] := [\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_n]$$

$$\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & n \\ \sigma_1 & \sigma_2 & \dots & \sigma_n \end{pmatrix} \quad \text{nebo případně} \quad \begin{pmatrix} i_1 & i_2 & \dots & i_n \\ j_1 & j_2 & \dots & j_n \end{pmatrix},$$

kde i_1, i_2, \dots, i_n jsou prvky J uspořádané v jiném pořadí a $j_k = \sigma(i_k)$ pro $k = 1, 2, \dots, n$.

Říkáme, že σ_i, σ_j **stojí v inverzi**, jestliže $i < j$ a $\sigma_i > \sigma_j$. Permutace σ se pak nazývá **sudá**, resp. **lichá**, když $(-1)^p = +1$, resp. $(-1)^p = -1$, kde p je počet inverzí permutace σ (neboli když v permutaci σ je sudý, resp. lichý počet navzájem různých dvojic σ_i, σ_j stojících v inverzi). Číslo $\text{sgn } \sigma := (-1)^p$ se pak nazývá **paritou** nebo také **znaménkem** permutace σ .

Jestliže existuje $k > 1$ navzájem různých prvků $K := \{i_1, \dots, i_k\}$ množiny J takových, že $[\sigma_{i_1}, \dots, \sigma_{i_k}]$ představuje permutaci množiny K , pak tuto permutaci nazýváme **cyklem** permutace σ a číslo k délkou cyklu. Cyklům délky 2 se říká **záměna prvků i_1 a i_2** .

VĚTA 4.43 (Vlastnosti parity permutace).

- (1) *Identická permutace má sudou paritu.*
- (2) *Inverzní permutace k permutaci σ má stejnou paritu:*
 $\text{sgn } \sigma^{-1} = \text{sgn } \sigma$.
- (3) *Při skládání permutací se jejich parity násobí:*
 $\text{sgn } (\sigma_1 \sigma_2) = \text{sgn } (\sigma_2 \sigma_1) = \text{sgn } \sigma_1 \cdot \text{sgn } \sigma_2$.
- (4) *Záměnou dvou různých prvků v jednořádkovém zápisu permutace dostaneme novou permutaci s opačnou paritou (znaménkem).*
- (5) *Jsou-li $[\sigma]$ a $[\sigma']$ jednořádkové zápisy dvou permutací, pak jeden z druhého se dá dostat posloupností záměn¹⁹ a obě permutace mají stejnou (různou) paritu právě když počet záměn je sudý (lichý).*
- (6) *Počet všech permutací je $n!$, přičemž pro $n > 1$ je toto číslo sudé, jedna polovina permutací má sudou paritu a druhá polovina lichou paritu.*

¹⁹dokonce se můžeme omezit jen na záměny sousedních prvků.

- (1) V identické permutaci nevystupuje žádná inverze $\Rightarrow (-1)^0 = 1$ a parita je tedy sudá.
- (2) σ_i, σ_j jsou v inverzi $\Leftrightarrow i < j$ a $k := \sigma_i > \sigma_j =: l \Leftrightarrow l < k$ a $j = \sigma^{-1}(l) > \sigma^{-1}(k) = i \Leftrightarrow \sigma^{-1}(l), \sigma^{-1}(k)$ jsou v inverzi. Tedy σ i σ^{-1} mají stejný počet inverzí a tudíž i stejnou paritu.
- (3) Nechť $\sigma := \sigma_2 \sigma_1$, p_1 je počet inverzí v σ_1 a p_2 počet inverzí v σ_2 . Pak každá z p_2 inverzí permutace σ_2 buď zruší nějakou existující inverzi v σ_1 nebo ji naopak přidá. Protože $(-1)^{p_1+1} = (-1)^{p_1-1}$, bude mít σ paritu $(-1)^{p_1+p_2} = (-1)^{p_1}(-1)^{p_2} = (\text{sgn } \sigma_1)(\text{sgn } \sigma_2)$. Pro $\sigma_1 \sigma_2$ analogicky záměnou role σ_1 a σ_2 .
- (4) Nechť $i < j$ a

$$[\sigma] = [\sigma_1 \dots \sigma_i \dots \sigma_j \dots \sigma_n], [\sigma'] = [\sigma_1 \dots \sigma_j \dots \sigma_i \dots \sigma_n].$$

Pokud i, j jsou sousední ($j - i = 1$), dojde ke změně inverze jen jednou a to u dvojice σ_i, σ_j . Tedy parita permutace se změní. Pokud $j - i > 1$, změní se navíc inverze ještě všech indexů k , kde $i < k < j$, a to jak vzhledem k σ_i , tak vzhledem k σ_j . Takových indexů k je $j - i - 1$, takže celkový počet změn je liché číslo $2(j - i - 1) + 1$ a tudíž i v tomto případě dojde ke změně parity permutace.

- (5) $[\sigma']$ dostaneme ze $[\sigma]$ následující posloupností záměn: Je-li $\sigma_{i_1} = \sigma'_1$ a $i_1 \neq 1$, pak záměnou σ_1 a σ_{i_1} dosáhneme správného umístění σ'_1 na první pozici. Podobně pro $\sigma_{i_2} = \sigma'_2$ a $i_2 \neq 2$ záměnou σ'_2 a σ_{i_2} umístíme σ'_2 správně na druhou pozici, atd. Každou záměnu na pozicích, které nejsou sousední přitom jistě můžeme nahradit posloupností záměn sousedních prvků.
- (6) Pro $n > 1$ je $n! = 1.2 \dots$ sudé číslo. Vyberme libovolně nějakou permutaci $\sigma \in \Sigma(J)$. K $[\sigma]$ můžeme dle (4) přiřadit permutaci $[\sigma']$ opačné parity záměnou prvních dvou prvků v

gicky vytvoříme další obdobnou dvojici. Celkem dostaneme $n!/2$ takových dvojic, kde jeden člen má sudou a jeden lichou paritu.

□

DEFINICE 4.44 (Determinant).

Nechť $\mathbf{A} =: [a_{ij}]$ je čtvercová matice řádu n a $\Sigma(J)$ množina všech permutací ($\text{card } \Sigma(J) = n!$) množiny jejích sloupcových indexů $J = \{1, 2, \dots, n\}$. Pak číslo (skalár)

$$\det \mathbf{A} := \sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\text{sgn } \sigma) a_{1\sigma_1} \dots a_{n\sigma_n}$$

nazýváme **determinantem** matice \mathbf{A} .

Součin $a_{1\sigma_1} \dots a_{n\sigma_n}$ nazýváme **členem** determinantu a $\text{sgn } \sigma$ jeho **znaménkem**.

Poznámka 4.45. Z definice plyne, že každý člen determinantu se dostane jako součin prvků matice \mathbf{A} vybraných přesně po jednom z každého jejího řádku. Podle věty 4.43(6) je počet všech členů $n!$, přičemž pro $n > 1$ jedna polovina z nich má kladné a druhá polovina záporné znaménko.

VĚTA 4.46 (Základní vlastnosti determinantu [Šik:V2.6 s.14]).

Nechť $\mathbf{A} =: [a_{ij}] =: [\mathbf{a}_1; \dots; \mathbf{a}_n]$ je matice řádu n a $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n$ její řádky. Pak platí

- (1) Obsahuje-li \mathbf{A} nulový řádek, pak $\det \mathbf{A} = 0$.
- (2) Je-li $\mathbf{b} =: [b_1, \dots, b_n]$ řádkový vektor, pak pro matici získanou z \mathbf{A} přičtením vektoru \mathbf{b} k jejímu i -tému řádku \mathbf{a}_i

$$\det \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_{i-1} \\ \mathbf{a}_i + \mathbf{b} \\ \mathbf{a}_{i+1} \\ \vdots \\ \mathbf{a}_n \end{bmatrix} = \det \underbrace{\begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_{i-1} \\ \mathbf{a}_i \\ \mathbf{a}_{i+1} \\ \vdots \\ \mathbf{a}_n \end{bmatrix}}_A + \det \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_{i-1} \\ \mathbf{b} \\ \mathbf{a}_{i+1} \\ \vdots \\ \mathbf{a}_n \end{bmatrix}.$$

- (3) Výměnou dvou různých řádků v matici \mathbf{A} se změní znaménko jejího determinantu $\det \mathbf{A}$.
- (3a) Důsledek 1²⁰: Má-li \mathbf{A} dva různé řádky stejné, pak $\det \mathbf{A} = 0$.
- (3b) Důsledek 2: Je-li σ nějaká permutace množiny $\{1, \dots, n\}$ a \mathbf{P}_σ příslušná permutační matice (viz 4.14(6)), pak $\det \mathbf{P}_\sigma = \operatorname{sgn} \sigma$.
Zejména $\det \mathbf{P}_{i,j} = -1$, kde $\mathbf{P}_{i,j}$ je permutační matice řádu n pro záměnu i -ho a j -tého řádku jako v definici 4.33(1).
- (3c) Důsledek 3: $\det(\mathbf{P}_\sigma \mathbf{A}) = \det \mathbf{P}_\sigma \cdot \det \mathbf{A} = \operatorname{sgn} \sigma \cdot \det \mathbf{A}$ a podobně $\det(\mathbf{A} \mathbf{P}_\sigma) = \det \mathbf{A} \cdot \det \mathbf{P}_\sigma = \operatorname{sgn} \sigma \cdot \det \mathbf{A}$.
Zejména $\det(\mathbf{P}_{i,j} \mathbf{A}) = \det \mathbf{P}_{i,j} \cdot \det \mathbf{A} = -\det \mathbf{A}$ a podobně $\det(\mathbf{A} \mathbf{P}_{i,j}) = \det \mathbf{A} \cdot \det \mathbf{P}_{i,j} = -\det \mathbf{A}$.
- (4) Determinant trojúhelníkové (diagonální) matice je roven součinu jejích prvků v hlavní diagonále.
- (4a) $\det \mathbf{I}_n = 1$, kde \mathbf{I}_n je jednotková matice řádu n .
- (5) $\det \mathbf{A}^T = \det \mathbf{A}$.
- (5a) Důsledek: Všechny výroky této věty týkající se řádků platí i pro sloupce.
- (5b) Důsledek: V případě $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ platí $\det \mathbf{A}^* = \overline{\det \mathbf{A}}$.

²⁰Toto tvrzení platí jen když pole skalárů \mathbb{F} nemá charakteristiku 2 (srov. 2.71), tedy například pro $\mathbb{F} = \mathbb{R}$ nebo $\mathbb{F} = \mathbb{C}$, což jsou pole nekonečné charakteristiky (viz příklad 2.76).

řádku skalárem α , pak $\det \mathbf{A}' = \alpha \cdot \det \mathbf{A}$.

- (6a) Důsledek 1: $\det \mathbf{D}_i^{(\alpha)} = \alpha$, kde $\mathbf{D}_i^{(\alpha)}$ je transformační matice řádu n jako v definici 4.33(3).
- (6b) Důsledek 2: $\det(\mathbf{D}_i^{(\alpha)} \mathbf{A}) = \det \mathbf{D}_i^{(\alpha)} \cdot \det \mathbf{A} = \alpha \cdot \det \mathbf{A}$ a podobně $\det(\mathbf{A} \mathbf{D}_i^{(\alpha)}) = \det \mathbf{A} \cdot \det \mathbf{D}_i^{(\alpha)} = \alpha \cdot \det \mathbf{A}$.
- (6c) Důsledek 3: $\det(\alpha \cdot \mathbf{A}) = \alpha^n \cdot \det \mathbf{A}$.
- (7) $\det \mathbf{A}$ se nemění přičtením α -násobku j -ho řádku k i -tému ($i \neq j$).
- (7a) Důsledek 1: $\det \mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)} = 1$, kde $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}$ je transformační matice řádu n jako v definici 4.33(2).
- (7b) Důsledek 2: $\det(\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)} \mathbf{A}) = \det \mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)} \cdot \det \mathbf{A} = \det \mathbf{A}$ a podobně $\det(\mathbf{A} \mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}) = \det \mathbf{A} \cdot \det \mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)} = \det \mathbf{A}$.
- (8) Je-li \mathbf{R} součin transformačních matice typu \mathbf{P}_{ij} , $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}$ nebo $\mathbf{D}_i^{(\alpha)}$ pak $\det(\mathbf{R} \mathbf{A}) = \det \mathbf{R} \cdot \det \mathbf{A}$ a $\det(\mathbf{A} \mathbf{R}) = \det \mathbf{A} \cdot \det \mathbf{R}$.
- (8a) Je-li \mathbf{T} trojúhelníková (diagonální) matice řádu n , pak $\det(\mathbf{T} \mathbf{A}) = \det \mathbf{T} \cdot \det \mathbf{A}$ a podobně $\det(\mathbf{A} \mathbf{T}) = \det \mathbf{A} \cdot \det \mathbf{T}$.
- (9) Cauchyova věta o determinantu součinu matic: Pro libovolnou čtvercovou matici \mathbf{B} řádu n platí $\det(\mathbf{A} \mathbf{B}) = (\det \mathbf{A}) \cdot (\det \mathbf{B})$.
- (10) Matice \mathbf{A} je regulární (neboli dle 4.18b) má lineárně nezávislé řádky, resp. sloupce) právě když $\det \mathbf{A} \neq 0$.
- (11) Nechť \mathbf{X} je čtvercová matice, pro niž platí $\mathbf{A} \mathbf{X} = \mathbf{I}_n$ (resp. $\mathbf{X} \mathbf{A} = \mathbf{I}_n$), pak platí také druhá identita $\mathbf{X} \mathbf{A} = \mathbf{I}_n$ (resp. $\mathbf{A} \mathbf{X} = \mathbf{I}_n$) a tedy $\mathbf{X} = \mathbf{A}^{-1}$ (viz též větu 4.25)²¹.
- (12) Když \mathbf{A}^{-1} existuje, pak $\det \mathbf{A}^{-1} = (\det \mathbf{A})^{-1}$.

Důkaz.

- (1) Nechť \mathbf{a}_i je nulový řádek. Pak $\det \mathbf{A} := \sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\text{sgn } \sigma) a_{1\sigma_1} \dots a_{i\sigma_i} \dots a_{n\sigma_n} = 0$, neboť $a_{i\sigma_i} = 0$ pro každou permutaci $\sigma \in \Sigma(J)$.

²¹Toto tvrzení říká, že k definici inverzní matice stačí jen jeden z definičních vztahů $\mathbf{A} \mathbf{X} = \mathbf{I}_n$ nebo $\mathbf{X} \mathbf{A} = \mathbf{I}_n$.

$$\sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\operatorname{sgn} \sigma) a_{1\sigma_1} \dots (a_{i\sigma_i} + b_{\sigma_i}) \dots a_{n\sigma_n} =$$

$$\sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\operatorname{sgn} \sigma) a_{1\sigma_1} \dots a_{i\sigma_i} \dots a_{n\sigma_n} +$$

$$\sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\operatorname{sgn} \sigma) a_{1\sigma_1} \dots b_{\sigma_i} \dots a_{n\sigma_n},$$

což je právě součet determinantů matic vpravo.

- (3) Nechť $\mathbf{B} =: [b_{ij}]$ je matice vzniklá z \mathbf{A} záměnou řádků \mathbf{a}_i a \mathbf{a}_j . Pak

$$\det \mathbf{B} = \sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\operatorname{sgn} \sigma) b_{1\sigma_1} \dots b_{i\sigma_i} \dots b_{j\sigma_j} \dots b_{n\sigma_n} =$$

$$\sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\operatorname{sgn} \sigma) a_{1\sigma_1} \dots a_{j\sigma_j} \dots a_{i\sigma_i} \dots a_{n\sigma_n} =$$

$$\sum_{\sigma' \in \Sigma(J)} (-\operatorname{sgn} \sigma') a_{1\sigma'_1} \dots a_{i\sigma'_i} \dots a_{j\sigma'_j} \dots a_{n\sigma'_n} = -\det \mathbf{A},$$

neboť $[\sigma']$ vznikla ze $[\sigma]$ záměnou σ_i a σ_j , takže dle 4.43(4) $\operatorname{sgn} \sigma = -\operatorname{sgn} \sigma'$ ve všech členech determinantu.

