

BÁZE A DIMENZE

Jan Paseka

Masarykova Univerzita Brno

Abstrakt přednášky

Abstrakt

V této kapitole se seznámíme s pojmem **báze** vektorového prostoru. To nám umožní ve vektorových prostorech zavést **souřadnice**. Dále budeme definovat **dimenzi** vektorového prostoru a odvodíme si některé jeho základní vlastnosti.

V následující kapitole si potom mimo jiné dokážeme, že dimenze je základní strukturní invariant tzv. **konečně rozměrných** vektorových prostorů.

Obsah přednášky

Obsah

5	Báze a dimenze	4
5.1	Steinitzova věta	4
5.2	Báze a dimenze	7
5.3	Souřadnice vektoru	12
5.4	Dimenze součtu a součinu	26

Steinitzova věta I

5 Báze a dimenze

5.1 Steinitzova věta a konečně rozměrné prostory

Věta 5.1.1 Steinitzova věta *Nechť $u_1, \dots, u_n, v_1, \dots, v_m \in V$. Jsou-li vektory u_1, \dots, u_n lineárně nezávislé a všechny patří do lineárního obalu $[v_1, \dots, v_m]$, pak $n \leq m$.*

Steinitzova věta II

Tvrzení 5.1.2 *Pro libovolný vektorový prostor V jsou následující podmínky ekvivalentní:*

- (i) *existuje konečná množina $X \subseteq V$ tak, že $[X] = V$;*
- (ii) *každá lineárně nezávislá množina $Y \subseteq V$ je konečná.*

Steinitzova věta III

Říkáme, že vektorový prostor V je **konečně rozměrný** (**konečně dimenzionální**), pokud splňuje některou (tedy nutně obě) z ekvivalentních podmínek (i), (ii) právě dokázaného tvrzení.

V opačném případě říkáme, že V je **nekonečně rozměrný** (**nekonečně dimenzionální**) vektorový prostor.

Báze a dimenze I

5.2 Báze a dimenze konečně rozměrného prostoru

Nechť V je konečně rozměrný vektorový prostor. **Bází** prostoru V nazýváme každou lineárně nezávislou uspořádanou n -tici $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$ vektorů z V , která generuje celý prostor V .

Říkáme pak, že vektory $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$ **tvorí bázi** prostoru V .

Báze a dimenze II

Následující tvrzení je důsledkem věty 4.4.4.

Tvrzení 5.2.1 *Necht' V je konečně rozměrný vektorový prostor. Potom*

- (a) *libovolnou lineárně nezávislou uspořádanou k -tici $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k)$ vektorů z V můžeme doplnit do nějaké báze $(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_k, \dots, \mathbf{u}_n)$ prostoru V ;*
- (b) *z libovolné generující uspořádané m -tice $(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)$ vektorů z V můžeme vybrat nějakou bázi $(\mathbf{v}_{i_1}, \dots, \mathbf{v}_{i_n})$ prostoru V .*

Báze a dimenze III

Věta 5.2.2 *Necht' V je konečně rozměrný vektorový prostor. Potom*

- (a) *V má alespoň jednu bázi;*
- (b) *libovolné dvě báze prostoru V mají stejný počet prvků.*

Právě dokázaná věta nám umožňuje korektně definovat **dimenzi** nebo též **rozměr** konečně rozměrného vektorového prostoru V jako počet prvků jeho libovolné báze. Dimenzi vektorového prostoru V značíme $\dim V$.

Báze a dimenze IV

Pokud $\dim V = n$, říkáme, že V je n -**rozměrný** vektorový prostor. Pokud V je nekonečně rozměrný prostor, klademe $\dim V = \infty$.

V případě, že bude potřebné zdůraznit úlohu číselného tělesa K , budeme používat podrobnější označení $\dim_K V$.

Tedy V je konečně rozměrný právě tehdy, když $\dim V < \infty$.

Báze a dimenze V

Tvrzení 5.2.3 *Necht' $\dim V = n$, $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m \in V$.
Potom libovolné dvě z následujících podmínek
implikují třetí:*

- (i) *vektory $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m$ jsou lineárně nezávislé;*
- (ii) *$[\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m] = V$;*
- (iii) *$m = n$.*

To kromě jiného znamená, že na ověření, zda n vektorů $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ tvoří bázi n -rozměrného vektorového prostoru V , stačí ověřit jen jednu (a to libovolnou) z podmínek (i), (ii).

