

TEORIE KE CVIČENÍ PŘEDMĚTU C1460: ÚVOD DO MATEMATIKY
TÉMA 1: LINEÁRNÍ ALGEBRA

SKUPINA: **Vyučující**

VERONIKA BENDOVÁ
PODZIMNÍ SEMESTR, 2018

1 Lineární algebra - Přehled pojmů

- **vektor** ... posloupnost čísel; např. $(1, 2, 0)$
- **matice** ... tabulka čísel; např. $\begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ -1 & 0 & -2 \end{pmatrix}$
- **délka vektoru** ... počet čísel ve vektoru
- **dimenze matice** ... počet řádků matice a počet sloupců matice
- **(hlavní) diagonála matice** ... prvky matice na pozicích $[1,1]$, $[2,2]$, $[3,3]$, ...
- **transpozice matice** ... zrcadlové převrácení matice podle hlavní diagonály; např. $\begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ -1 & 0 & -2 \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 3 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$
- **skalární součin vektorů** ... speciální násobení dvou vektorů, jehož výsledkem je číslo
- **lineární kombinace vektorů** ... např. $2 \times \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 7 \end{pmatrix}$... vektor $\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 7 \end{pmatrix}$ je lineární kombinací vektorů $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ a $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
- **lineární závislost vektorů** ... vektory jsou lineárně závislé, pokud lze minimálně jeden z nich vyjádřit jako lineární kombinaci ostatních vektorů; ... např. $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, a $\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 7 \end{pmatrix}$ jsou lineárně závislé vektory
- **lineární nezávislost vektorů** ... vektory jsou lineárně nezávislé, pokud žádný z nich nelze vyjádřit jako lineární kombinaci ostatních vektorů, ... např. vektory $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$ jsou lineárně nezávislé
- **schodovitý tvar matice** ... tvar matice, kde jsou pod diagonálou samé nuly; např. $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$, nebo $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$, ale i $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. Každou matici můžeme převést na schodovitý tvar procesem zvaným Gaussova eliminace.
- **Gaussova eliminace** ... algoritmus, pomocí kterého převádíme matici v libovolném tvaru na matici ve schodovitém tvaru pomocí vhodně volené posloupnosti následujících úprav
 - a) záměna řádků,
 - b) vynásobení libovolného řádku nenulovým číslem,
 - c) přičtení některého řádku nebo jeho násobku k jinému řádku,
 - d) vynechání řádku, který je lineární kombinací ostatních řádků.

- **hodnost matice** ... počet lineárně nezávislých řádků matice (lineárně nezávislé řádky matice jsou ty, které po úpravě na schodovitý tvar neobsahují samé nuly), např. matice $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ má 2 lineárně nezávislé řádky.
- **homogenní matice** ... matice ve tvaru $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 2 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
- **nehomogenní matice** ... matice ve tvaru $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & | & 4 \\ 0 & 3 & 2 & | & 4 \\ 1 & 0 & 1 & | & 3 \end{pmatrix}$
- soustava lineárních rovnic ...
$$\begin{aligned} -2x_1 - 2x_2 - x_3 &= 1 \\ 3x_1 + x_2 + x_3 &= 0 \\ -x_1 + 5x_2 + 4x_3 &= 3 \end{aligned}$$
- **determinant matice** ... číslo, které umíme vypočítat z každé čtvercové matice. V případě matice dimenze 2×2 počítáme determinant křížovým pravidlem, v případě matice dimenze 3×3 počítáme determinant matice Sarussovým pravidlem, v případě matice libovolné dimenze větší než 3×3 počítáme determinant Laplaceovým rozvojem (zde neděláme).
- **křížové pravidlo** ... metoda umožňující rychle vypočítat determinant matice dimenze 2×2
- **Sarussovo pravidlo** ... metoda umožňující relativně rychle vypočítat determinant matice dimenze 3×3