- (3a) Nechť $\mathbf{a}_i = \mathbf{a}_j$ pro $i \neq j$. Jejich záměnou se matice nezmění, takže $\det \mathbf{A} = \det \mathbf{B} \stackrel{(3)}{=} -\det \mathbf{A}$. Odtud $(2 \det \mathbf{A}) = 0$ a tedy také $\det \mathbf{A} = 0$, pokud \mathbb{F} nemá charakteristiku 2.
- (3b) Podle 4.43(5) se $[\sigma]$ dá získat posloupností záměn z identické permutace. Pak dle 4.43(1)(4) $\operatorname{sgn} \sigma = (-1)^p$, kde p je počet takových záměn. Tvrzení je pak důsledkem (3) a (4a): \mathbf{P}_σ dostaneme z \mathbf{I}_n pomocí p řádkových záměn, takže $\det \mathbf{P}_\sigma = (-1)^p \det \mathbf{I}_n \stackrel{(4a)}{=} (-1)^p$.
- (3c) $\mathbf{P}_\sigma \mathbf{A}$ je matice získaná z \mathbf{A} pomocí p řádkových záměn určujících σ jako ve (3b). Pak $\det(\mathbf{P}_\sigma \mathbf{A}) \stackrel{(3)}{=} (-1)^p \det \mathbf{A} \stackrel{(3b)}{=} \det \mathbf{P}_\sigma \cdot \det \mathbf{A}$.

nulový jen když do něj nevybíráme nulové prvky nad hlavní diagonálou. V 1. řádku jediný takový prvek je a_{11} , ve 2. řádku a_{21} již vybrat nelze, takže zbývá a_{22} , atd. až z posledního řádku zbude také jen možnost a_{nn} . Jediný člen který může být nenulový je tedy $a_{11} \dots a_{nn}$, který odpovídá identické permutaci sudé parity. V případě horní trojúhelníkové matice obdobně postupujeme odzdoła nahoru.

- (4a) Plyne ze (4), neboť jednotková matice je speciální případ diagonální matice.
- (5) Označíme-li $\mathbf{A}^T = [a'_{ij}]$, $a'_{ij} := a_{ji}$ a $a := a_{1\sigma_1} \dots a_{n\sigma_n}$ člen determinantu $\det \mathbf{A}$, pak $a = a'_{\sigma_1 1} \dots a'_{\sigma_n n} = a_{1\sigma^{-1}(1)} \dots a_{n\sigma^{-1}(n)}$ je také členem determinantu $\det \mathbf{A}^T$ odpovídajícímu permutaci σ^{-1} . Parita obou permutací je stejná dle 4.43(2), takže oba determinanty mají všechny členy stejné včetně znaménka.
- (5a) Zřejmé užitím (5).
- (5b) $\det \mathbf{A}^* \stackrel{4.10}{=} \det \mathbf{A}^T \stackrel{4.44}{=} \overline{\det \mathbf{A}^T} \stackrel{(5)}{=} \overline{\det \mathbf{A}}$.
- (6) Z každého členu determinatu lze α vytknout a tedy jej lze vytknout i z $\det \mathbf{A}$, který je jejich součtem.
- (6a) Matice $\det \mathbf{D}_i^{(\alpha)}$ vznikla z \mathbf{I}_n vynásobením jejího i -ho řádku číslem α . Pak tedy $\det \mathbf{D}_i^{(\alpha)} \stackrel{(6)}{=} \alpha \cdot \det \mathbf{I}_n \stackrel{(4a)}{=} \alpha$.
- (6b) Je důsledkem (6) a (6a).
- (6c) $\alpha \mathbf{A}$ je matice, jejíž každý řádek byl vynásoben číslem α . Stačí aplikovat (6) postupně pro každý z n řádků.
- (7) Ve (2) položme $\mathbf{b} = \alpha \mathbf{a}_j$. Užitím (6) pak poslední sčítanec bude ve tvaru součinu čísla α s determinatem matice, v níž je řádek \mathbf{a}_j dvakrát. Podle (3a) je proto nulový a zůstane tak jen prvý sčítanec $\det \mathbf{A}$.
- (7a) Plyne ze (4a), neboť $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}$ vznikne z jednotkové matice přičtením α -násobku jejího j -tého řádku k i -tému. Tvrzení plyne také přímo ze (4), neboť $\mathbf{R}_{ij}^{(\alpha)}$ je trojúhelníková matice s jednotkovou diagonálou.

- (8) Dostane se opakovaným užitím (3c), (6b) nebo (7b).
- (8a) Necht' $T =: [t_{ij}]$ je například horní trojúhelníková matice. Snadno nahlédneme, že
- $$T = D_n^{(t_{nn})} \dots R_{2n}^{(t_{2n})} \dots R_{23}^{(t_{23})} D_2^{(t_{22})} R_{1n}^{(t_{1n})} \dots R_{12}^{(t_{12})} D_1^{(t_{11})}.$$
- Násobení těmito maticemi v pořadí zprava doleva postupně vytváří 1. řádek, pak 2. řádek, atd. až poslední řádek matice T . V případě dolní trojúhelníkové matice postupujeme obdobně od posledního řádku k prvnímu. Tvrzení je pak důsledkem (8).
- (9) Necht' $PA = LU$ je LU-rozklad matice A dle 4.38. Pak
- $$\det P \cdot \det(AB) \stackrel{(3c)}{=} \det(PAB) = \det(LUB) \stackrel{(8a)}{=} (\det L \cdot \det U) \cdot \det B \stackrel{(8a)}{=} \det(LU) \cdot \det B = \det(PA) \cdot \det B \stackrel{(3c)}{=} \det P \cdot \det A \cdot \det B.$$
- Po zkrácení hodnotou $\det P \stackrel{(3b)}{=} \pm 1$ dostáváme požadovaný vztah.
- (10) Matice A řádu n je podle definice 4.17 regulární $\Leftrightarrow r(A) = n \stackrel{4,37}{\Leftrightarrow}$ po Gaussově eliminaci schodovitým tvarem matice A je horní trojúhelníková čtvercová matice S řádu n s nenulovou diagonálou \Leftrightarrow pro schodovitý tvar $S =: [s_{ij}]$ matice A platí $0 \neq s_{11} \dots s_{nn} \stackrel{(4)}{=} \det S \stackrel{(3),(7)}{=} \pm \det A \Leftrightarrow \det A \neq 0$.
- (11) Platí-li $AX = I_n$ pro čtvercové matice A a X , pak $1 \stackrel{(4a)}{=} \det I_n = \det(AX) \stackrel{(9)}{=} (\det A)(\det X)$. Tedy zejména $\det A \neq 0$ a tudíž podle (10) je matice A regulární a na základě 4.25 k ní existuje inverzní matice A^{-1} . Vynásobením rovnice $AX = I_n = AA^{-1}$ zleva maticí A^{-1} obdržíme $X = A^{-1}AX = A^{-1}AA^{-1} = A^{-1}$.
- (12) $AA^{-1} = I_n \Rightarrow (\det A)(\det A^{-1}) \stackrel{(9)}{=} \det I_n \stackrel{(4a)}{=} 1$ a tedy $\det A^{-1} = (\det A)^{-1}$.

□

Nechť \mathbf{A} je matice rozměru $m \times n$ a $\mathbf{B} = A([i_1, \dots, i_k], [j_1, \dots, j_k])$, $1 \leq i_1 < \dots < i_k \leq m$, $1 \leq j_1 < \dots < j_k \leq n$ její čtvercová submatice (viz též definici 4.2) řádu $k \leq \min(m, n)$, pak $\det \mathbf{B}$ nazýváme **minorem** (nebo též **subdeterminantem**) řádu k matice \mathbf{A} . Tento minor budeme značit $M := M_{j_1, \dots, j_k}^{i_1, \dots, i_k}(\mathbf{A})$.

Doplňkovým minorem (stručně **doplňkem**) minoru M ve čtvercové matici \mathbf{A} řádu n při $k < n$ rozumíme minor složený ze zbývajících řádků a sloupců matice \mathbf{A} . Značíme jej $C_{j_1, \dots, j_k}^{i_1, \dots, i_k}(\mathbf{A})$ nebo jen stručně C . **Algebraický doplněk** minoru M je $\mathcal{C}_{j_1, \dots, j_k}^{i_1, \dots, i_k}(\mathbf{A}) := (-1)^s C_{j_1, \dots, j_k}^{i_1, \dots, i_k}(\mathbf{A})$, kde $s = i_1 + \dots + i_k + j_1 + \dots + j_k$. Je-li minor složen z jediného prvku a_{ij} (tj. $k = 1$, $i_1 = i$ a $j_1 = j$), pak jeho doplněk, resp. algebraický doplněk značíme $C_{ij}(\mathbf{A})$, resp. $\mathcal{C}_{ij}(\mathbf{A})$. V tomto případě tedy platí $\mathcal{C}_{ij}(\mathbf{A}) = (-1)^{i+j} C_{ij}(\mathbf{A})$. Matice $\mathbf{A}' := [a'_{ij}]$, kde $a'_{ij} = \mathcal{C}_{ji}(\mathbf{A})$ se nazývá **adjunktem** k matici \mathbf{A} a značí se $\text{adj } \mathbf{A}$.

Poznámka 4.48 (Značení).

Pokud nebude hrozit nedorozumění (pevně daná matice \mathbf{A}), budeme nadále minory matice \mathbf{A} a jejich doplňky označovat zjednodušeně $M_{j_1, \dots, j_k}^{i_1, \dots, i_k}$, $C_{j_1, \dots, j_k}^{i_1, \dots, i_k}$, C_{ij} , $\mathcal{C}_{j_1, \dots, j_k}^{i_1, \dots, i_k}$ a \mathcal{C}_{ij} nebo jen M , C a \mathcal{C} , pokud rovněž výběrové indexy budou pevně dány.

V dalším budeme v případě čtvercové matice \mathbf{A} řádu n pracovat s následujícími výrazy :

$$R(i_1, \dots, i_k) := \sum_{t_1, \dots, t_k} M_{t_1, \dots, t_k}^{i_1, \dots, i_k} \mathcal{C}_{t_1, \dots, t_k}^{i_1, \dots, i_k},$$

$$S(j_1, \dots, j_k) := \sum_{t_1, \dots, t_k} M_{j_1, \dots, j_k}^{t_1, \dots, t_k} \mathcal{C}_{j_1, \dots, j_k}^{t_1, \dots, t_k},$$

kde t_1, \dots, t_k probíhají všechna přirozená čísla s vlastností $1 \leq t_1 < \dots < t_k \leq n$. Počet sčítanců v každém z výrazů je tedy $\binom{n}{k}$.

Předpokládejme označení z poznámky 4.48. Pak pro každý výběr řádkových indexů i_1, \dots, i_k , resp. sloupcových indexů j_1, \dots, j_k platí

$$R(i_1, \dots, i_k) = S(j_1, \dots, j_k) = \det \mathbf{A}.$$

Důkaz. Necht $M := M_{j_1 \dots j_k}^{i_1 \dots i_k}$ je nějaký minor matice \mathbf{A} a $\mathcal{C} = (-1)^s M'$ jeho algebraický doplněk, kde $s := \sum_{t=1}^k (i_t + j_t)$. Položme $J := \{j_1, \dots, j_k\}$ a $J' := \{1, \dots, n\} - J_1$.

1) Předpokládejme nejprve, že M leží vlevo nahoře ($i_t = j_t = t$), pak $s := \sum_{t=1}^k (t + t) = 2(1 + 2 + \dots + k)$ je sudé číslo, takže jeden ze sčítanců $M \cdot \mathcal{C} = M \cdot M'$ ve výrazu $R(i_1, \dots, i_k)$ nabude tvaru

$$\begin{aligned} M \cdot M' &\stackrel{4.44}{=} \left(\sum_{\sigma \in \Sigma(J)} (\operatorname{sgn} \sigma) a_{1\sigma_1} \dots a_{k\sigma_k} \right) \cdot \left(\sum_{\sigma' \in \Sigma(J')} (\operatorname{sgn} \sigma') a_{k+1, \sigma'_1} \dots a_{n, \sigma'_{n-k}} \right) \\ &= \sum_{\sigma \in \Sigma(J)} \sum_{\sigma' \in \Sigma(J')} (\operatorname{sgn} \sigma) a_{1\sigma_1} \dots a_{k\sigma_k} (\operatorname{sgn} \sigma') a_{k+1, \sigma'_1} \dots a_{n, \sigma'_{n-k}} \\ &\stackrel{4.43(3)}{=} \sum_{\sigma \in \Sigma(J)} \sum_{\sigma' \in \Sigma(J')} (\operatorname{sgn} \sigma \sigma') a_{1\sigma_1} \dots a_{k\sigma_k} a_{k+1, \sigma_{k+1}} \dots a_{n\sigma_n}, \end{aligned}$$

kde $[\sigma \sigma'] = [\sigma_1, \dots, \sigma_k, \sigma_{k+1}, \dots, \sigma_n]$ je permutace množiny $\{1, \dots, n\}$ získaná složením dvou cyklů $[\sigma] = [\sigma_1, \dots, \sigma_k]$ a $[\sigma'] = [\sigma'_1, \dots, \sigma'_{n-k}]$, kde $\sigma'_i = \sigma_{k+i}$ pro $i = 1, \dots, n-k$. Každý ze sčítanců je tedy jedním členem determinantu $d := \det \mathbf{A}$ včetně správného znaménka.

2) Necht nyní minor M je tvořen řádky a sloupce s obecnými indexy $i_1 < \dots < i_k$ a $j_1 < \dots < j_k$. Přemístíme řádky a sloupce (sousedními výměnami) na prvních k pozic tak, aby se zachovalo jejich pořadí. Výměn řádků a sloupců bude celkem

$$(i_1 - 1) + \dots + (i_k - k) + (j_1 - 1) + \dots + (j_k - k) = s - 2(1 + 2 + \dots + k).$$

Výměnami přejde determinant d v nový determinant

$$d' \stackrel{4.46(3)}{=} (-1)^{s-2(1+2+\dots+k)} d = (-1)^s d,$$

vého dolního rohu. Podle části 1) součin $M.M'$ bude roven součtu některých členů determinantu d' , opatřených znaménky, která jim přísluší v determinantu d' . Tato znaménka se liší od znamének členů determinantu d jen faktorem $(-1)^s$, takže $M.C = M.(-1)^s M'$ je součet některých členů determinantu d , která jim přísluší v d . Je patrné, že sčítanci v $M.C$ jsou (formálně) různé a jejich počet je $k!(n-k)!$. Když uvážíme, že lze vybrat $\binom{n}{k}$ minorů z (pevně) zvolených k řádků matice A , bude všech sčítanců $k!(n-k)!\binom{n}{k} = k!(n-k)!\frac{n!}{k!(n-k)!} = n!$, tj. celkem součet všech členů determinantu d včetně správných znamének. \square

Užijeme-li k výpočtu determinantu matice A výrazu $R(i_1, \dots, i_k)$ resp. $S(j_1, \dots, j_k)$, pak řekneme, že jsme jej počítali **Laplaceovým rozvojem podle řádků** i_1, \dots, i_k resp. **sloupců** j_1, \dots, j_k nebo že jsme $\det A$ rozvinuli (**Laplaceovým rozvojem**) **podle řádků** i_1, \dots, i_k resp. **sloupců** j_1, \dots, j_k .

DŮSLEDEK 4.50 (Laplaceův rozvoj podle jednoho řádku/sloupce).

Nechť i je nějaký řádkový, resp. j sloupcový index. Pak platí

$$\sum_{t=1}^n a_{it}c_{it} = \sum_{t=1}^n a_{tj}c_{tj} = \det A.$$

Lemma 4.51. *Nechť $A = [a_{ij}]$ je čtvercová matice řádu n a nechť $i, j \in \mathbb{N}$, $1 \leq i, j \leq n$. Pak platí:*

$$(1) \sum_{t=1}^n a_{it}c_{jt}(\mathbf{A}) = \begin{cases} 0, & \text{jestliže } i \neq j \\ \det \mathbf{A}, & \text{jestliže } i = j, \end{cases}$$

$$(2) \sum_{t=1}^n a_{tj}c_{ti}(\mathbf{A}) = \begin{cases} 0, & \text{jestliže } i \neq j \\ \det \mathbf{A}, & \text{jestliže } i = j. \end{cases}$$

Důkaz.

Jestliže $i = j$, pak výraz (1) je dle 4.50 Laplaceův rozvoj $\det A$ podle i -tého řádku a obdobně výraz (2) Laplaceův rozvoj podle i -tého sloupce.

řádku determinantu matice, kde j -tý řádek byl nahrazen i -tým řádkem. Obdobně výraz (2) představuje Laplaceův rozvoj podle i -tého sloupce determinantu matice, kde i -tý sloupec byl nahrazen j -tým sloupcem. Tyto determinanty jsou však podle 4.46(3a) nulové. \square

VĚTA 4.52. Pro čtvercovou matici A řádu n máme:

$$A(\text{adj } A) = (\text{adj } A)A = (\det A) \cdot I_n$$

Důkaz.

Tvrzení plyne z lemmatu 4.51 a z definice matice $\text{adj } A$ ve 4.49. \square

DŮSLEDEK 4.53. Pro regulární čtvercovou matici A platí

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \text{adj } A.$$

Důkaz. Podle 4.46(10) je $\det A \neq 0$. Rovnici ve 4.52 můžeme tedy tímto determinantem vydělit, takže dostáváme

$$A \left(\frac{1}{\det A} \text{adj } A \right) = \left(\frac{1}{\det A} \text{adj } A \right) A = I_n,$$

a tedy $A^{-1} = \frac{1}{\det A} \text{adj } A$ podle 4.25. \square

DŮSLEDEK 4.54 (Cramerovo pravidlo).