Souřadnice vektoru I

5.3 Souřadnice vektoru vzhledem na danou bázi

Následující věta je speciálním případem věty 4.4.2.

Věta 5.3.1 *Vektory u_1, \dots, u_n tvoří bázi vektorového prostoru V právě tehdy, když každý vektor $x \in V$ můžeme jednoznačně vyjádřit ve tvaru lineární kombinace $x = c_1 u_1 + \dots + c_n u_n$.*

Souřadnice vektoru II

Existence aspoň jednoho vyjádření $\mathbf{x} = c_1\mathbf{u}_1 + \dots + c_n\mathbf{u}_n$ je ekvivalentní s podmínkou, že vektory $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$ generují V . Jednoznačnost tohoto vyjádření je zase ekvivalentní s lineární nezávislostí vektorů $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$.

Tedy $\alpha = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$ je bází V tehdy a jen tehdy, když pro každé $\mathbf{x} \in V$ existuje právě jedno $\mathbf{c} = (c_1, \dots, c_n)^T \in K^n$ tak, že

$$\mathbf{x} = c_1\mathbf{u}_1 + \dots + c_n\mathbf{u}_n = \alpha \cdot \mathbf{c}.$$

Souřadnice vektoru III

Uvědomme si, že

$$\mathbf{x} = \boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{c} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n) \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} .$$

Souřadnice vektoru IV

Tento jednoznačně určený sloupcový vektor $\mathbf{c} \in K^n$ budeme nazývat **souřadnice vektoru \mathbf{x} vzhledem na bázi α** a označovat

$$\mathbf{c} = (\mathbf{x})_{\alpha}.$$

Tedy každá báze α v n -rozměrném vektorovém prostoru V definuje **souřadnicové zobrazení** $\mathbf{x} \mapsto (\mathbf{x})_{\alpha}$ z V do sloupcového vektorového prostoru K^n .

Souřadnice vektoru V

Tvrzení 5.3.2 *Necht' $\alpha = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$ je báze konečně rozměrného vektorového prostoru V . Potom příslušné souřadnicové zobrazení $(-)_\alpha : V \rightarrow K^n$ je bijektivní a zachovává lineární kombinace, t. j. pro libovolná $a, b \in K, \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$ platí*

$$(a\mathbf{x} + b\mathbf{y})_\alpha = a(\mathbf{x})_\alpha + b(\mathbf{y})_\alpha.$$

K němu inverzní zobrazení $(-)_\alpha^{-1} : K^n \rightarrow V$ je dané předpisem $\mathbf{c} \mapsto \alpha \cdot \mathbf{c}$.

Souřadnice vektoru VI

Zejména tedy pro libovolné $\mathbf{x} \in V$, $\mathbf{c} \in K^n$ platí

$$\mathbf{x} = \alpha \cdot (\mathbf{x})_\alpha, \quad (\alpha \cdot \mathbf{c})_\alpha = \mathbf{c}.$$

První rovnost ukazuje, jak je možno vektor \mathbf{x} zrekonstruovat z dané báze α a jeho souřadnic $(\mathbf{x})_\alpha$ v této bázi; druhá, že souřadnice lineární kombinace $\sum_{i=1}^n c_i \mathbf{u}_i$ v báze $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$ tvoří právě vektor $(c_1, \dots, c_n)^T$.

Souřadnice vektoru VII

Takto zavedené souřadnice můžeme nazvat ***sloupcovými souřadnicemi*** vzhledem k dané bázi.

Podobným způsobem můžeme zavést i ***řádkové souřadnice*** a dokázat pro ně analogická tvrzení jako pro sloupcové.

Souřadnice vektoru VIII

Příklad 5.3.3 Označme $e_i^{(n)} = s_i(\mathbf{I}_n) \in K^n$ sloupcový vektor skládající se z samých nul, mimo i -té složky, která je 1.

Potom $\varepsilon^{(n)} = (e_1^{(n)}, \dots, e_n^{(n)})$ je báze sloupcového vektorového prostoru K^n .

