

Příklad $V = \mathbb{R}^4$ speciálně rozdelené bodu

$$A = (x_1, x_2, x_3, x_4) \text{ od rovnic}$$

$$\mathcal{N} = \left\{ y \in \mathbb{R}^4; ay_1 + by_2 + cy_3 + dy_4 + e = 0 \right\}$$

$$\text{dist}(A, \mathcal{N}) = \| P_{Z(\mathcal{N})^\perp} (A - B) \| \text{ kde } B \in \mathcal{N}$$

Předp. je $d \neq 0$. Pak lze zvolit $B = (0, 0, 0, -\frac{e}{d})$

$$Z(\mathcal{N}): ay_1 + by_2 + cy_3 + dy_4 = 0 = \langle (a, b, c, d), (y_1, y_2, y_3, y_4) \rangle$$

$$Z(\mathcal{N})^\perp = \left[(a, b, c, d) \right]$$

Speciálně kolmou projekci vektoru $A - B$ do $Z(\mathcal{N})^\perp$

$$A - B = \left(x_1, x_2, x_3, x_4 + \frac{e}{d} \right)$$

$$P_{Z(\mathcal{N})^\perp} (A - B) = \alpha (a, b, c, d)$$

(2)

$$(A-B) - P_{Z(n)}(A-B) \perp (a, b, c, d)$$

$$\left\langle \left(x_1, x_2, x_3, x_4 + \frac{e}{a} \right) - \alpha (a, b, c, d), (a, b, c, d) \right\rangle = 0$$

$$\alpha = \frac{ax_1 + bx_2 + cx_3 + dx_4 + e}{a^2 + b^2 + c^2 + d^2}$$

$$\begin{aligned} \text{dist}(A, n) &= \|P_{Z(n)}(A-B)\| = \|\alpha(a, b, c, d)\| = \\ &= |\alpha| \|(a, b, c, d)\| = \frac{|ax_1 + bx_2 + cx_3 + dx_4 + e|}{a^2 + b^2 + c^2 + d^2} \sqrt{a^2 + b^2 + c^2 + d^2} \\ &= \frac{|ax_1 + bx_2 + cx_3 + dx_4 + e|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2 + d^2}} \end{aligned}$$

(3)

Výpočet odchylky dvou apimních podprostorů

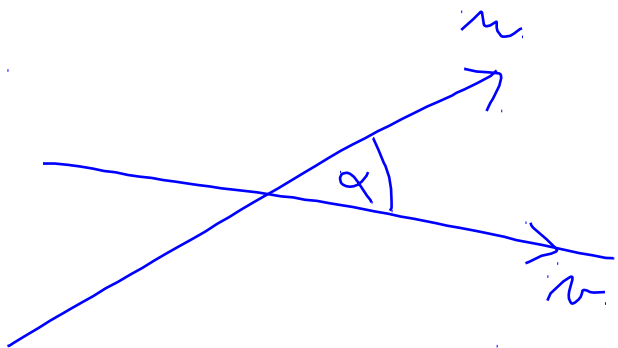
Úhel dvou normovaných vektorů je úhel α

$$\cos \alpha = \frac{\langle u, v \rangle}{\|u\| \|v\|} \in [-1, 1] \quad \alpha \in [0, 2\pi]$$

Odchylka dvou přímek $[u], [v]$ je úhel $\alpha \in [0, \frac{\pi}{2}]$

$$\cos \alpha = \frac{|\langle u, v \rangle|}{\|u\| \|v\|}$$

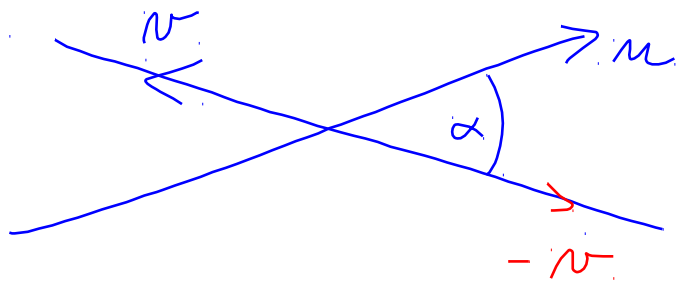
(1)



$$\cos \alpha = \frac{\langle u, v \rangle}{\|u\| \|v\|} \geq 0$$

(4)