Nechť A je regulární čtvercová matice řádu n a \mathbf{b} sloupcový vektor délky n . Pak

$$A^{-1}\mathbf{b} = \left[\frac{\det A_1}{\det A}, \dots, \frac{\det A_n}{\det A} \right]^T,$$

kde A_j je matice získaná z A nahrazením jejího j -tého sloupce vektorem \mathbf{b} ($j = 1, \dots, n$).

DŮKAZ. Označme $\mathbf{b} =: [b_t]$ a položme $\mathbf{y} := [y_j] := (\text{adj } A)\mathbf{b}$. Pak $y_j = \sum_{t=1}^n c_{tj} b_t = \sum_{t=1}^n b_t c_{tj}$ představuje Laplaceův rozvoj podle j -tého sloupce determinantu matice A_j , tj. $y_j = \det A_j$ ($j = 1, \dots, n$). Tvrzení pak ihned dostáváme po vynásobení rovnice ve 4.53 zprava vektorem \mathbf{b} . \square

• **Přímý výpočet z definice 4.44:**

Je vhodný pouze pro matice nízkých řádů, obvykle nejvýše řádu 3:

Řád 1: Pro čtvercovou matici $A = [a]$ řádu 1 je výpočet jednoduchý.

Jedinou permutací jednoprvkové množiny je identická permutace sudé parity, takže dostáváme:

$$\det A = \det[a] = a.$$

Řád 2: Jedinými permutacemi dvouprvkové množiny je identická permutace $[1, 2]$ sudé parity a $[2, 1]$ liché parity. Dostáváme tak vztah:

$$\det A = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}. \quad (4.2a)$$

Řád 3: Tříprvkovou množinu lze uspořádat šesti způsoby ($= 3!$), přičemž dle 4.43(6) tři permutace mají sudou paritu (+) a tři lichou paritu (-):

$[1, 2, 3], [2, 3, 1], [3, 1, 2]$ s počtem inverzí po řadě 0, 2, 2 (+)

$[3, 2, 1], [2, 1, 3], [1, 3, 2]$ s počtem inverzí po řadě 3, 1, 1 (-).

Dostáváme tak vztah:

$$\begin{aligned} \det A = & a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} \\ & - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{12}a_{21}a_{33} - a_{11}a_{23}a_{32}. \end{aligned} \quad (4.2b)$$

Výše uvedené vztahy si lze snadno zapamatovat takto: trojice prvků vybíraná rovnoběžně s hlavní diagonálou dává příslušnému členu znaménko +, zatímco trojice prvků vybíraná rovnoběžně s vedlejší diagonálou dává znaménko -. Toto pravidlo je také známo jako tzv.

Sarrusovo pravidlo.

• **Rekurentní výpočet užitím Laplaceova rozvoje:**

Opakovaným používáním Laplaceova rozvoje postupně na zadaný determinant, pak na vybírané minory a jejich doplňky, atd. vede k postupnému snižování řádu determinantů až na úroveň, kde můžeme užít přímý výpočet. Indexy i_1, \dots, i_k , resp. j_1, \dots, j_k vybíráme tak, aby ve vybraných řádcích, resp. sloupcích bylo co nejvíce nulových

se zjednoduší. Můžeme také tomu napomoci prováděním vhodných elementárních transformací dle 4.46(7-7b), které nemění hodnotu počítaného determinantu.

Obvykle se provádí rozvoj pouze podle jednoho řádku, resp. sloupce, z něhož nejprve eliminujeme co nejvíce nenulových prvků. Ideální je, když tam zůstane pouze jeden takový prvek, řekněme a_{ij} . Pak se rozvoj redukuje jen na jeden sčítanec $\det \mathbf{A} = a_{ij}(-1)^{i+j}C_{ij}$, kde C_{ij} je řádu $n-1$. Na něj pak aplikujeme podobný postup, čímž se řád dále sníží na $n-2$, atd.

• **Užití Gaussovy eliminace, resp. LU-rozkladu:**

Při Gaussově eliminaci se matice \mathbf{A} řádu n převede posloupností elementárních řádkových úprav 4.46(7) a řádkových záměn 4.46(3) na čtvercovou matici ve schodovitém tvaru \mathbf{S} rovněž řádu n . Uvažme dále, že \mathbf{S} je horní trojúhelníková matice. Zatímco řádkové úpravy 4.46(7) nemění hodnotu $\det \mathbf{A}$, tak každá řádková záměna 4.46(3) obrací její znaménko. Označíme-li p počet provedených řádkových záměn, dostáváme $(-1)^p \det \mathbf{A} = \det \mathbf{S} \stackrel{4.46(4)}{=} s_{11} \dots s_{nn}$ a odtud hledaný vztah

$$\det \mathbf{A} = (-1)^p s_{11} \dots s_{nn}. \quad (4.3)$$

Obdobný vztah dostáváme z rovnice $\mathbf{L}\mathbf{S} = \mathbf{P}\mathbf{A}$ pro LU-rozklad dle 4.38. Totiž \mathbf{L} je dolní trojúhelníková s jednotkovou diagonálou, takže $\det \mathbf{L} = 1$ dle 4.46(4). Matice \mathbf{P} je permutační matice složená z výše zmíněných řádkových záměn, takže $\det \mathbf{P} = (-1)^p$ dle 4.43(3) a 4.46(3b).

Kromě determinantu, další běžně užívanou skalární veličinou přiřazovanou čtvercové matici je stopa matice:

DEFINICE 4.56 (Stopa matice).

Stopou (angl. *trace*) čtvercové matice $\mathbf{A} =: [a_{ij}]$ řádu n nazýváme součet jejích prvků na hlavní diagonále. Píšeme $\text{tr } \mathbf{A} := \sum_{i=1}^n a_{ii}$.

V teorii polynomů hraje důležitou roli tzv. Vandermondova matice:

Vandermondovou matici danou vektorem $\mathbf{x} := [x_1, \dots, x_n] \in \mathbb{F}^n$ rozumíme následující čtvercovou matici řádu n :

$$\mathbf{V}(\mathbf{x}) := \mathbf{V}(x_1, \dots, x_n) := \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \cdots & x_1^{n-1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \cdots & x_2^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \cdots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \cdots & x_n^{n-1} \end{bmatrix}. \quad (4.4a)$$

V jejím i -tém řádku a j -tém sloupci se nachází prvek x_i^{j-1} , můžeme proto psát stručně²² $\mathbf{V}(\mathbf{x}) = [x_i^{j-1}]$.

VĚTA 4.58 (Vandermondův determinant).

*Determinant z Vandermondovy matice se nazývá **Vandermondův determinant**. Vandermondův determinant řádu $n \geq 2$ se spočte z následujícího vztahu:*

$$\det \mathbf{V}(x_1, \dots, x_n) = \prod_{1 \leq i < j \leq n} (x_j - x_i). \quad (4.4b)$$

DŮKAZ. Důkaz probíhá indukcí vzhledem k n .

1) $n=2$: užitím (4.2a) ihned dostáváme

$$\det \mathbf{V}(x_1, x_2) = \begin{vmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \end{vmatrix} = 1 \cdot x_2 - x_1 \cdot 1 = x_2 - x_1 = \prod_{1 \leq i < j \leq 2} (x_j - x_i).$$

2) $n > 2$ (indukční krok): Předpokládejme, že (4.4b) již bylo dokázáno pro $n-1$. Provedme s maticí (4.4a) následující sloupcové úpravy nemění hodnotu determinantu (viz 4.46(5a)(7)):

Pro každé $j = n, n-1, \dots, 2$ odečteme od j -tého sloupce x_n -násobek $(j-1)$ -ho sloupce. V posledním řádku zůstane v 1. sloupci jediný nenulový prvek 1, podle něhož determinant rozvineme:

$\det \mathbf{V}(x_1, \dots, x_n) = 1 \cdot (-1)^{n+1} \det \mathbf{C}$, kde z každého řádku determinantu doplňkové matice \mathbf{C} lze před něj vytknout rozdílnost $(x_i - x_n)$,

²²pokud $x_i = 0$, pak v 1. sloupci neurčitý výraz 0^0 nahradíme jedničkou.

$$\det \mathbf{C} = (x_1 - x_n) \dots (x_{n-1} - x_n) \det \mathbf{V}(x_1, \dots, x_{n-1}) \stackrel{I.P.}{=} \\ (-1)^{n-1} (x_n - x_1) \dots (x_n - x_{n-1}) \prod_{1 \leq i < j \leq n-1} (x_j - x_i) = \\ (-1)^{n-1} \prod_{1 \leq i < j \leq n} (x_j - x_i).$$

Po dosazení do výše uvedeného vztahu dostáváme požadované:

$$\mathbf{V}(x_1, \dots, x_n) = (-1)^{2n} \prod_{1 \leq i < j \leq n} (x_j - x_i) = \prod_{1 \leq i < j \leq n} (x_j - x_i). \quad \square$$

DŮSLEDEK 4.59. Vandermondova matice $\mathbf{V}(x_1, \dots, x_n)$ je regulární právě když skaláry x_1, \dots, x_n jsou navzájem různé.

(prázdná, čtvercová) matice ♦ (empty, square) matrix (pl. matrices)
 rozměr (typ) matice ♦ size of a matrix
 prvek ♦ element
 dolní/horní index ♦ lower/upper subscript (index, pl. indices)
 řádek/sloupec ♦ row/column
 submatice ♦ submatrix
 jednotková matice ♦ identity matrix
 hlavní (vedlejší) diagonála ♦ main (secondary) diagonal
 hermitovská (anti)symetrie ♦ hermitian (anti)symmetry
 dolní/horní trojúhelníková ♦ lower/upper triangular
 schodovitý tvar ♦ reduced row echelon form
 (konjugovaná) transpozice ♦ (complex conjugate) transpose
 maticový součin ♦ matrix product
 pravidlo smíšeného součinu ♦ mixed-product rule
 hodnost ♦ rank
 singulární, regulární ♦ singular, nonsingular
 řádkově (sloupcově) plná hodnost ♦ full-row (full-column) rank
 skeletní rozklad ♦ rank factorization
 inverze matice ♦ matrix inverse
 pozitivně (semi)definitní ♦ positively (nonnegatively) definite
 LU-rozklad, QR-rozklad ♦ LU-factorization, QR-factorization
 Gaussian (Jordan) elimination ♦ Gaussian (Jordan) elimination
 permutace, záměna ♦ permutation, interchange
 parita, znaménko, cykl ♦ parity, sign, cycle
 determinant, subdeterminant ♦ determinant, subdeterminant
 (doplňkový) minor ♦ (complementary) minor
 adjunkt matice ♦ compound matrix
 Laplaceův rozvoj ♦ Laplace expansion
 Vandermondova matice ♦ Vandermonde matrix
 Cramerovo pravidlo ♦ Cramer rule
 stopa ♦ trace

Teorie a příklady: [KaSk:odst.10 s.88-99], [Šik:kap.4 s.37-41]
 Příklady: [Ho:řešené č.24-35; s.24-36],
 [Ho:neřešené kap.5 s.126-137]

Formulace problému:

Je dán systém m lineárních rovnic (SLR) o n neznámých x_1, x_2, \dots, x_n ve tvaru:

$$\begin{array}{cccccc}
 a_{11}x_1 & + & a_{12}x_2 & + & \dots & + & a_{1n}x_n & = & b_1 & \dots & \text{1. rovnice} \\
 a_{21}x_1 & + & a_{22}x_2 & + & \dots & + & a_{2n}x_n & = & b_2 & \dots & \text{2. rovnice} \\
 \vdots & & \vdots & & \dots & & \vdots & & \vdots & & \vdots \\
 a_{m1}x_1 & + & a_{m2}x_2 & + & \dots & + & a_{mn}x_n & = & b_m & \dots & \text{m-tá rov.}
 \end{array} \tag{5.1a}$$

Ekvivalentní maticový zápis systému (5.1a):

$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}, \tag{5.1b}$$

kde je

$$\mathbf{A} := [a_{ij}]_{\substack{1 \leq i \leq m \\ 1 \leq j \leq n}} \dots \text{ matice SLR (5.1a), } a_{ij} \in \mathbb{F}$$

$$\mathbf{b} := \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} \dots \text{ pravá strana SLR (5.1a), } b_i \in \mathbb{F}$$

$$\mathbf{x} := \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \dots \text{ vektor neznámých SLR (5.1a), } x_j \in \mathbb{F}.$$

jeho řešením.

Systém rovnic (5.1a) se nazývá **homogenní**, jestliže má nulovou pravou stranu: $\mathbf{b} = \mathbf{0}_{m,1}$.

DEFINICE 5.1. Nechť \mathbf{A} je matice SLR (5.1b), pak matici $\tilde{\mathbf{A}} := [\mathbf{A}, \mathbf{b}]$ rozměru $m \times (n + 1)$ nazýváme **rozšířenou maticí** tohoto systému. Zřejmě každý SLR je jednoznačně popsán svou rozšířenou maticí soustavy $\tilde{\mathbf{A}}$.

VĚTA 5.2 (Věta o řešitelnosti SLR: **Frobeniova věta**²³).

Systém lineárních rovnic (5.1b) je řešitelný právě když $r(\mathbf{A}) = r(\tilde{\mathbf{A}})$.

DŮKAZ. Systém je řešitelný $\Leftrightarrow \mathbf{b} \in \mathcal{R}(\mathbf{A})$ ^{4.15(3)} $\Leftrightarrow \mathbf{b}$ je lineární kombinací sloupců matice \mathbf{A} ^{3.14(5)} \Leftrightarrow přidáním \mathbf{b} ke sloupcům matice \mathbf{A} se nemění jimi generovaný prostor $\Leftrightarrow \mathcal{R}(\mathbf{A}) = \mathcal{R}(\tilde{\mathbf{A}})$ ^{3.24(3)} $\Leftrightarrow \dim \mathcal{R}(\mathbf{A}) = \dim \mathcal{R}(\tilde{\mathbf{A}})$ ^{4.17} $r(\mathbf{A}) = r(\tilde{\mathbf{A}})$. \square

DŮSLEDEK 5.3 (Popis množiny všech řešení).

*Homogenní SLR s libovolnou maticí soustavy \mathbf{A} je vždy řešitelný a množinou všech jeho řešení je jádro $\mathcal{N}(\mathbf{A})$. Je-li $\mathbf{x}^{(0)}$ nějaké řešení (řešitelného) systému (5.1b), pak $\mathbf{x}^{(0)}$ se nazývá jeho **partikulárním řešením** a $\mathbf{x}^{(0)} + \mathcal{N}(\mathbf{A}) = \{\mathbf{x}^{(0)} + \mathbf{u} \mid \mathbf{u} \in \mathcal{N}(\mathbf{A})\}$ udává množinu všech jeho řešení. Zejména platí:*

- (1) *Systém má jediné řešení právě když $r(\mathbf{A}) = r(\tilde{\mathbf{A}}) = n$ neboli právě když \mathbf{A} je sloupcově plně hodnosti, ale $\tilde{\mathbf{A}}$ nikoliv. Zejména každý systém s regulární maticí soustavy ($m = n$) má vždy právě jedno řešení.*
- (2) *Systém má nekonečně mnoho řešení právě když $r := r(\mathbf{A}) = r(\tilde{\mathbf{A}})$ a $r < n$. V tomto případě množina všech řešení je tvaru $\{\mathbf{x}^{(0)} + t_1 \mathbf{u}^{(1)} + \dots + t_{n-r} \mathbf{u}^{(n-r)} \mid t_1, \dots, t_{n-r} \in \mathbb{F}\}$, kde $\mathbf{u}^{(1)}, \dots, \mathbf{u}^{(n-r)}$ je nějaká báze v $\mathcal{N}(\mathbf{A})$ a $t_1, \dots, t_{n-r} \in \mathbb{F}$ jsou tzv. **volné parametry**.*

²³nebo též Kronecker–Capelliho věta.

a) Homogenní systém: \mathbf{x} je řešení homogenního systému $\Leftrightarrow \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{0}$
 $\stackrel{3,29}{\Leftrightarrow} \mathbf{x} \in \mathcal{N}(\mathbf{A})$.

b) Nehomogenní systém: \mathbf{x} je řešení homogenního systému \Leftrightarrow
 $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} = \mathbf{A}\mathbf{x}^{(0)} \Leftrightarrow \mathbf{A}\mathbf{x} - \mathbf{A}\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{0} \Leftrightarrow \mathbf{A}(\mathbf{x} - \mathbf{x}^{(0)}) = \mathbf{0}$
 $\stackrel{a)}{\Leftrightarrow} \mathbf{x} - \mathbf{x}^{(0)} =: \mathbf{u} \in \mathcal{N}(\mathbf{A}) \Leftrightarrow \mathbf{x} = \mathbf{x}^{(0)} + \mathbf{u}$, kde $\mathbf{u} \in \mathcal{N}(\mathbf{A})$.