Nazýváme ji ***kanonickou bází*** tohoto prostoru. Můžeme ji ztotožnit s jednotkovou maticí \mathbf{I}_n .

Souřadnice vektoru IX

Občas budeme horní index (n) vynechávat a příslušnou bázi označovat stručně

$$\varepsilon = (\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n).$$

Pro libovolný vektor $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)^T \in K^n$ platí

$$\mathbf{x} = x_1\mathbf{e}_1 + \dots + x_n\mathbf{e}_n,$$

proto $(\mathbf{x})_\varepsilon = \mathbf{x}$, t. j. každý vektor $\mathbf{x} \in K^n$ splývá se svými vlastními souřadnicemi v kanonické bázi.

Souřadnice vektoru X

Kanonická báze řádkového vektorového prostoru K^n je tvořena řádky jednotkové matice I_n a značíme ji stejně jako v předcházejícím případě $\varepsilon^{(n)} = (e_1^{(n)}, \dots, e_n^{(n)})^T$ nebo stručně $\varepsilon = (e_1, \dots, e_n)^T$, s tím rozdílem, že $\varepsilon^{(n)} = \varepsilon$ je sloupec vektorů a každé e_i je řádek skládající se ze samých nul, mimo i -té pozice, na které je 1.

Věta 5.3.4 *Pro libovolné $n \in \mathbb{N}$ platí $\dim K^n = n$.*

Souřadnice vektoru XI

Příklad 5.3.5 Sloupce matice

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

tvoří bázi α sloupcového vektorového prostoru K^4 .

Souřadnice vektoru XII

Souřadnice vektoru $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3, x_4)^T \in K^n$
v bázi α jsou dané vztahem

$$(\mathbf{x})_{\alpha} = (x_4, x_3 - x_4, x_2 - x_3, x_1 - x_2)^T.$$

Platí totiž

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = x_4 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + (x_3 - x_4) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + (x_2 - x_3) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + (x_1 - x_2) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Souřadnice vektoru XIII

Příklad 5.3.6 Necht' $m, n \in \mathbb{N}$. Pro libovolné $1 \leq k \leq m, 1 \leq l \leq n$ označme $\mathbf{E}_{kl}^{(m,n)} = \mathbf{E}_{kl} = (\delta_{ik}\delta_{jl})_{m \times n}$ matici typu $m \times n$ nad tělesem K , která sestává ze samých nul, kromě pozice (k, l) , na které je 1.

Zřejmě každou matici $\mathbf{A} = (a_{kl}) \in K^{m \times n}$ lze jednoznačně vyjádřit ve tvaru

$$\mathbf{A} = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^n a_{kl} \mathbf{E}_{kl}.$$

Souřadnice vektoru XIV

Z toho vyplývá, že matice $E_{kl}^{(m,n)}$, $1 \leq k \leq m$,
 $1 \leq l \leq n$, tvoří bázi vektorového prostoru $K^{m \times n}$
všech matic typu $m \times n$ nad tělesem K .

Speciálním případem je kanonická báze $\varepsilon^{(n)}$
v prostoru K^n .

Dostáváme tak vztah:

$$\dim K^{m \times n} = mn.$$

Dimenze součtu a součinu I

5.4 Dimenze součtu a součinu vektorových prostorů

Věta 5.4.1 *Nechť $S, T \subseteq V$ jsou konečně rozměrné lineární podprostory vektorového prostoru V . Potom*

$$\dim(S + T) = \dim S + \dim T - \dim(S \cap T).$$

Dimenze součtu a součinu II

Důsledek 5.4.2 *Nechť S, T jsou konečně rozměrné lineární podprostory vektorového prostoru V . Potom $S \cap T = \{0\}$, t.j. součet $S + T$ je direktní právě tehdy, když*

$$\dim(S + T) = \dim S + \dim T.$$

Dimenze součtu a součinu III

Tvrzení 5.4.3 *Necht' V, W jsou konečně rozměrné vektorové prostory nad číselným tělesem K . Potom pro dimenzi jejich přímého součinu platí*

$$\dim(V \times W) = \dim V + \dim W.$$