(2)



$$\langle n, -n \rangle < 0$$

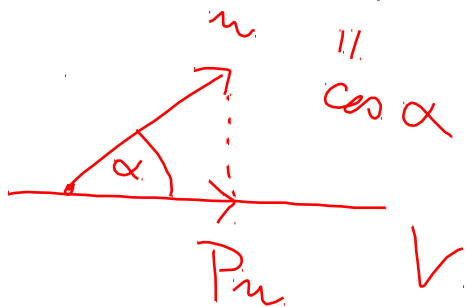
$$\cos \alpha = \frac{|\langle n, -n \rangle|}{\|n\| \| -n \|} = \frac{\langle n, -n \rangle}{\|n\| \| -n \|}$$

Věta: Množina U je množina předek reálných lineárních zobrazení
mezi \mathbb{R}^n a V množiny V je podmnožina předek. Množina $u \in U$ je
liberální a P_u je kalibrační projekce vektoru u do V .

Potom P_u je norma násobek jediný vektor $v \in V$ splývající

$$\frac{\|P_u\|}{\|u\|} = \max_{v \in V} \frac{|\langle u, v \rangle|}{\|u\| \|v\|}$$

= kosinus odchylky
přímek $[u]$ a $[v]$.



Důkaz:

$$\frac{|\langle u, v \rangle|}{\|u\| \|v\|} = \frac{|\langle P_m + v - P_m, v \rangle|}{\|u\| \|v\|} = \frac{|\langle P_m, v \rangle|}{\|u\| \|v\|} \stackrel{\text{Cauchyova ner.}}{\leq} \frac{\|P_m\| \|v\|}{\|u\| \|v\|} \\ = \frac{\|P_m\|}{\|u\|} \quad \text{směr maximum máme když } v = a P_m.$$

Toto vede k definici:

DEFINICE: Odchylka přímky měříme nebhem u od podprostoru V je úhel $\angle([u], V) \in [0, \frac{\pi}{2}]$

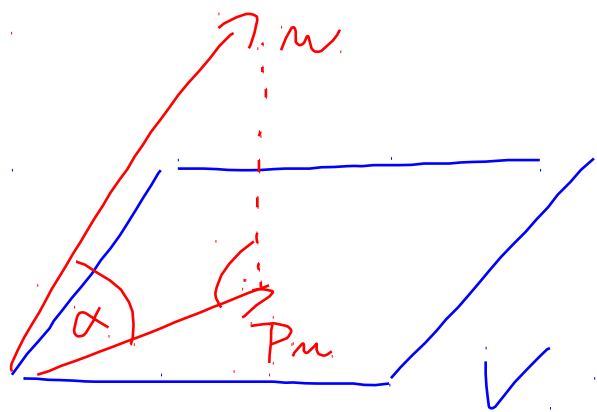
zakony, je

$$\angle([u], V) = \min_{v \in V \setminus \{0\}} \angle([u], [v])$$

Podle předchozí věty je

$$\cos \angle([u], V) = \max_{v \in V \setminus \{0\}} \frac{|\langle u, v \rangle|}{\|u\| \|v\|} = \frac{\|P_m\|}{\|u\|}$$

(6)



Definice odchytky dvou podprostorů

① Necht' $V, W \subseteq U$ a necht' $V \cap W = \{0\}$.

Pak $\angle(V, W) = \min_{\substack{v \in V \setminus \{0\} \\ w \in W \setminus \{0\}}} \angle([v], [w])$

② Jestliže $V \subseteq W$, pak

$$\angle(V, W) = 0$$

③ Jestliže $V \cap W \neq \{0\}$, pak

$$\angle(V, W) = \min_{\substack{v \in V \setminus (V \cap W) \\ w \in W \setminus (V \cap W)}} \angle([v], [w])$$

$$V \cap (V \cap W)^\perp \cap W \cap (V \cap W)^\perp = (V \cap W) \cap (V \cap W)^\perp = \{0\}$$