Poznamenejme, že výše uvedená úvaha koresponduje s teorií o faktor prostorech z odst. 3.5 (věta 3.39 a její důsledky). Totiž $\mathbf{A} : \mathbb{F}^n \rightarrow \mathbb{F}^m$ určuje dle 4.15 lineární operátor, přičemž množina všech řešení je úplný vzor $\mathbf{A}^{-1}(\{\mathbf{b}\})$, což je právě jedna ze tříd faktor prostoru $\mathbb{F}^n / \mathcal{N}(\mathbf{A})$ (viz 3.41), která se dle 3.40 dá psát ve tvaru $\mathbf{x}^{(0)} + \mathcal{N}(\mathbf{A})$ pro libovolný reprezentant $\mathbf{x}^{(0)}$ této třídy. Podle 4.29(4) je $\dim \mathcal{N}(\mathbf{A}) = n - r(\mathbf{A})$. Odtud ihned dostáváme:

- (1) Řešitelný systém (podmínka $r(\mathbf{A}) = r(\tilde{\mathbf{A}})$ z věty 5.2) má tedy právě jedno řešení pouze v případě, že $\mathcal{N}(\mathbf{A}) = \{\mathbf{0}\}$, tj. když $0 = \dim \mathcal{N}(\mathbf{A}) = n - r(\mathbf{A})$, neboli když současně platí $r(\mathbf{A}) = n$. Partikulární řešení $\mathbf{x}^{(0)}$ je pak tímto jediným řešením.
- (2) V opačném případě ($r := r(\mathbf{A}) < n$) má vždy nekonečně mnoho řešení vyjádřitelných ve tvaru součtu partikulárního řešení $\mathbf{x}^{(0)}$ se všemi prvky z jádra $\mathcal{N}(\mathbf{A})$, neboli se všemi možnými lineárními kombinacemi vhodně zvolených bázeových vektorů $\mathbf{u}^{(1)}, \dots, \mathbf{u}^{(n-r)} \in \mathcal{N}(\mathbf{A})$.

□

DEFINICE 5.4. Řekneme, že dva SLR $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ a $\mathbf{A}'\mathbf{x} = \mathbf{b}'$ jsou **ekvivalentní**, jestliže oba systémy mají tytéž množiny řešení. V takovém případě píšeme $\tilde{\mathbf{A}} \sim \tilde{\mathbf{A}}'$, kde $\tilde{\mathbf{A}} := [\mathbf{A}, \mathbf{b}]$ a $\tilde{\mathbf{A}}' := [\mathbf{A}', \mathbf{b}']$ značí příslušné rozšířené matice těchto systémů (s týmž počtem sloupců).

Poznámka 5.5 (Princip konstrukce množiny všech řešení SLR).

Základní princip se opírá o nalezení ekvivalentního systému s podstatně jednodušší maticí soustavy, obvykle trojúhelníkové, nebo ještě

matice (věta 4.22). Necht' totiž $A = BC$ je nějaký skeletní rozklad matice soustavy A typu $m \times n$ o hodnoti r . Doplňme zprava lineárně nezávislé sloupce B na bázi v \mathbb{F}^m . To lze vždy udělat dle 3.24(1). Obdržíme tak čtvercovou regulární matici B' . Jestliže jako C' označíme matici vzniklou z C přidáním $m - r$ nulových řádků zdola, dostáváme $A = BC = B'C'$. Označíme-li $T := B'^{-1}$, pak $TA = C'$. Pak x je řešení SLR $Ax = b \Leftrightarrow TAx = Tb \Leftrightarrow C'x = b'$, kde $b' := Tb$. Tedy $[A, b] \sim [C', b']$ určují ekvivalentní systémy, přičemž $[C', b'] = [TA, Tb] = T[A, b] = T\tilde{A}$. Rozšířenou matici ekvivalentního systému tedy dostaneme vynásobením původní rozšířené matice \tilde{A} zleva regulární transformační maticí T .

Typickými rozklady skeletního typu jsou LU-rozklad a QR-rozklad (viz 4.41(2),(3)), kde C' vždy obsahuje regulární horní trojúhelníkovou submatici, která umožňuje snadné nalezení jak partikulárního řešení, tak i báze jádra $\mathcal{N}(C')$, což umožňuje popsat všechna řešení na základě 5.3. Báze jádra se hledá analogicky jako v důkazu 4.29(4)—viz též 4.41(1). V případě LU-rozkladu $PA = LS$ matice $T = L^{-1}P$ odpovídá elementárním řádkovým úpravám převádějícím A na schodovitý tvar $C' =: S$, resp. \tilde{A} na schodovitý tvar $[S, b']$. V případě QR-rozkladu je $B' =: Q$ unitární matice (viz 4.15(8)) a $C' =: R$, takže dle 3.90(5) roli $T = Q^{-1}$ hraje (hermitovsky) transponovaná matice Q^* .

V dalším se soustředíme na metody konstrukce množiny všech řešení založené na LU-rozkladu. V případě QR-rozkladu se postupuje analogicky.

5.1. SLR s regulární trojúhelníkovou maticí A řádu n .

Podle 4.27 má A na hlavní diagonále všechny prvky nenulové:
 $a_{kk} \neq 0$ pro $k = 1, 2, \dots, n$.

(1) A dolní trojúhelníková: Algoritmus dopředného dosazování:

$$\begin{array}{l} x_1 = b_1/a_{11} \\ x_k = (b_k - \sum_{j=1}^{k-1} a_{kj}x_j)/a_{kk} \text{ pro } k = 2, 3, \dots, n. \end{array} \quad (5.2a)$$

(2) A horní trojúhelníková: Algoritmus zpětného dosazování:

$$\begin{array}{l} x_n = b_n/a_{nn} \\ x_k = (b_k - \sum_{j=k+1}^n a_{kj}x_j)/a_{kk} \text{ pro } k = n-1, n-2, \dots, 1. \end{array} \quad (5.2b)$$

5.6. Výpočetní složitost algoritmů (5.2a) a (5.2b).

Označíme-li $\mathcal{O}(\pm)$ počet operací sečítání a odčítání (aditivní složitost) a $\mathcal{O}(*, /)$ počet operací násobení a dělení (multiplikatívni složitost), pak užitím známého vztahu pro součet členů aritmetické posloupnosti dostáváme pro algoritmy dopředného a zpětného dosazování kvadratickou aditivní i multiplikatívni složitost:

Aditivní složitost:

$$\mathcal{O}(\pm) = 0 + 1 + \dots + n - 1 = \frac{n(n-1)}{2} = \boxed{\frac{n^2 - n}{2}}.$$

Multiplikatívni složitost:

$$\mathcal{O}(*, /) = 1 + 2 + \dots + n = \frac{n(n+1)}{2} = \boxed{\frac{n^2 + n}{2}}.$$

pak v každém kroku ušetříme jedno dělení a multiplikační i aditivní složitost bude stejná:

$$\mathcal{O}(*, /) = 0 + 1 + \dots + n - 1 = \mathcal{O}(\pm) = \boxed{\frac{n^2 - n}{2}}$$

5.2. SLR s libovolnou maticí soustavy A rozměru $m \times n$.

(1) Gaussova eliminace

a) Převod \tilde{A} na schodovitý tvar algoritmem Gaussovy eliminace

Pomocí elementárních řádkových úprav převedeme rozšířenou matici soustavy $\tilde{A} = [A, b]$ na schodovitý tvar jako v 4.37. Z hlediska numerické přesnosti se doporučuje tzv. **pivotování**, kdy pro přehození řádků vybíráme takový, který má v eliminovaném sloupci prvek co největší v absolutní hodnotě. Při eliminaci se totiž tímto prvkem dělí. Jeho malé (i když nenulové) hodnoty mohou vést k extrémně vysokým hodnotám podílů a tudíž ke ztrátě platných cifer při jejich ukládání v paměti počítače.

Nechť R ($=: T$ v poznámce 5.5) je regulární transformační matice realizující tento převod. Obdržíme:

$$RA = [S, b'] =: \tilde{S}, \text{ kde } S = RA \text{ a } b' = Rb.$$

Podle poznámky 5.5 jsme takto obdrželi ekvivalentní SLR $Sx = b'$.

b) Rozhodnutí o řešitelnosti SLR $Sx = b'$

Podle Frobeniovy věty 5.2 je tento systém řešitelný právě když $r(S) = r(\tilde{S})$. Uvážíme-li, že S je schodovitý tvar původní matice A , tak systém bude řešitelný právě když S i \tilde{S} mají shodný počet nenulových řádků, který pak udává jejich společnou hodnotu r dle 4.30: sloupec b' nepřináší schod navíc.

Je-li systém řešitelný pokračujeme dalším krokem c). Přitom posledních $m - r$ nulových řádků v \tilde{S} můžeme vynechat, neboť reprezentují rovnice s nulovými koeficienty a nulovými pravými stranami, které

\mathbf{b}' nahradíme subvektorem $\mathbf{b}' = [b_1, \dots, b_r]$ bez $m - r$ koncových nul, pak $\mathbf{S}'\mathbf{x} = \mathbf{b}'$ představuje rovněž SLR ekvivalentní k původnímu.

c) Nalezení partikulárního řešení $\mathbf{x}^{(0)}$ systému $\mathbf{S}'\mathbf{x} = \mathbf{b}'$

V matici \mathbf{S}' , která je rozměru $r \times n$, vyberme sloupcové indexy $1 \leq j_1 < \dots < j_r \leq n$ odpovídající sloupcům se schody (viz 4.37). Pak $\mathbf{U} := \mathbf{S}'(:, [j_1, \dots, j_r])$ je regulární horní trojúhelníková submatice. Nastanou dva případy

(i) $r = n$, kdy $\mathbf{U} = \mathbf{S}'$ a systém $\mathbf{U}\mathbf{x} = \mathbf{b}'$ má tedy dle 5.3(2) jediné (partikulární) řešení $\mathbf{x}^{(0)}$, které nalezneme algoritmem zpětného dosazování (5.2b). Vektor $\mathbf{x}^{(0)}$ je také jediným řešením $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ a jsme tedy u konce.

(ii) $r < n$, kdy \mathbf{U} je vlastní submatice \mathbf{S}' .

Označme $1 \leq k_1 < \dots < k_{n-r} \leq n$ zbývající sloupce v \mathbf{S}' a \mathbf{U}' matici jimi vytvořenou. Dále necht' $y_p := x_{j_p}$ značí složky \mathbf{x} odpovídající sloupcům \mathbf{U} (tzv. **vázané proměnné**) a podobně $t_q := x_{k_q}$ zbývající složky (tzv. **volné proměnné**). Pak

$$\begin{aligned} \mathbf{b}' &= \mathbf{S}'\mathbf{x} = \sum_{j=1}^n \mathbf{S}'(:, j)x_j = \sum_{p=1}^r \mathbf{S}'(:, j_p)y_p + \sum_{q=1}^{n-r} \mathbf{S}'(:, k_q)t_q = \\ &= \mathbf{U}\mathbf{y} + \mathbf{U}'\mathbf{t} \quad \text{a odtud} \end{aligned}$$

$$\mathbf{U}\mathbf{y} = \mathbf{b}' - \mathbf{U}'\mathbf{t}. \quad (5.3)$$

Dosadíme-li za všechny volné proměnné nuly, pak $\mathbf{t} = \mathbf{0}$ a (5.3) přejde v rovnici $\mathbf{U}\mathbf{y} = \mathbf{b}'$, z níž určíme vázané proměnné algoritmem zpětného dosazování jako v (i). Partikulární řešení $\mathbf{x}^{(0)}$ tak má složky

$$x_j^{(0)} = \begin{cases} y_p & \text{jestliže } j = j_p \text{ pro nějaké } p \text{ a} \\ 0 & \text{jestliže } j = k_q \text{ pro nějaké } q. \end{cases}$$

Ve většině praktických úloh vystačíme s partikulárním řešením. V opačném případě pokračujeme krokem d).

méně $n - r$ nulovými složkami snadno nalézt užitím operátoru (\backslash) le-
vého dělení: $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{S}' \backslash \mathbf{b}'$. Pokud \mathbf{A} není singulární čtvercová matice,
lze jej aplikovat přímo na původní systém: $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{A} \backslash \mathbf{b}$. V případě
singulární čtvercové matice stačí k systému přidat jednu nulovou rov-
nici. Dostaneme ekvivalentní systém s obdélníkovou maticí soustavy,
s níž už lze výše uvedený postup použít.

d) Nalezení báze $\mathcal{N}(\mathbf{S}')$ pro popis všech řešení systému $\mathbf{S}'\mathbf{x} = \mathbf{b}'$

Řešíme (5.3) s $\mathbf{b}' = \mathbf{0}$ postupně pro $n - r$ vektorů volných proměnných
 $\mathbf{t} = \mathbf{t}^{(i)}$, $i = 1, \dots, n - r$, kde $t_q^{(i)} = \delta_{i,q}$ (Kroneckerův symbol), neboli
 $t_i^{(i)} = 1$ a nula jinak. Rovnice (5.3) tak budou tvaru $\mathbf{U}\mathbf{y} = -\mathbf{U}'(:, i) =$
 $-\mathbf{S}'(:, k_i)$ a jejich řešením dostaneme $n - r$ odpovídajících vektorů
 $\mathbf{y}^{(i)}$ vázaných proměnných určujících $n - r$ řešení $\mathbf{u}^{(i)}$ homogenního
systému $\mathbf{S}'\mathbf{u} = \mathbf{0}$ ze vztahů

$$u_j^{(i)} = \begin{cases} y_p^{(i)} & \text{jestliže } j = j_p \text{ pro nějaké } p \text{ a} \\ 1 & \text{jestliže } j = k_q \text{ pro } q = i \\ 0 & \text{jestliže } j = k_q \text{ pro nějaké } q \neq i. \end{cases}$$

Tento systém je nezávislý, neboť matice z nich vytvořená obsahuje
jednotkovou submatici řádu $n - r$, která je regulární (viz 4.19(3)(4)).
Protože je $\mathbf{u}^{(i)} \in \mathcal{N}(\mathbf{S}')$ a $\dim \mathcal{N}(\mathbf{S}') = n - r(\mathbf{S}') = n - r$, musí tvořit
jeho bázi (viz též 3.24(4)(ii)). Množina všech řešení je pak určena
dle 5.3(2) následujícími vztahy, kde $t_1, \dots, t_{n-r} \in \mathbb{F}$ jsou libovolně
zvolené volné proměnné:

$$\begin{aligned} x_1 &= x_1^{(0)} + t_1 \cdot u_1^{(1)} + \dots + t_{n-r} \cdot u_1^{(n-r)} \\ x_2 &= x_2^{(0)} + t_1 \cdot u_2^{(1)} + \dots + t_{n-r} \cdot u_2^{(n-r)} \\ &\vdots \\ x_n &= x_n^{(0)} + t_1 \cdot u_n^{(1)} + \dots + t_{n-r} \cdot u_n^{(n-r)} \end{aligned} \quad (5.4)$$

Poznámka: Pomocí systému MATLAB lze (dokonce ortonormální)
bázi jádra $\mathcal{N}(\mathbf{A}) = \mathcal{N}(\mathbf{S}')$ snadno nalézt užitím příkazu `null(A)`.

Postupujeme analogicky jako při Gaussově eliminaci (1) s tím rozdílem, že v kroku a) provádíme převod na schodovitý tvar pomocí Jordanovy metody popsané v poznámce 4.41(4). Při této metodě je v každém kroku eliminována i část sloupce nad každým schodem. Za cenu většího počtu výpočetních operací tak získáme jednodušší schodovitý tvar S' , v němž regulární horní trojúhelníková submatice U se stane diagonální maticí, což výrazně zjednoduší výpočty v následných krocích c) a d). Rovnice (5.3) má diagonální matici soustavy, takže vázané proměnné partikulárního řešení určíme z rovnice $Uy = b'$ pouhým vydělením diagonálními prvky $u_{jj} \neq 0$: $y_j = \frac{b'_j}{u_{jj}}$ pro $j = 1, \dots, r$. Stejně snadno určíme v kroku d) vázané proměnné bázových vektorů $u_j^{(i)}$: $y_j^{(i)} = \frac{-U^{(j,i)}}{u_{jj}} = \frac{-S'^{(j,k_i)}}{u_{jj}}$ pro $j = 1, \dots, r$ a $i = 1, \dots, n - r$.

(3) Užití LU-rozkladu

Nechť $PA = LS$ je LU-rozklad matice A . Zřejmě platí:

$$Ax = b \Leftrightarrow PAx = Pb \Leftrightarrow LSx = Pb \Leftrightarrow Lz = Pb, \text{ kde } z := Sx.$$

Celý postup hledání řešení tak sestává ze čtyř kroků:

- a) Konstrukce matic L, U a P podle 4.38
- b) Provedení permutace pravé strany Pb
- c) Řešení soustavy $Lz = Pb$ algoritmem dopřed. dosazování (5.2a)

Matice L je dolní trojúhelníková a regulární, takže podle 5.3(1) existuje právě jedno řešení z . Matice $L =: [l_{ij}]$ má dokonce jednotkovou diagonálu, takže při dopředném dosazování nemusíme v rovnicích (5.2a) dělit diagonálními prvky $l_{ii} = 1$.

- d) Řešení soustavy $Sx = z$ algoritmem zpětného dosazování (5.2b)
- Rozhodneme o řešitelnosti a případně hledáme řešení stejně jako v krocích b) až d) Gaussovy eliminace (1). Pouze pravou stranu b' zaměníme vektorem z .

Všechny algoritmy mají stejnou kubickou aditivní i multiplikační složitost:

Aditivní složitost:

$$\Theta(\pm) = \frac{n^3 - n}{3} + \frac{n^2 - n}{2}$$

Multiplikační složitost:

$$\Theta(*, /) = \frac{n^3 - n}{3} + n^2$$

Z hlediska výpočtové složitosti jsou všechny algoritmy ekvivalentní. Vzhledem k tomu, že ve všech třech metodách má nejvyšší výpočetní nároky triangulace (převod na horní trojúhelníkový tvar: faktor $\frac{n^3 - n}{3}$), resp. diagonalizace u Jordanovy metody, bude algoritmus (3) výhodnější v případě, že řešíme systém opakovaně s různými pravými stranami \mathbf{b} a stejnou maticí soustavy \mathbf{A} . V takovém případě totiž stačí provést triangulaci $\mathbf{PA} = \mathbf{LU}$ jen jednou, neboť nezávisí na pravé straně, a pak opakovaně provádět kroky b) až d) pro jednotlivé pravé strany. Tohoto postupu lze využít při řešení maticových rovnic typu $\mathbf{A}\mathbf{X} = \mathbf{B}$, jehož speciálním případem je úloha nalezení inverze regulární čtvercové matice (viz dále odst. 5.5).

(4) Cramerovo pravidlo pro regulární čtvercovou matici soustavy \mathbf{A} .

Je-li \mathbf{A} regulární čtvercová matice řádu n , pak $\mathbf{x} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b}$ je zřejmě (jediné) hledané řešení soustavy $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$, neboť $\mathbf{AA}^{-1}\mathbf{b} = \mathbf{b}$ v důsledku rovnosti $\mathbf{AA}^{-1} = \mathbf{I}_n$. Toto řešení můžeme spočítat Cramerovým pravidlem 4.54. Metoda však vyžaduje spočtení $n + 1$ determinantů řádu n a je proto použitelná jen pro soustavy o malém počtu rovnic ($n \leq 3$) a nebo ve speciálních případech, např. při vyjadřování řešení v symbolickém tvaru u rovnic, kde matice soustavy závisí na dalších parametrech. Pro numerické řešení větších soustav není

dek velkého počtu prováděných operací). Dochází tak ke ztrátě přesnosti, zejména v případech, kdy \mathbf{A} se blíží k singulární matici (det \mathbf{A} je nepřesně spočtené malé číslo, kterým se při Cramerově pravidlu dělí). Takovým maticím říkáme **špatně podmíněné** (podrobněji viz dále odst. 5.6).

5.3. SLR s pásovou (tridiagonální) maticí soustavy.

Věta 5.8. *Nechť $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$, kde \mathbf{A} je regulární pásová tridiagonální matice ($a_{ij} = 0$ pro $|i - j| > 1$) rozměru $n \times n$:*

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_1 & c_1 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ b_2 & a_2 & c_2 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & b_{n-1} & a_{n-1} & c_{n-1} \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & b_n & a_n \end{bmatrix}.$$

Potom její LU-rozklad $\mathbf{A} = \mathbf{LU}$ je tvaru

$$\mathbf{L} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ \beta_2 & 1 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & \beta_n & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{U} = \begin{bmatrix} \alpha_1 & c_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \alpha_2 & c_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & c_{n-1} \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \alpha_n \end{bmatrix},$$

kde $\alpha_1 = a_1$

$$\beta_i = \frac{b_i}{\alpha_{i-1}} \quad (5.5a)$$

$$\alpha_i = a_i - \beta_i c_{i-1} \quad \text{pro } i = 2, 3, \dots, n.$$

Důkaz. Vztahy pro neznámé α_i a β_i snadno nalezneme formálním porovnáním prvků matic na levé a pravé straně po roznásobení maticové rovnice $\mathbf{A} = \mathbf{LU}$: viz též poznámku 5.9(3). \square

(1) Jinou variantu algoritmu (5.5a) lze odvodit pro

$$\mathbf{L} = \begin{bmatrix} \alpha_1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ b_2 & \alpha_2 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \alpha_{n-1} & 0 \\ 0 & 0 & \dots & b_n & \alpha_n \end{bmatrix}, \mathbf{U} = \begin{bmatrix} 1 & \gamma_1 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 & \gamma_{n-1} \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

kde $\alpha_1 = a_1$, $\gamma_1 = \frac{c_1}{\alpha_1}$

$$\alpha_i = a_i - b_i \gamma_{i-1} \quad (5.5b)$$

$$\gamma_i = \frac{c_i}{\alpha_i} \quad \text{pro } i = 2, 3, \dots, n.$$

- (2) Analogické algoritmy obdržíme pro blokově tridiagonální matice, kde $a_i, b_i, c_i, \alpha_i, \beta_i$ (resp. γ_i) jsou submatice kompatibilních rozměrů. Pak místo $\frac{1}{\alpha_{i-1}}$ násobíme inverzní maticí α_{i-1}^{-1} zprava v (5.5a) (resp. místo $\frac{1}{\alpha_i}$ maticí α_i^{-1} zleva v (5.5b)).
- (3) V případě obecné regulární čtvercové matice \mathbf{A} lze výše popsaný postup zobecnit pro přímý výpočet prvků matic \mathbf{L} a \mathbf{U} tak, že postupně sestavujeme rovnice pro prvky 1. řádku \mathbf{U} , 1. sloupce \mathbf{L} , 2. řádku \mathbf{U} , 2. sloupce \mathbf{L} , atd.

5.4. Přibližné řešení SLR metodou nejmenších čtverců.

Pokud neexistuje řešení SLR $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$, je to důsledkem toho, že $\mathbf{b} \notin \mathcal{R}(\mathbf{A})$. V tomto případě má smysl hledat řešení \mathbf{x} , které minimalizuje v nějakém smyslu chybu $\mathbf{b} - \mathbf{Ax}$. Chybu obvykle měříme vhodnou normou $\|\mathbf{b} - \mathbf{Ax}\|$. Nejčastěji se pro tento účel užívají p -normy (viz 3.56). Pokud je norma odvozena²⁴ z nějakého vnitřního součinu $\langle \cdot, \cdot \rangle$, stačí nahradit pravou stranu \mathbf{b} její ortogonální projekcí $\hat{\mathbf{b}} \in \mathcal{R}(\mathbf{A})$ na

²⁴viz 3.62(S9).

malizující $\|\mathbf{b} - \hat{\mathbf{b}}\|$. Místo původní rovnice pak řešíme rovnicí $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ tzv. **metodou nejmenších čtverců (MNČ)** podle následující věty.

VĚTA 5.10 (Metoda nejmenších čtverců ve $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$).

Nechť $(V, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ je VS-prostor nad skalárním polem $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ a $W := \mathcal{L}(A)$ jeho vektorový podprostor generovaný konečnou množinou vektorů $A := \{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$. Pak $\boldsymbol{\beta} := [\beta_1, \dots, \beta_n] \in \mathbb{F}^n$ je ve smyslu věty 3.77 řešením úlohy ortogonální projekce $P_W \mathbf{b} =: \hat{\mathbf{b}} = \beta_1 \mathbf{a}_1 + \dots + \beta_n \mathbf{a}_n$ vektoru $\mathbf{b} \in V$ na podprostor W právě když $\boldsymbol{\beta}$ je přesným řešením následujícího systému lineárních rovnic, který je vždy řešitelný:

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{a}_1, \mathbf{a}_1 \rangle \beta_1 + \langle \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_1 \rangle \beta_2 + \dots + \langle \mathbf{a}_n, \mathbf{a}_1 \rangle \beta_n &= \langle \mathbf{b}, \mathbf{a}_1 \rangle \\ \langle \mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2 \rangle \beta_1 + \langle \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_2 \rangle \beta_2 + \dots + \langle \mathbf{a}_n, \mathbf{a}_2 \rangle \beta_n &= \langle \mathbf{b}, \mathbf{a}_2 \rangle \\ \vdots & \vdots \\ \langle \mathbf{a}_1, \mathbf{a}_n \rangle \beta_1 + \langle \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_n \rangle \beta_2 + \dots + \langle \mathbf{a}_n, \mathbf{a}_n \rangle \beta_n &= \langle \mathbf{b}, \mathbf{a}_n \rangle. \end{aligned} \quad (5.6a)$$

DŮKAZ. W je konečně rozměrný, takže podle 3.80 lze užít větu 3.77 o ortogonální projekci. Podle věty 3.86 je $P_W \mathbf{b} = \hat{\mathbf{b}} \Leftrightarrow \mathbf{b} - \hat{\mathbf{b}} \perp W$
 $\stackrel{3.72}{\Leftrightarrow} \mathbf{b} - \hat{\mathbf{b}} \perp \mathbf{a}_i$ pro $i = 1, \dots, n \Leftrightarrow \langle \mathbf{b} - \sum_{j=1}^n \beta_j \mathbf{a}_j, \mathbf{a}_i \rangle = 0$
 pro $i = 1, \dots, n \stackrel{(3.1)}{\Leftrightarrow} \langle \mathbf{b}, \mathbf{a}_i \rangle - \sum_{j=1}^n \beta_j \langle \mathbf{a}_j, \mathbf{a}_i \rangle = 0$ pro $i = 1, \dots, n$
 $\Leftrightarrow \sum_{j=1}^n \beta_j \langle \mathbf{a}_j, \mathbf{a}_i \rangle = \langle \mathbf{b}, \mathbf{a}_i \rangle$ pro $i = 1, \dots, n \Leftrightarrow \boldsymbol{\beta}$ je řešením (5.6a).
 Řešitelnost tohoto systému je garantována větou o ortogonální projekci. \square

DŮSLEDEK 5.11 (Metoda nejmenších čtverců ve $(\mathbb{F}^m, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$).

Nechť $\mathbf{A} := [\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n]$ je matice typu m/n tvořená sloupcovými vektory $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n$ a $\mathbf{b} \in \mathbb{F}^m$ libovolný vektor. Pak $\mathbf{x} \in \mathbb{F}^n$ je řešením rovnice $\mathbf{A}\mathbf{x} = \hat{\mathbf{b}}$ nad skalárním polem $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$ právě když \mathbf{x} je přesným řešením následujícího systému lineárních rovnic:

$$(\mathbf{A}^* \mathbf{A})\mathbf{x} = \mathbf{A}^* \mathbf{b}. \quad (5.6b)$$

DŮKAZ. Jestliže nahradíme β v předchozí větě vektorem x , pak $\hat{b} = x_1 a_1 + \dots + x_n a_n \stackrel{4.13}{=} Ax$. Vektor x je tedy řešením této úlohy právě když je řešením SLR (5.6a), kde $\beta_i = x_i$. Tomuto systému odpovídá dle 4.14(9) maticový zápis (5.6b). Jeho řešitelnost je dána předchozí větou nebo také přímo plyne ihned z toho, že jeho pravá strana $A^*b \in \mathcal{R}(A^*) \stackrel{3.88(5)(iii)}{=} \mathcal{R}(A^*A)$. \square

Poznámka 5.12.

- (1) Jestliže $\mathbb{F} \subseteq \mathbb{R}$, pak v (5.6b) je $A^* \stackrel{4.11(5)}{=} A^T$.
- (2) Je-li W nějaká pozitivně definitní matice řádu m (tzv. **váhová matice**), pak lze pomocí ní zavést v \mathbb{F}^m *vážený skalární součin* $\langle x, y \rangle_W := \langle Wx, y \rangle \stackrel{4.14(9)}{=} y^* W x$ (podrobnosti dále v kapitole 6). Systém (5.6a) tak přejde v

$$(A^* W A)x = A^* W b. \quad (5.6c)$$

Jeho řešení nazýváme řešením úlohy $Ax = \hat{b}$ tzv. **váženou metodu nejmenších čtverců s váhovou maticí W** . Obvykle W je diagonální matice s kladnými diagonálními vahami $w_{ii} > 0$ (jinak W by totiž nebyla pozitivně definitní). Nechť $r := b - Ax$ značí vektor odchylek řešení od pravé strany (tzv. **reziduální vektor**). Malá hodnota w_{ii} v odvozené normě $\|r\|_W = \sqrt{\langle W r, r \rangle_W} = \sqrt{r^* W r} = \sqrt{\sum_{i=1}^m w_{ii} r_i \bar{r}_i} = \sqrt{\sum_{i=1}^m w_{ii} |r_i|^2}$ snižuje vliv odchylky r_i na hodnotu normy a připouští tudíž větší odchylku i -té složky oproti j -té složce, kde $w_{jj} > w_{ii}$.

- (3) Je-li $b \in \mathcal{R}(A)$, pak $\hat{b} = P_W b \stackrel{3.76(1)}{=} b$, takže každé řešení soustavy (5.6b) je současně přesným řešením původní rovnice $Ax = b$. V MATLABu pro nečtvercovou matici pomocí operátoru levého dělení $x = A \backslash b$ spočteme nějaké (partikulární)

5.5. Řešení maticové rovnice $A \cdot X = B$ a výpočet inverze A^{-1} .

Nechť A typu m/n a B typu m/p jsou dané matice. Řešením maticové rovnice $A \cdot X = B$ rozumíme každou matici X kompatibilního typu n/p , která tuto rovnici splňuje. Protože $A \cdot X = B \Leftrightarrow A \cdot X(:, k) = B(:, k)$ pro $k = 1, \dots, p$, vidíme, že sloupce X jsou po řadě řešení p systémů lineárních rovnic s pravými stranami tvořenými odpovídajícími sloupci matice B . Všechny tyto systémy mají přitom stejnou maticí soustavy A .

V zásadě můžeme po drobné modifikaci užít metody (1) až (3) z odst. 5.2.

(1) Gaussova nebo Jordanova eliminace

V kroku a) převádíme na schodovitý tvar matici soustavy rozšířenou o všechny pravé strany, tj. matici $\tilde{A} = [A, B]$. Obdržíme $[S, B']$.

V kroku b) rozhodnutí o řešitelnosti maticové rovnice spočívá v rozhodnutí o řešitelnosti všech ekvivalentních soustav s měnícími se pravými stranami $B'(:, k)$, $k = 1, \dots, p$. Snadno nahlédneme, že nutnou a postačující podmínkou je opět podmínka $r(A) = r(\tilde{A})$, tj. stejný počet nenulových řádků v maticích S a $[S, B']$.

V kroku c) pak (5.3) řešíme postupně s pravými stranami $b' = B'(:, k)$ pro $k = 1, \dots, p$. Krok d) zůstane beze změny, neboť nezávisí na pravé straně.

(2) Užití LU-rozkladu

Jak již bylo zmíněno v 5.7, stačí vlastní LU-rozklad z kroku a) provést pouze jednou, v kroku b) pak provedeme řádkovou permutaci PB celé matice B , což odpovídá řádkovým permutacím všech pravých stran. Nakonec pro každou pravou stranu (sloupce matice B) opakujeme kroky c)d), čímž postupně dostáváme jako řešení odpovídající sloupce neznámé matice X .

$\mathbf{A} \cdot \mathbf{X} = \mathbf{B}$ nalézt řešením maticové rovnice $(\mathbf{A}^* \mathbf{A}) \mathbf{X} = \mathbf{A}^* \mathbf{B}$, která je vždy řešitelná.

Je-li \mathbf{A} regulární čtvercová matice řádu n , pak k nalezení inverze $\mathbf{X} = \mathbf{A}^{-1}$ stačí podle 4.46(11) řešit maticovou rovnici $\mathbf{A} \cdot \mathbf{X} = \mathbf{I}_n$. Tato úloha je tak speciálním případem maticové rovnice ($m = n = p$). Poznamenejme ještě, že v případě regulární matice, je $\mathbf{A}^{-1} \mathbf{B}$ (jediným) řešením obecné maticové rovnice s libovolnou pravou stranou \mathbf{B} . V případě regulární matice \mathbf{A} nízkého řádu, můžeme pro výpočet její inverze užít také determinantovou metodu dle důsledku 4.53.

5.6. Problémy s numerickou nestabilitou při řešení SLR.

Matice \mathbf{A} se nazývá **špatně podmíněná**, jestliže malé změny pravé strany \mathbf{b} mají za následek velké změny řešení \mathbf{x} . Například pro čtvercovou matici \mathbf{A} tato situace nastává v případech, kdy \mathbf{A} je sice regulární, avšak s malou hodnotou determinantu, neboli říkáme, že je “skoro singularní”. Tato situace nastane, když některý sloupcový (řádkový) vektor v \mathbf{A} svírá malý úhel s nadrovinou generovanou ostatními sloupci (řádky).