⑦

④ Jekkise máme apimri podmohary M a N , pak
 jych odchytká je

$$\Delta(M, N) = \Delta(Z(M), Z(N))$$

Příklad $U = \mathbb{R}^4$, $M = (3, 0, 1, 2) + [e_1 + e_2, e_1 + e_2 + e_3]$
 $N = (2, 3, 4, 5) + [e_2 + e_4, e_2 + e_3 + e_4]$

$$\Delta(M, N) = \Delta(Z(M), Z(N))$$

$$Z(M) \cap Z(N) = [e_3] \quad (Z(M) \cap Z(N))^\perp = [e_1, e_2, e_4]$$

$$Z(M) \cap (Z(M) \cap Z(N))^\perp = [e_1 + e_2]$$

$$Z(N) \cap (Z(M) \cap Z(N))^\perp = [e_2 + e_4]$$

$$\cos \angle ([e_1 + e_2], [e_2 + e_4]) \stackrel{(8)}{=} \frac{|\langle e_1 + e_2, e_2 + e_4 \rangle|}{\|e_1 + e_2\| \|e_2 + e_4\|} =$$

$$= \frac{|\langle e_2, e_2 \rangle|}{\sqrt{2} \cdot \sqrt{2}} = \frac{1}{2} \quad \cos \alpha = \frac{1}{2} \Rightarrow \alpha = \frac{\pi}{3}$$

$$\alpha \in [0, \frac{\pi}{2}]$$

Dodatek k vekt. prostorům se skal. součinem

Minule: Každý vekt. prostor U nad \mathbb{R} nebo \mathbb{C} se skal. součinem má ortonormální bázi.

Věta: Necht' U je vekt. prostor se skalárním součinem nad \mathbb{R} nebo \mathbb{C} . Necht' $\alpha = (u_1, u_2, \dots, u_n)$ je nějaká jeho ortonormální báze. Pak

(1) souřadnice vektoru $v \in U$ v bázi α jsou

$$(v)_\alpha = \begin{pmatrix} \langle v, u_1 \rangle \\ \langle v, u_2 \rangle \\ \vdots \\ \langle v, u_n \rangle \end{pmatrix}$$

(9)

(2) pami m a n dva vektory se souřadnicemi

$$(m)_\alpha = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T, \quad (v)_\alpha = (y_1, y_2, \dots, y_n)^T,$$

pak

$$\langle m, v \rangle = x_1 \overline{y_1} + x_2 \overline{y_2} + \dots + x_n \overline{y_n}$$

kde $\overline{y} = y$ nad \mathbb{R} , \overline{y} se obtáčí z komplex. sdružených čísel nad \mathbb{C} .

Důkaz: (1) $v = y_1 m_1 + y_2 m_2 + \dots + y_n m_n \quad | \langle \cdot, m_1 \rangle$

$$\langle v, m_1 \rangle = y_1 \underbrace{\langle m_1, m_1 \rangle}_1 + y_2 \underbrace{\langle m_2, m_1 \rangle}_0 + \dots + y_n \underbrace{\langle m_n, m_1 \rangle}_0$$

$$\langle v, m_1 \rangle = y_1$$

Analogicky

$$\langle v, m_i \rangle = y_i$$

(10)

$$\begin{aligned}
 (2) \langle u, v \rangle &= \left\langle \sum_i x_i m_i, \sum_j y_j m_j \right\rangle = \sum_{i,j=1}^n x_i \overline{y_j} \langle m_i, m_j \rangle \\
 &= \sum_{i=1}^n x_i \overline{y_i} \quad \left(\begin{array}{l} \text{Z důvodu skal. součinu} \\ \langle m_i, m_j \rangle = \delta_{ij} \end{array} \right)
 \end{aligned}$$

$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & i=j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$

Důsledek: Každý vekt. prostor U skalárního součinem nad \mathbb{C} (\mathbb{R}) konečné dimenze je izomorfní vektorovému prostoru \mathbb{C}^n (\mathbb{R}^n) se stand. skalární součinem. Pro izomorfismus $\varphi: U \rightarrow \mathbb{C}^n$ (resp. \mathbb{R}^n) platí, že

$$\langle \varphi(u), \varphi(v) \rangle_{\mathbb{C}^n} = \langle u, v \rangle_U$$

Důkaz: Izomorfismus $\varphi: U \rightarrow \mathbb{C}^n$ je dán

souřadnicemi v nějaké ortonormální bázi (můžeme si
 vybrat standardní) $\alpha = (u_1, u_2, \dots, u_n)$

$$\varphi(u) = (u)\alpha \quad \text{lineární zobrazení}$$

Podle (2) je

$$\langle u, v \rangle_U = \langle (u)\alpha, (v)\alpha \rangle_{\mathbb{C}^n} = \sum_{i=1}^n x_i \overline{y_i}$$

(12)

VLASTNÍ ČÍSLA A VLASTNÍ VEKTORY

Lineární operátor (transformace, endomorfismus)

je lineární zobrazení z U do U .