Jako příklad uvažme následující systém dvou lineárních rovnic:

$$\begin{aligned}x + 2y &= 2 \\2x + 3y &= 3,4\end{aligned}$$

Přesné řešení $x = 0,8$, $y = 0,6$ aproximujme dosti nepřesně hodnotami $\tilde{x} = 1$, $\tilde{y} = 0,48$. Po jejich dosazení do obou rovnic dostáváme po řadě 1,96 místo 2 a 3,44 místo 3,4, což jsou malé odchylky řádově v setinách ve srovnání s chybou řešení, která je řádově v desetínách. Příčina tkví v tom, že hledáme průsečík dvou přímek, které svírají velmi malý úhel o směrnících $-\frac{1}{2}$ a $-\frac{2}{3}$. Řádky [1,2] a [2,3] matice soustavy v tomto případě totiž reprezentují souřadnice kolmic k oběma přímkám a svírají tedy stejný úhel jako přímky samotné.

vektorů, tj. ke stavu, kdy matice soustavy je singulární. Podobně lze zkonstruovat situace, kdy při libovolně velké odchylce řešení lze dosáhnout libovolně malé odchylky od pravé strany.

ZÁVĚR: *Nelze tedy hodnotit přesnost nalezeného řešení podle odchylky od pravé strany po jeho dosažení do rovnic!*

Lze pouze hodnotit podmíněnost matice. Ta se měří číslem podmíněnosti, které se zpravidla počítá jako poměr největšího ku nejmenšímu singulárnímu číslu matice. Singulární čísla matice \mathbf{A} jsou druhé odmocniny vlastních čísel symetrické matice $\mathbf{A}^T \mathbf{A}$ — tedy v případě symetrické matice splývají s jejími vlastními čísly (podrobněji viz následující kapitolu). Toto číslo podmíněnosti v systému MATLAB počítá funkce `cond`. Čím větší číslo podmíněnosti má daná matice, tím je hůře podmíněná a více se blíží k singulární matici. Jinak počítané reciproké číslo podmíněnosti v intervalu $[0, 1]$ vrací funkce `rcond`. V tomto případě špatnou podmíněnost indikují hodnoty blízké k nule.

5.7. Iterační metody pro řešení systému lineárních rovnic.

Princip:

Rovnici $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$, kde \mathbf{A} je čtvercová regulární matice řádu n , převedeme na rovnici tvaru $\mathbf{x} = \mathbf{\Gamma}\mathbf{x} + \boldsymbol{\gamma}$, kterou generujeme posloupnost iterací.

Obecný postup hledání $\mathbf{\Gamma}$ a $\boldsymbol{\gamma}$:

Matici \mathbf{A} vhodně rozložíme do tvaru $\mathbf{A} = \mathbf{N} - \mathbf{M}$, kde \mathbf{N} je regulární matice. Pak platí

$$\begin{aligned} \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} &\Leftrightarrow (\mathbf{N} - \mathbf{M})\mathbf{x} = \mathbf{b} \Leftrightarrow \mathbf{N}\mathbf{x} = \mathbf{M}\mathbf{x} + \mathbf{b} \Leftrightarrow \\ &\mathbf{x} = \underbrace{\mathbf{N}^{-1}\mathbf{M}}_{\mathbf{\Gamma}}\mathbf{x} + \underbrace{\mathbf{N}^{-1}\mathbf{b}}_{\boldsymbol{\gamma}}. \end{aligned}$$

$$\begin{array}{l} \mathbf{x}^{(0)} \quad \dots \text{ počáteční iterace} \\ \mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{\Gamma} \mathbf{x}^{(k)} + \boldsymbol{\gamma} \quad \text{pro } k = 0, 1, \dots \end{array} \quad (5.7)$$

DEFINICE 5.13 (Jacobiho prosté iterace).

Položíme

$$\mathbf{N} := \text{diag}(\mathbf{A}) = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & a_{22} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{M} := \mathbf{N} - \mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & -a_{12} & \dots & -a_{1n} \\ -a_{21} & 0 & \dots & -a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ -a_{n1} & -a_{n2} & \dots & 0 \end{bmatrix},$$

pak

$$\mathbf{\Gamma} = \begin{bmatrix} 0 & -\frac{a_{12}}{a_{11}} & \dots & -\frac{a_{1n}}{a_{11}} \\ -\frac{a_{21}}{a_{22}} & 0 & \dots & -\frac{a_{2n}}{a_{22}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ -\frac{a_{n1}}{a_{nn}} & -\frac{a_{n2}}{a_{nn}} & \dots & 0 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{\gamma} = \begin{bmatrix} \frac{b_1}{a_{11}} \\ \frac{b_2}{a_{22}} \\ \vdots \\ \frac{b_n}{a_{nn}} \end{bmatrix}.$$

Rozepsáním (5.7) do jednotlivých rovnic dostáváme

Jacobiho iterační proces:

$$\begin{array}{l} x_1^{(0)}, \dots, x_n^{(0)} \quad \dots \text{ počáteční iterace} \\ x_j^{(k+1)} = \frac{1}{a_{jj}} \left(b_j - \sum_{i \neq j}^n a_{ji} x_i^{(k)} \right), \\ j = 1, \dots, n; \quad k = 0, 1, \dots \end{array} \quad (5.8)$$

nice vzhledem k proměnné x_j .

Jestliže nyní v (5.8) použijeme pro $i < j$ již spočtenou iteraci $x_i^{(k+1)}$ místo $x_i^{(k)}$, obdržíme následující zřejmě poněkud rychleji konvergující iterační proces.

DEFINICE 5.14 (Gauss-Seidelovy iterace).

Položíme

$$N := \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \dots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix},$$

$$M := N - A = \begin{bmatrix} 0 & -a_{12} & \dots & -a_{1n} \\ 0 & 0 & \dots & -a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix},$$

pak z $Nx^{(k+1)} = Mx^{(k)} + b$ dostáváme ihned rovnice pro

Gauss-Seidelův iterační proces:

| |
|--|
| $x_1^{(0)}, \dots, x_n^{(0)}$... počáteční iterace $x_j^{(k+1)} = \frac{1}{a_{jj}} (b_j - \sum_{i=1}^{j-1} a_{ji} x_i^{(k+1)} - \sum_{i=j+1}^n a_{ji} x_i^{(k)}),$ $j = 1, \dots, n; k = 0, 1, \dots$ |
|--|

(5.9)

DEFINICE 5.15. Čtvercová matice A řádu n se nazývá **striktně diagonálně dominantní**, jestliže $|a_{jj}| > \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^n |a_{ji}|$ pro $j = 1, 2, \dots, n$.

VĚTA 5.16 (Konvergence Jacobiho a Gauss-Seidelovy metody).
Nechť A je striktně diagonálně dominantní matice. Potom systém lineárních rovnic $Ax = b$ má jediné řešení a Jacobiho i Gauss-Seidelův

teční aproximaci $x^{(0)}$.

POZNÁMKA 5.17. Obecně z konvergence jedné z obou metod neplyne konvergence druhé. Pokud konvergují obě, pak Gauss-Seidelova metoda konverguje rychleji.

PŘÍKLAD 5.18. Jak ukazuje následující příklad, může pouhou změnou pořadí rovnic dojít ke ztrátě konvergence. Uvažme SLR

$$\begin{array}{rclcrcl} 4x & - & y & + & z & = & 7 \\ 4x & - & 8y & + & z & = & -21 \\ -2x & + & y & + & 5z & = & 15 \end{array}$$

Jacobiho iterace tohoto SLR odstartované v počáteční aproximaci $x^{(0)} = [1, 2, 2]$ konvergují k přesnému řešení $x = [2, 4, 3]$, neboť matice soustavy je striktně diagonálně dominantní.

Jestliže zaměníme první a poslední rovnici, tak se tato vlastnost poruší a SLR

$$\begin{array}{rclcrcl} -2x & + & y & + & 5z & = & 15 \\ 4x & - & 8y & + & z & = & -21 \\ 4x & - & y & + & z & = & 7 \end{array}$$

při téže počáteční iteraci diverguje od přesného řešení.

Poznámka 5.19. Iterační metody jsou vhodné zejména pro rozsáhlé systémy lineárních rovnic s řídkou maticí soustavy (malým počtem nenulových prvků), kde u Gaussovy eliminace bývají problémy s numerickou stabilitou (viz 5.6) a větší výpočetní nároky vzhledem k nemožnosti účelně využít případné řídkosti matice soustavy.

Snažíme se vhodnou záměnou pořadí rovnic (řádkovou permutací rozšířené matice soustavy) a změnou pořadí nezávisle proměnných (sloupcová permutace matice soustavy) soustředit největší nenulové prvky kolem hlavní diagonály s cílem dosáhnout (pokud možno) striktně diagonální dominantnosti. To je zpravidla snazší u řídké matice, která se stane pásovou (nenulové prvky soustředěny kolem hlavní diagonály).

systém lineárních rovnic (SLR) ♦ system of linear equations (SLE)
matice systému ♦ matrix of the system
pravá strana ♦ right-hand side
vektor neznámých ♦ vector of unknowns
(ne)homogenní systém ♦ (non-)homogeneous system
rozšířená matice SLR ♦ augmented matrix of a SLE
množina řešení ♦ solution set
partikulární řešení ♦ particular solution
algoritmus dopředného dosazování ♦ forward-substitution algorithm
algoritmus zpětného dosazování ♦ back-substitution algorithm
SLR s dolní trojúhelníkovou maticí ♦ lower-triangular SLE
SLR s horní trojúhelníkovou maticí ♦ upper-triangular SLE
výpočetní složitost ♦ computational complexity
tridiagonální matice ♦ tridiagonal matrix
pásová matice ♦ band matrix
přibližné řešení ♦ approximate solution
metoda nejmenších čtverců (MNČ) ♦ least-squares (LSQ) solution
vážená MNČ ♦ weighted LSQ method
váhová matice ♦ weight matrix
maticová rovnice ♦ matrix equation
numerická (ne)stabilita ♦ numerical (in)stability
špatně podmíněná matice ♦ badly-conditioned matrix
dobře podmíněná matice ♦ well-conditioned matrix
číslo podmíněnosti ♦ condition number
iterační metoda ♦ iterative method

Látka je předběžně zpracována v souborech TrSour.tif a DiagMat.tif,
které jsou zkomprimovány v TrSour.zip a v DiagMat.zip na
[https://www.econ.muni.cz/stud/verejne/verejne/Predmety/Podzim%
202004/PMZMI/prednaska/](https://www.econ.muni.cz/stud/verejne/verejne/Predmety/Podzim%202004/PMZMI/prednaska/).

Nechť dále značí $a := a_1 + ia_2, b := b_1 + ib_2$ dvě komplexní čísla v kartézském tvaru a

$a = |a|(\cos \alpha + i \sin \alpha) = |a|e^{i\alpha}, b = |b|(\cos \beta + i \sin \beta) = |b|e^{i\beta}$ jejich vyjádření v goniometrickém, resp. Eulerově tvaru.

Jelikož funkce kosinus je sudá ($\cos(-x) = \cos(x)$) a funkce sinus lichá ($\sin(-x) = -\sin(x)$), dostáváme:

$$\overline{e^{i\alpha}} = e^{-i\alpha} \text{ a tedy } \overline{a} = |a|e^{-i\alpha} \text{ a } \overline{b} = |b|e^{-i\beta}.$$

A.1. Sečítání, odčítání.

$$a + b := (a_1 + b_1) + i(a_2 + b_2)$$

$$a - b := (a_1 - b_1) + i(a_2 - b_2)$$

A.2. Násobení.

$$ab = (a_1 + ia_2)(b_1 + ib_2) = (a_1b_1 - a_2b_2) + i(a_2b_1 + a_1b_2) \quad \text{nebo}$$

$$ab = |a|e^{i\alpha}|b|e^{i\beta} = |a||b|e^{i(\alpha+\beta)} = |a||b|(\cos(\alpha + \beta) + i \sin(\alpha + \beta)).$$

Zejména platí

$$a\overline{a} = a_1^2 + a_2^2 = |a|^2.$$

A.3. Dělení. Nechť $b \neq 0$, pak

$$\frac{a}{b} = \frac{a\overline{b}}{b\overline{b}} = \frac{a_1b_1 + a_2b_2}{b_1^2 + b_2^2} + i\frac{a_2b_1 - a_1b_2}{b_1^2 + b_2^2} \quad \text{nebo}$$

$$\frac{a}{b} = \frac{|a|e^{i\alpha}}{|b|e^{i\beta}} = \frac{|a|}{|b|}e^{i(\alpha-\beta)} = \frac{|a|}{|b|}(\cos(\alpha - \beta) + i \sin(\alpha - \beta)).$$

A.4. Umocňování.

Tvzení (Moivreova věta).

$$a^n = |a|^n(\cos \alpha n + i \sin \alpha n), \text{ kde } n \in \mathbb{Z}$$

Důkaz. Indukcí vzhledem k $|n|$ užitím vztahu A.2 pro násobení při $n > 0$, resp. vztahu A.3 pro dělení komplexních čísel při $n < 0$. \square

1. Druhá odmocnina v kartézských souřadnicích

$\sqrt{a_1 + ia_2} = \pm(u_1 + iu_2)$, kde

$$u_1 = \sqrt{\frac{1}{2}(|a| + a_1)}$$

$$u_2 = \operatorname{sgn}(a_2) \sqrt{\frac{1}{2}(|a| - a_1)}, \text{ kde } \operatorname{sgn}(a_2) \text{ udává znaménko } a_2.$$

2. n -tá odmocnina

Uvažme, že vzhledem k periodicitě funkcí kosinus a sinus platí $a = |a|(\cos \alpha + i \sin \alpha) = |a|(\cos(\alpha + 2\pi k) + i \sin(\alpha + 2\pi k)) = |a|e^{i(\alpha + 2\pi k)}$ pro každé $k \in \mathbb{Z}$.

Odtud dostaneme ihned vztah pro všechny n -té odmocniny z a :

$$\sqrt[n]{a} = \sqrt[n]{|a|} e^{i \frac{\alpha + 2\pi k}{n}} = \sqrt[n]{|a|} \left(\cos \frac{\alpha + 2\pi k}{n} + i \sin \frac{\alpha + 2\pi k}{n} \right)$$

pro $k = 0, 1, \dots, n - 1$.

3. n -tá odmocnina z 1

Z předchozího dostaneme volbou $a = 1$ všechny n -té odmocniny z 1:

$$\sqrt[n]{1} = e^{i \frac{2\pi k}{n}} = \left(\cos \frac{2\pi k}{n} + i \sin \frac{2\pi k}{n} \right)$$

pro $k = 0, 1, \dots, n - 1$.

Tvzení (Vlastnosti).

- (1) Všechny hodnoty n -té odmocniny z komplexního čísla a dostaneme vynásobením jedné z těchto hodnot všemi hodnotami n -té odmocniny z 1.
- (2) Jsou-li $\varepsilon_1, \varepsilon_2$ n -té odmocniny z 1, pak $\varepsilon_1 \varepsilon_2$ je rovněž n -tá odmocnina z 1.
- (3) Je-li ε k -tá odmocnina z 1 a $l = kq$, pak ε je rovněž l -tá odmocnina z 1.

mocnina z 1 pro $k = 0, 1, \dots, n - 1$.

- (5) ε se nazývá **primitivní** n -tá odmocnina z 1, platí-li:
- (i) $\varepsilon^n = 1$
 - (ii) $\varepsilon^k \neq 1$ pro $k = 1, 2, \dots, n - 1$.
- (6) Je-li ε n -tá odmocnina z 1, pak ε je primitivní právě když hodnoty ε^k jsou pro $k = 0, 1, \dots, n - 1$ navzájem různé. Zejména $\varepsilon := e^{\frac{i2\pi}{n}}$ je vždy primitivní, neboť $\varepsilon^k = e^{\frac{i2\pi k}{n}}$ jsou pro $k = 0, 1, \dots, n - 1$ navzájem různá komplexní čísla.
- (7) Nechť ε je primitivní n -tá odmocnina z 1. Pak ε^k je primitivní n -tá odmocnina z 1 právě když n a k jsou nesoudělné.
- (8) Nechť p je prvočíslo, pak všechny p -té odmocniny z 1 různé od 1 jsou primitivní.

A.6. Goniometrické vzorce.

1. Vyjádření goniometrických funkcí $\sin n\alpha, \cos n\alpha$ pomocí $\sin \alpha, \cos \alpha$

Použitím Moivreovy věty a binomické věty dostáváme:

$$\begin{aligned} \cos n\alpha + i \sin n\alpha &= (\cos \alpha + i \sin \alpha)^n = \\ &= \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} \cos^k \alpha (i)^{n-k} \sin^{n-k} \alpha. \end{aligned}$$

Stačí pak porovnat reálné, popřípadě imaginární části výrazů vlevo a vpravo. Zejména pro $n = 2$ tak dostáváme známé vztahy pro dvojnásobný úhel:

$$\cos 2\alpha = \cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha, \quad \sin 2\alpha = 2 \sin \alpha \cos \alpha.$$

Ty jsou však speciálním případem obecnějších vztahů pro součet a rozdíl úhlů, získaných z A.2 volbou $a_1 = \cos \alpha, a_2 = \sin \alpha$ a $b_1 = \cos(\pm\beta) = \cos \beta, b_2 = \sin(\pm\beta) = \pm \sin \beta$. Jelikož $|a| = |b| = 1$, obdržíme:

$$\begin{aligned} \cos(\alpha \pm \beta) &= \cos \alpha \cos \beta \mp \sin \alpha \sin \beta, \\ \sin(\alpha \pm \beta) &= \sin \alpha \cos \beta \pm \cos \alpha \sin \beta. \end{aligned}$$

Z Eulerova vztahu dostáváme vyjádření pro $\sin \alpha$ a $\cos \alpha$:

$$\sin \alpha = \frac{e^{i\alpha} - e^{-i\alpha}}{2i}, \quad \cos \alpha = \frac{e^{i\alpha} + e^{-i\alpha}}{2}.$$

Ty stačí umocnit na n -tou opět užitím binomické věty:

$$\begin{aligned} \sin^n \alpha &= \frac{1}{2^n i^n} \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} e^{ik\alpha} (-1)^{n-k} e^{-i(n-k)\alpha} \\ \cos^n \alpha &= \frac{1}{2^n} \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} e^{ik\alpha} e^{-i(n-k)\alpha}. \end{aligned}$$

Například spočtěme

$$\begin{aligned} \sin^3 \alpha &= \frac{1}{2^3 i^3} (e^{i3\alpha} - 3e^{i2\alpha} e^{-i\alpha} + 3e^{i\alpha} e^{-i2\alpha} - e^{-i3\alpha}) = \\ &= \frac{1}{8i^3} (2i \sin 3\alpha - 3 \cdot 2i \sin \alpha) = \frac{1}{4i^2} (\sin 3\alpha - 3 \sin \alpha) = \\ &= \frac{1}{4} (3 \sin \alpha - \sin 3\alpha). \end{aligned}$$

Věta B.1. *Nechť $(V_1, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$, $(V_2, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ a $(V_3, \mathcal{L}_{\mathbb{F}})$ jsou tři vektorové prostory konečných dimenzí $\dim V_1 = n$, $\dim V_2 = m$ a $\dim V_3 = p$. Pak zobrazení $T \mapsto [T]$ ($T \in \mathcal{L}(V_1, V_2)$) je izomorfismem vektorového prostoru $\mathcal{L}(V_1, V_2)$ všech lineárních operátorů z V_1 do V_2 (viz 3.38) na vektorový prostor všech matic $\mathcal{M}_{m,n}$ (viz 4.9). Přitom platí:*

- (1) $[T\mathbf{x}] = [T] \cdot [\mathbf{x}]$ pro každé $\mathbf{x} \in V_1$.
- (2) Složení dvou operátorů $T : V_1 \rightarrow V_2$ a $U : V_2 \rightarrow V_3$ odpovídá v souřadnicovém vyjádření součin matic: $[UT] = [U] \cdot [T]$.
- (3) Maticovou reprezentací identického operátoru $I : V_1 \rightarrow V_1$ je jednotková matice: $[I] = \mathbf{I}_n$.
- (4) Operátor T je surjektivní právě když je reprezentován maticí řádkově plně hodnosti²⁵.
- (5) Operátor T je izomorfní vnoření právě když je reprezentován maticí sloupcově plně hodnosti²⁵.
- (6) Operátor T je izomorfismus právě když je reprezentován regulární maticí²⁵. Přitom platí $[T]^{-1} = [T^{-1}]$, kde $[T]^{-1}$ je matice inverzní²⁶ k $[T]$.

V případě VS-prostorů ($\mathbb{F} \subseteq \mathbb{C}$) navíc platí:

- (7) Maticovou reprezentací operátoru adjungovaného k T je hermitovsky transponovaná matice: $[T^*] = [T]^*$. Zejména maticovou reprezentací samoadjungovaného operátoru je hermitovsky symetrická matice.
- (8) Operátor T je unitární právě když je reprezentován unitární maticí.

Důkaz. Nadále $E = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n\}$ je nějaká pevně zvolená báze ve V_1 .

• Linearita zobrazení $T \mapsto [T]$:

$$[T_1 + T_2] = [[(T_1 + T_2)\mathbf{e}_1], \dots, [(T_1 + T_2)\mathbf{e}_n]] =$$

²⁵Viz definici 4.17.

²⁶Matice určující maticový operátor inverzní k operátoru určenému maticí $[T]$ dle věty 4.25.

$$[[T_1 e_1] + [T_2 e_1], \dots, [T_1 e_n] + [T_2 e_n]] =$$

$$[[T_1 e_1], \dots, [T_1 e_n]] + [[T_2 e_1], \dots, [T_2 e_n]] = [T_1] + [T_2].$$

$$[\alpha T] = [[(\alpha T)e_1], \dots, [(\alpha T)e_n]] = [[\alpha(Te_1)], \dots, [\alpha(Te_n)]] \stackrel{3.92}{=}$$

$$[\alpha[Te_1], \dots, \alpha[Te_n]] = \alpha[[Te_1], \dots, [Te_n]] = \alpha[T].$$

• $T \mapsto [T]$ je prosté:

$$T_1 \neq T_2 \stackrel{3.35}{\Rightarrow} \exists i : T_1 e_i \neq T_2 e_i \stackrel{3.92}{\Rightarrow} \exists i : [T_1 e_i] \neq [T_2 e_i] \Rightarrow$$

$$[[T_1 e_1], \dots, [T_1 e_n]] \neq [[T_2 e_1], \dots, [T_2 e_n]] \Rightarrow [T_1] \neq [T_2].$$

• $T \mapsto [T]$ je surjekce:

Buď A libovolná matice typu m/n . Dle 3.92 je $[\cdot]$ surjekce, takže ke každému sloupci $A(:, j)$ existuje vektor $v_j \in V_2$ tak, že $[v_j] = A(:, j)$. Podle 3.36(6) lze zobrazení $e_j \mapsto v_j$ rozšířit na lineární operátor $V_1 \rightarrow V_2$, takže $[Te_j] = [v_j] = A(:, j) \Rightarrow [T] = [[Te_1], \dots, [Te_n]] = [A(:, 1), \dots, A(:, n)] = A$.

• Vlastnost (1):

$$\text{Nechť } x = \sum_{i=1}^n \xi_i e_i, \text{ tj. } \xi = [x]. \text{ Pak } [Tx] = [T(\sum_{i=1}^n \xi_i e_i)] =$$

$$[\sum_{i=1}^n \xi_i Te_i] \stackrel{3.92}{=} \sum_{i=1}^n \xi_i [Te_i] \stackrel{4.13a)}{=} [[Te_1], \dots, [Te_n]] \cdot \xi = [T] \cdot [x].$$

• Vlastnost (2):

$$[UT] = [[U(Te_1)], \dots, [U(Te_n)]] \stackrel{(1)}{=} [[U] \cdot [Te_1], \dots, [U] \cdot [Te_n]] \stackrel{4.15(1)}{=}$$

$$[U] \cdot [[Te_1], \dots, [Te_n]] = [U] \cdot [T].$$

• Vlastnost (3):

$$[I] = [[Ie_1], \dots, [Ie_n]] = [[e_1], \dots, [e_n]] = [\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n] = I_n.$$

• Vlastnosti (4)–(6), (8):

Označíme-li $S_1 : V_1 \rightarrow \mathbb{F}^n$ a $S_2 : V_2 \rightarrow \mathbb{F}^m$ unitární izomorfizmy přiřazení souřadnic (S_i zastupuje zápis $[\cdot]$ ve 3.92), pak $[Tx] \stackrel{(1)}{=} [T] \cdot [x]$ lze psát ve tvaru $S_2 T x = [T] \cdot (S_1 x) \stackrel{4.15}{=} [T] S_1 x$ pro každé $x \in \mathbb{F}^n$, což je ekvivalentní s rovností složených operátorů $S_2 T = [T] S_1$. Aplikujeme-li na tuto rovnost S_2^{-1} zleva, resp. S_1^{-1} zprava, obdržíme vyjádření: $T = S_2^{-1} [T] S_1$, resp. $[T] = S_2 T S_1^{-1}$. Složení tří izomorfismů (surjekcí, izomorfizmů) je zřejmě opět izomorfní vnoření (surjekce, izomorfizmus). Jelikož S_1 i S_2 jsou izomorfizmy (surjektivní

je izomorfní vnoření (surjekce, izomorfismus) $\Leftrightarrow [T]$ určuje izomorfní vnoření (surjekci, izomorfismus), což je podle věty 4.20 ekvivalentní s dokazovanými tvrzeními o matici $[T]$. Protože S_i jsou unitární izomorfizmy a také složení tří unitárních izomorfizmů je rovněž unitární izomorfismus, dostáváme podobně ekvivalenci s unitaritou maticového operátoru $[T]$ a tedy i s maticí $[T]$ (viz 4.15(8)).

T izomorfismus $\Rightarrow T^{-1}T = I$ a $TT^{-1} = I$ jsou identity na V_1 a V_2
 $\stackrel{(2),(3)}{\Rightarrow} [T^{-1}].[T] = \mathbf{I}_n$ a $[T].[T^{-1}] = \mathbf{I}_m$, což podle věty 4.25 znamená, že $[T^{-1}] = [T]^{-1}$.

• Vlastnost (7):

Nechť $\mathbf{x} \in V_1$ a $\mathbf{y} \in V_2$ jsou libovolné. Protože $[\cdot]$ je unitární, dostáváme užitím 3.90(3):

$$\langle T\mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \langle [T\mathbf{x}], [\mathbf{y}] \rangle \stackrel{(1)}{=} \langle [T].[\mathbf{x}], [\mathbf{y}] \rangle \stackrel{4.15(6)}{=} \langle [\mathbf{x}], [T]^*.[\mathbf{y}] \rangle,$$

$$\langle \mathbf{x}, T^*\mathbf{y} \rangle = \langle [\mathbf{x}], [T^*\mathbf{y}] \rangle \stackrel{(1)}{=} \langle [\mathbf{x}], [T^*].[\mathbf{y}] \rangle.$$

Pak $\langle T\mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x}, T^*\mathbf{y} \rangle \Rightarrow \langle [\mathbf{x}], [T]^*.[\mathbf{y}] \rangle = \langle [\mathbf{x}], [T^*].[\mathbf{y}] \rangle$, kde $[\mathbf{x}]$, resp. $[\mathbf{y}]$ probíhá všechny prvky \mathbb{F}^n , resp. \mathbb{F}^m (totiž $[\cdot]$ je izomorfismus a tedy surjekce). Adjungovaný operátor je dle 3.82 určen jednoznačně, takže operátory určené maticemi $[T]^*$ a $[T^*]$ jsou stejné. Dle úvodní části důkazu této věty existuje jednojednoznačná korespondence mezi maticemi a příslušnými operátory, takže také $[T]^* = [T^*]$. \square

MATHEMATICAL FONTS DEMO (`mathfont.aml`)
 (definitions from the input file `mathfont.tex` assumed)

| | |
|--|---|
| Math roman <code>\mathrm</code> : | ABCDEFGH. |
| Math roman bold <code>\mathbf</code> : | ABCDEFGH. |
| Math blackboard bold <code>\mathbb</code> or <code>\Bbb</code> : | ABCDEFGH. |
| Math normal <code>\mathnormal</code> : | <i>ABCDEFGH.</i> |
| Math bold normal <code>\bm</code> : | <i>ABCDEFGH.</i> |
| Math italic <code>\mathit</code> : | <i>ABCDEFGH.</i> |
| Math sans serif <code>\mathsf</code> : | ABCDEFGH. |
| Math typewriter <code>\mathtt</code> : | ABCDEFGH. |
| Math script <code>\mathcal</code> or <code>\cal</code> : | <i>ABCDEF\mathcal{G}H.</i> |
| Math bold script <code>\bcal</code> : | <i>ABCDEF\mathcal{G}H.</i> |
| Euler script <code>\matheu</code> or <code>\eu</code> : | <i>ABCDEF\mathcal{G}H.</i> |
| Euler bold script <code>\beu</code> : | <i>ABCDEF\mathcal{G}H.</i> |
| Math fraktur <code>\mathfrak</code> or <code>\frak</code> : | <i>ABCDEF\mathfrak{G}H.</i> |
| Math bold fraktur <code>\bfrak</code> : | <i>ABCDEF\mathfrak{G}H.</i> |
| The set of natural numbers <code>\Nset</code> : | \mathbb{N} |
| The set of integers <code>\Zset</code> : | \mathbb{Z} |
| The set of integers modulo N <code>\ZNset{N}</code> : | \mathbb{Z}_N |
| The set of rational numbers <code>\Qset</code> : | \mathbb{Q} |
| The set of real numbers <code>\Rset</code> : | \mathbb{R} |
| The set of complex numbers <code>\Cset</code> : | \mathbb{C} |

| Type: | Print: | Type: | Print: | Type: | Print: |
|--------------------------|---------------|------------------------|-------------|------------------------|-------------|
| <code>\alpha</code> | α | <code>\beta</code> | β | <code>\gamma</code> | γ |
| <code>\digamma</code> | F | <code>\delta</code> | δ | <code>\epsilon</code> | ϵ |
| <code>\varepsilon</code> | ε | <code>\zeta</code> | ζ | <code>\eta</code> | η |
| <code>\theta</code> | θ | <code>\vartheta</code> | ϑ | <code>\iota</code> | ι |
| <code>\kappa</code> | κ | <code>\varkappa</code> | \varkappa | <code>\lambda</code> | λ |
| <code>\mu</code> | μ | <code>\nu</code> | ν | <code>\xi</code> | ξ |
| <code>\pi</code> | π | <code>\varpi</code> | ϖ | <code>\rho</code> | ρ |
| <code>\varrho</code> | ϱ | <code>\sigma</code> | σ | <code>\varsigma</code> | ς |
| <code>\tau</code> | τ | <code>\upsilon</code> | υ | <code>\phi</code> | ϕ |
| <code>\varphi</code> | φ | <code>\chi</code> | χ | <code>\psi</code> | ψ |
| <code>\omega</code> | ω | | | | |

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|-----------------------|------------|--------------------------|------------|
| <code>\Gamma</code> | Γ | <code>\varGamma</code> | Γ |
| <code>\Delta</code> | Δ | <code>\varDelta</code> | Δ |
| <code>\Theta</code> | Θ | <code>\varTheta</code> | Θ |
| <code>\Lambda</code> | Λ | <code>\varLambda</code> | Λ |
| <code>\Xi</code> | Ξ | <code>\varXi</code> | Ξ |
| <code>\Pi</code> | Π | <code>\varPi</code> | Π |
| <code>\Sigma</code> | Σ | <code>\varSigma</code> | Σ |
| <code>\Upsilon</code> | Υ | <code>\varUpsilon</code> | Υ |
| <code>\Phi</code> | Φ | <code>\varPhi</code> | Φ |
| <code>\Psi</code> | Ψ | <code>\varPsi</code> | Ψ |
| <code>\Omega</code> | Ω | <code>\varOmega</code> | Ω |

HEBREW LETTERS (hebrew.tex)

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|----------------------|-----------|---------------------|----------|
| <code>\aleph</code> | \aleph | <code>\beth</code> | \beth |
| <code>\daleth</code> | \daleth | <code>\gimel</code> | \gimel |

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|------------------------------|-------------------|-------------------------------|----------------------|
| <code>\pm</code> | \pm | <code>\mp</code> | \mp |
| <code>\dotplus</code> | $\dot{+}$ | <code>\cdot</code> | \cdot |
| <code>\times</code> | \times | <code>\centerdot</code> | \cdot |
| <code>\ltimes</code> | \ltimes | <code>\rtimes</code> | \rtimes |
| <code>\leftthreetimes</code> | \leftthreetimes | <code>\rightthreetimes</code> | \rightthreetimes |
| <code>\ast</code> | $*$ | <code>\star</code> | \star |
| <code>\diamond</code> | \diamond | <code>\circ</code> | \circ |
| <code>\bullet</code> | \bullet | <code>\div</code> | \div |
| <code>\setminus</code> | \setminus | <code>\smallsetminus</code> | \setminus |
| <code>\cap</code> | \cap | <code>\cup</code> | \cup |
| <code>\Cap</code> | \Cap | <code>\Cup</code> | \Cup |
| <code>\sqcap</code> | \sqcap | <code>\sqcup</code> | \sqcup |
| <code>\wedge</code> | \wedge | <code>\vee</code> | \vee |
| <code>\barwedge</code> | $\bar{\wedge}$ | <code>\doublebarwedge</code> | $\bar{\bar{\wedge}}$ |
| <code>\curlywedge</code> | \curlywedge | <code>\curlyvee</code> | \curlyvee |
| <code>\veebar</code> | \veebar | <code>\intercal</code> | \intercal |
| <code>\oplus</code> | \oplus | <code>\ominus</code> | \ominus |
| <code>\uplus</code> | \uplus | <code>\And</code> | $\&$ |
| <code>\otimes</code> | \otimes | <code>\oslash</code> | \oslash |
| <code>\odot</code> | \odot | <code>\circleddash</code> | \circleddash |
| <code>\circledast</code> | \circledast | <code>\circledcirc</code> | \circledcirc |
| <code>\boxminus</code> | \boxminus | <code>\boxtimes</code> | \boxtimes |
| <code>\boxdot</code> | \boxdot | <code>\boxplus</code> | \boxplus |
| <code>\triangleleft</code> | \triangleleft | <code>\triangleright</code> | \triangleright |
| <code>\lhd</code> | \lhd | <code>\rhd</code> | \rhd |
| <code>\unlhd</code> | \unlhd | <code>\unrhd</code> | \unrhd |
| <code>\bigtriangleup</code> | \bigtriangleup | <code>\bigtriangledown</code> | \bigtriangledown |
| <code>\dagger</code> | \dagger | <code>\ddagger</code> | \ddagger |
| <code>\wr</code> | \wr | <code>\bigcirc</code> | \bigcirc |
| <code>\amalg</code> | \amalg | <code>\divideontimes</code> | \divideontimes |