Nyní se budeme zabývat pouze lin. operátory.

Invariantní podprostor lineárního operátoru $\varphi: U \rightarrow U$

je vekt. podprostor $V \subseteq U$ takový, že

$$\varphi(V) \subseteq V.$$

Příklady ① Triviatlní inv. podprostory jsou vždy $\{0\}$ a U .

② Symetrické rotace v prostoru \mathbb{R}^3 .

Neinv. triviatlní inv. podprostory jsou V a $V^\perp =$ množina

kolmá k V . $v \in V \quad \varphi(v) = v \quad u \in V^\perp \quad \varphi(u) = -u$.

- ③ Obecní kolem pevně v \mathbb{R}^2 a uhel $\frac{\pi}{2}$
 je tím operátor, který má pouze triviální
 invariantní podprostor.

Příklad $U = \mathbb{R}^4$, $\varphi(x) = Ax$
 $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -3 \\ 2 & 1 & 0 & 2 \\ -2 & 3 & 4 & -1 \\ 0 & -1 & -1 & 4 \end{pmatrix}$ Wektorové, se $V = \left[\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right]$ je
invariantní.

$$\varphi(v_1) = Av_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = v_1 + 2v_2 \in V$$

$$\varphi(v_2) = Av_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = -2v_1 + v_2 \in V$$

$$\varphi(av_1 + bv_2) = a \underbrace{\varphi(v_1)} + b \underbrace{\varphi(v_2)} \in V$$

(14)

Operatívni: matice lin. zobrazení v bázi α a β .

$$\varphi : U \xrightarrow{\alpha} Z \quad \alpha = (u_1, u_2, \dots, u_n)$$

$\alpha \qquad \beta$

$$(\varphi)_{\beta, \alpha} = \left((\varphi(u_1))_{\beta} \quad (\varphi(u_2))_{\beta} \quad \dots \quad (\varphi(u_n))_{\beta} \right)$$

matice má vlastnosť

$$(\varphi(u))_{\beta} = (\varphi)_{\beta, \alpha} \cdot (u)_{\alpha}$$

$$\varphi : U \xrightarrow{\alpha} U \quad \alpha = (u_1, u_2, \dots, u_n)$$

$\alpha \qquad \alpha$

$$(\varphi)_{\alpha, \alpha} = \left((\varphi(u_1))_{\alpha} \quad (\varphi(u_2))_{\alpha} \quad \dots \quad (\varphi(u_n))_{\alpha} \right)$$

← neskytné po
staremi' skensky

(15)

Opit k příkladu

$$\varphi: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4 \quad \varphi(x) = Ax \quad \varepsilon = (e_1, e_2, e_3, e_4)$$

$$\begin{aligned} (\varphi)_{\varepsilon, \varepsilon} &= \left((Ae_1)_{\varepsilon}, (Ae_2)_{\varepsilon}, (Ae_3)_{\varepsilon}, (Ae_4)_{\varepsilon} \right) \\ &= (s_1 A, s_2 A, s_3 A, s_4 A) = A \end{aligned}$$

Vezmeme jinou bázi $\beta = (v_1, v_2, e_3, e_4)$. Tato báze není invariantní pod prostorem V_1 tedy ji invariantní

$$(\varphi)_{\beta, \beta} = \left((\varphi(v_1))_{\beta}, (\varphi(v_2))_{\beta}, (\varphi(e_3))_{\beta}, (\varphi(e_4))_{\beta} \right)$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & -3 \\ 2 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\varphi(v_1) = v_1 + 2v_2 = \underline{1}v_1 + \underline{2}v_2 + \underline{0}e_3 + \underline{0}e_4$$

(16)

$$\varphi(v_2) = -2v_1 + v_2 = (-2)v_1 + 1v_2 + 0 \cdot e_3 + 0 \cdot e_4$$

$$\varphi(e_3) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} = v_1 + 4e_3 - e_4 = 1v_1 + 0 \cdot v_2 + 4e_3 - 1e_4$$

$$\varphi(e_4) = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} = -3v_1 + 2v_2 + 1 \cdot e_3 + 4e_4$$