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|---------------------------------|----------------------|--------------------------------|--------------------------|
| <code>\prod_{i=1}^n</code> | $\prod_{i=1}^n$ | <code>\coprod_{i=1}^n</code> | $\coprod_{i=1}^n$ |
| <code>\bigcap_{i=1}^n</code> | $\bigcap_{i=1}^n$ | <code>\bigcup_{i=1}^n</code> | $\bigcup_{i=1}^n$ |
| <code>\bigvee_{i=1}^n</code> | $\bigvee_{i=1}^n$ | <code>\bigwedge_{i=1}^n</code> | $\bigwedge_{i=1}^n$ |
| <code>\bigsqcup_{i=1}^n</code> | $\bigsqcup_{i=1}^n$ | <code>\biguplus_{i=1}^n</code> | $\biguplus_{i=1}^n$ |
| <code>\bigotimes_{i=1}^n</code> | $\bigotimes_{i=1}^n$ | <code>\bigoplus_{i=1}^n</code> | $\bigoplus_{i=1}^n$ |
| <code>\bigodot_{i=1}^n</code> | $\bigodot_{i=1}^n$ | <code>\sum_{i=1}^n</code> | $\sum_{i=1}^n$ |
| <code>\int_a^b</code> | \int_a^b | <code>\oint_a^b</code> | \oint_a^b |
| <code>\iint_{E_2}</code> | \iint_{E_2} | <code>\iiint_{E_3}</code> | \iiint_{E_3} |
| <code>\iiiint_{E_4}</code> | \iiiint_{E_4} | <code>\idotsint_{E_n}</code> | $\int \cdots \int_{E_n}$ |

$$\prod_{i=1}^n \prod_{i=1}^n \bigcap_{i=1}^n \bigcup_{i=1}^n \bigvee_{i=1}^n \bigwedge_{i=1}^n \bigsqcup_{i=1}^n \biguplus_{i=1}^n \bigotimes_{i=1}^n \bigoplus_{i=1}^n \bigodot_{i=1}^n \sum_{i=1}^n \\
\int_a^b \oint_a^b \iint_{E_2} \iiint_{E_3} \iiint_{E_4} \int \cdots \int_{E_n}$$

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|----------------------------|-----------------|-----------------------------|------------------|
| <code>\leq</code> | \leq | <code>\geq</code> | \geq |
| <code>\leqslant</code> | \leqslant | <code>\geqslant</code> | \geqslant |
| <code>\eqslantless</code> | \leqslantless | <code>\eqslantgtr</code> | \geqslantgtr |
| <code>\lesssim</code> | \lesssim | <code>\gtrsim</code> | \gtrsim |
| <code>\lessapprox</code> | \lessapprox | <code>\gtrapprox</code> | \gtrapprox |
| <code>\approxeq</code> | \approxeq | | |
| <code>\lessdot</code> | \lessdot | <code>\gtrdot</code> | \gtrdot |
| <code>\ll</code> | \ll | <code>\gg</code> | \gg |
| <code>\lll</code> | \lll | <code>\ggg</code> | \ggg |
| <code>\lessgtr</code> | \lessgtr | <code>\gtrless</code> | \gtrless |
| <code>\lesseqgtr</code> | \lesseqgtr | <code>\gtreqless</code> | \gtreqless |
| <code>\lesseqqgtr</code> | \lesseqqgtr | <code>\gtreqqless</code> | \gtreqqless |
| <code>\prec</code> | \prec | <code>\succ</code> | \succ |
| <code>\preceq</code> | \preceq | <code>\succeq</code> | \succeq |
| <code>\doteqdot</code> | \doteqdot | <code>\eqcirc</code> | \eqcirc |
| <code>\circeq</code> | \circeq | <code>\fallingdotseq</code> | \fallingdotseq |
| <code>\risingdotseq</code> | \risingdotseq | <code>\triangleq</code> | \triangleq |
| <code>\equiv</code> | \equiv | <code>\sim</code> | \sim |
| <code>\simeq</code> | \simeq | <code>\backsim</code> | \backsim |
| <code>\thicksim</code> | \thicksim | <code>\backsimeq</code> | \backsimeq |
| <code>\approx</code> | \approx | <code>\thickapprox</code> | \thickapprox |
| <code>\preccurlyeq</code> | \preccurlyeq | <code>\succcurlyeq</code> | \succcurlyeq |
| <code>\curlyeqprec</code> | \curlyeqprec | <code>\curlyeqsucc</code> | \curlyeqsucc |
| <code>\precsim</code> | \precsim | <code>\succsim</code> | \succsim |
| <code>\precapprox</code> | \precapprox | <code>\succapprox</code> | \succapprox |

| | | | |
|---------------------------------|----------------------|----------------------------------|-----------------------|
| <code>\subset</code> | \subset | <code>\supset</code> | \supset |
| <code>\subseteq</code> | \subseteq | <code>\supseteq</code> | \supseteq |
| <code>\subsetneq</code> | \subsetneq | <code>\supsetneq</code> | \supsetneq |
| <code>\Subset</code> | \Subset | <code>\Supset</code> | \Supset |
| <code>\sqsubset</code> | \sqsubset | <code>\sqsupset</code> | \sqsupset |
| <code>\sqsubseteq</code> | \sqsubseteq | <code>\sqsupseteq</code> | \sqsupseteq |
| <code>\vartriangleleft</code> | \vartriangleleft | <code>\vartriangleright</code> | \vartriangleright |
| <code>\trianglelefteq</code> | \trianglelefteq | <code>\trianglerighteq</code> | \trianglerighteq |
| <code>\vdash</code> | \vdash | <code>\dashv</code> | \dashv |
| <code>\Vdash</code> | \Vdash | <code>\Vdash</code> | \Vdash |
| <code>\Vvdash</code> | \Vvdash | <code>\models</code> | \models |
| <code>\smile</code> | \smile | <code>\smallsmile</code> | \smallsmile |
| <code>\frown</code> | \frown | <code>\smallfrown</code> | \smallfrown |
| <code>\mid</code> | \mid | <code>\shortmid</code> | \shortmid |
| <code>\parallel</code> | \parallel | <code>\shortparallel</code> | \shortparallel |
| <code>\asymp</code> | \asymp | <code>\cong</code> | \cong |
| <code>\bumpeq</code> | \bumpeq | <code>\Bumpeq</code> | \Bumpeq |
| <code>\between</code> | \between | <code>\pitchfork</code> | \pitchfork |
| <code>\propto</code> | \propto | <code>\varpropto</code> | \varpropto |
| <code>\bowtie</code> | \bowtie | <code>\Join</code> | \Join |
| <code>\in</code> | \in | <code>\ni</code> | \ni |
| <code>\backepsilon</code> | \backepsilon | <code>\doteq</code> | \doteq |
| <code>\blacktriangleleft</code> | \blacktriangleleft | <code>\blacktriangleright</code> | \blacktriangleright |
| <code>\therefore</code> | \therefore | <code>\because</code> | \because |
| <code>\perp</code> | \perp | | |

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|-------------------------------|--------------------|--------------------------------|---------------------|
| <code>\ne</code> | \neq | <code>\notin</code> | \notin |
| <code>\nless</code> | \nless | <code>\ngtr</code> | \ngtr |
| <code>\nleq</code> | \nleq | <code>\ngeq</code> | \ngeq |
| <code>\nleqslant</code> | \nleqslant | <code>\ngeqslant</code> | \ngeqslant |
| <code>\nleqq</code> | \nleqq | <code>\ngeqq</code> | \ngeqq |
| <code>\lneq</code> | \lneq | <code>\gneq</code> | \gneq |
| <code>\lneqq</code> | \lneqq | <code>\gneqq</code> | \gneqq |
| <code>\lvertneqq</code> | \lvertneqq | <code>\gvertneqq</code> | \gvertneqq |
| <code>\lnsim</code> | \lnsim | <code>\gnsim</code> | \gnsim |
| <code>\lnapprox</code> | \lnapprox | <code>\gnapprox</code> | \gnapprox |
| <code>\nprec</code> | \nprec | <code>\nsucc</code> | \nsucc |
| <code>\npreceq</code> | \npreceq | <code>\nsucceq</code> | \nsucceq |
| <code>\precneqq</code> | \precneqq | <code>\succneqq</code> | \succneqq |
| <code>\precnsim</code> | \precnsim | <code>\succnsim</code> | \succnsim |
| <code>\precnapprox</code> | \precnapprox | <code>\succnapprox</code> | \succnapprox |
| <code>\nsim</code> | \nsim | <code>\ncong</code> | \ncong |
| <code>\nshortmid</code> | \nshortmid | <code>\nshortparallel</code> | \nshortparallel |
| <code>\nmid</code> | \nmid | <code>\nparallel</code> | \nparallel |
| <code>\nvdash</code> | \nvdash | <code>\nvDash</code> | \nvDash |
| <code>\nVdash</code> | \nVdash | <code>\nVDash</code> | \nVDash |
| <code>\ntriangleleft</code> | \ntriangleleft | <code>\ntriangleright</code> | \ntriangleright |
| <code>\ntrianglelefteq</code> | \ntrianglelefteq | <code>\ntrianglerighteq</code> | \ntrianglerighteq |

| | | | |
|-----------------------------|------------------|-----------------------------|------------------|
| <code>\nsubseteq</code> | $\not\subseteq$ | <code>\nsupseteq</code> | $\not\supseteq$ |
| <code>\nsubseteqq</code> | $\not\subseteqq$ | <code>\nsupseteqq</code> | $\not\supseteqq$ |
| <code>\subsetneq</code> | \subsetneq | <code>\supsetneq</code> | \supsetneq |
| <code>\varsubsetneq</code> | \varsubsetneq | <code>\varsupsetneq</code> | \varsupsetneq |
| <code>\subsetneqq</code> | \subsetneqq | <code>\supsetneqq</code> | \supsetneqq |
| <code>\varsubsetneqq</code> | \varsubsetneqq | <code>\varsupsetneqq</code> | \varsupsetneqq |

To put a slash through a symbol type `\not` before it, e.g. `\not=` gives \neq .

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|-----------------------------------|------------------------|--|-----------------------|
| <code>\leftarrow</code> | \leftarrow | <code>\rightarrow</code> or <code>\to</code> | \rightarrow |
| <code>\longleftarrow</code> | \longleftarrow | <code>\longrightarrow</code> | \longrightarrow |
| <code>\Leftrightarrow</code> | \Leftrightarrow | <code>\Rightarrow</code> | \Rightarrow |
| <code>\Longleftarrow</code> | \Longleftarrow | <code>\Longrightarrow</code> | \Longrightarrow |
| <code>\leftrightarrow</code> | \leftrightarrow | <code>\longlefttrightarrow</code> | \longleftrightarrow |
| <code>\Leftrightarrow</code> | \Leftrightarrow | <code>\Longlefttrightarrow</code> | \Leftrightarrow |
| <code>\leftleftarrows</code> | \leftleftarrows | <code>\rightrightarrows</code> | \rightrightarrows |
| <code>\leftrightarrows</code> | \leftrightarrows | <code>\rightleftarrows</code> | \rightleftarrows |
| <code>\Lleftarrow</code> | \Lleftarrow | <code>\Rrightarrow</code> | \Rrightarrow |
| <code>\twoheadleftarrow</code> | \twoheadleftarrow | <code>\twoheadrightarrow</code> | \twoheadrightarrow |
| <code>\leftarrowtail</code> | \leftarrowtail | <code>\rightarrowtail</code> | \rightarrowtail |
| <code>\looparrowleft</code> | \looparrowleft | <code>\looparrowright</code> | \looparrowright |
| <code>\uparrow</code> | \uparrow | <code>\downarrow</code> | \downarrow |
| <code>\Uparrow</code> | \Uparrow | <code>\Downarrow</code> | \Downarrow |
| <code>\upuparrows</code> | \upuparrows | <code>\downdownarrows</code> | \downdownarrows |
| <code>\updownarrow</code> | \updownarrow | <code>\Updownarrow</code> | \Updownarrow |
| <code>\nearrow</code> | \nearrow | <code>\searrow</code> | \searrow |
| <code>\swarrow</code> | \swarrow | <code>\nwarrow</code> | \nwarrow |
| <code>\mapsto</code> | \mapsto | <code>\longmapsto</code> | \longmapsto |
| <code>\hookrightarrow</code> | \hookrightarrow | <code>\hookleftarrow</code> | \hookleftarrow |
| <code>\leftharpoonup</code> | \leftharpoonup | <code>\rightharpoonup</code> | \rightharpoonup |
| <code>\leftharpoondown</code> | \leftharpoondown | <code>\rightharpoondown</code> | \rightharpoondown |
| <code>\upharpoonleft</code> | \upharpoonleft | <code>\upharpoonright</code> | \upharpoonright |
| <code>\downharpoonleft</code> | \downharpoonleft | <code>\downharpoonright</code> | \downharpoonright |
| <code>\multimap</code> | \multimap | <code>\rightsquigarrow</code> | \rightsquigarrow |
| <code>\leftrightsquigarrow</code> | \leftrightsquigarrow | <code>\leadsto</code> | \leadsto |

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|-------------------------------|--------------------|-------------------------------|--------------------|
| <code>\nleftarrow</code> | \nleftarrow | <code>\nrightarrow</code> | \nrightarrow |
| <code>\nLeftrightarrow</code> | \nLeftrightarrow | <code>\nRightarrow</code> | \nRightarrow |
| <code>\nleftrightarrow</code> | \nleftrightarrow | <code>\nLeftrightarrow</code> | \nLeftrightarrow |

| Type: | Print: | Type: | Print: |
|-----------------------------|-------------------|---------------------------------|----------------------|
| <code>\hbar</code> | \hbar | <code>\hslash</code> | \hbar |
| <code>\imath</code> | i | <code>\jmath</code> | j |
| <code>\ell</code> | ℓ | <code>\complement</code> | \complement |
| <code>\wp</code> | \wp | <code>\Re</code> | \Re |
| <code>\Im</code> | \Im | <code>\partial</code> | ∂ |
| <code>\infty</code> | ∞ | <code>\smallint</code> | \int |
| <code>\P</code> | \P | <code>\S</code> | \S |
| <code>\prime</code> | $'$ | <code>\backprime</code> | \backprime |
| <code>\emptyset</code> | \emptyset | <code>\varnothing</code> | \emptyset |
| <code>\Bbbk</code> | \mathbb{k} | <code>\backslash</code> | \backslash |
| <code>\diagup</code> | \diagup | <code>\diagdown</code> | \diagdown |
| <code>\triangle</code> | \triangle | <code>\nabla</code> | ∇ |
| <code>\vartriangle</code> | \triangle | <code>\blacktriangle</code> | \blacktriangle |
| <code>\triangledown</code> | ∇ | <code>\blacktriangledown</code> | \blacktriangledown |
| <code>\square</code> | \square | <code>\lozenge</code> | \lozenge |
| <code>\Box</code> | \square | <code>\Diamond</code> | \diamond |
| <code>\blacksquare</code> | \blacksquare | <code>\blacklozenge</code> | \blacklozenge |
| <code>\forall</code> | \forall | <code>\exists</code> | \exists |
| <code>\nexists</code> | \nexists | <code>\neg</code> | \neg |
| <code>\angle</code> | \angle | <code>\sphericalangle</code> | \sphericalangle |
| <code>\measuredangle</code> | \sphericalangle | <code>\ </code> | $\ $ |
| <code>\surd</code> | \surd | <code>\Vert</code> | $\ $ |
| <code>\top</code> | \top | <code>\bot</code> | \bot |
| <code>\dag</code> | \dagger | <code>\ddag</code> | \ddagger |
| <code>\flat</code> | \flat | <code>\natural</code> | \natural |
| <code>\sharp</code> | \sharp | | |
| <code>\clubsuit</code> | \clubsuit | <code>\diamondsuit</code> | \diamondsuit |
| <code>\heartsuit</code> | \heartsuit | <code>\spadesuit</code> | \spadesuit |
| <code>\circledS</code> | \circledS | <code>\bigstar</code> | \bigstar |
| <code>\mho</code> | \mho | <code>\eth</code> | \eth |
| <code>\Finv</code> | \Finv | <code>\Game</code> | \Game |

another with the `\stackrel` command, e.g. `$A \stackrel{\alpha}{\rightarrow} B$` gives $A \xrightarrow{\alpha} B$.