

Multilineární algebra

Průpomenutí: U v.p. nad $k \Rightarrow U^* = \text{Hom}(U, k)$ v.p. nad k
 $\alpha = (e_1, \dots, e_n)$ báze $\Rightarrow \alpha^* = (f^1, \dots, f^n)^T$ báze
 $f^i(e_j) = \delta_{ij}$

Zobecnění pro bilineární formy:

U, V, W v.p. nad $k \Rightarrow \text{Lin}_2(U, V; W)$ prostor **bilineárních** zobrazení
 tj. zobrazení $F: U \times V \rightarrow W$ splňujících

$F(-, v): U \rightarrow W$, $F(u, -): V \rightarrow W$ jsou lineární zobrazení

\rightarrow opět vektorový prostor: $(k \cdot F + l \cdot G)(u, v) = k \cdot F(u, v) + l \cdot G(u, v)$

Speciálně dostáváme $\text{Lin}_2(U, V; k)$... **bilineární formy**

Podobně: $\text{Lin}_q(U_1, \dots, U_q; W)$... **q-lineární zobrazení**
 nebo **multilineární zobrazení**

Nechť $\eta \in U^*$, $\theta \in V^*$. Definujeme

$\theta \circ \eta \in \text{Lin}_2(U, V; k)$, $\theta \circ \eta(u, v) = \theta(v) \cdot \eta(u)$ **opačné pořadí**
 ↪ **bez háčeků**

Snadno: $\theta \circ \eta$ je bilineární.

Věta. Necht' (e_i) je báze U s duální bází (f^i) .

Necht' (\bar{e}_j) je báze V s duální bází (\bar{f}^j) . Potom součin $\bar{f}^j \circ f^i$ tvoří bázi $\text{Lin}_2(U, V; k)$.

Poznámka. V dalším budeme uvažovat báze neuspořádané, ale indexované

báze: místo (e_1, \dots, e_n) tedy $(e_i)_{i \in I}$ } $\sum_i x_i e_i = u$ **kdákoliv smysl**

souřadnice: místo (x^1, \dots, x^n) tedy $(x^i)_{i \in I}$

k věte: $(e_i)_{i \in I}$ báze $U \Rightarrow (f^i)_{i \in I}$ báze U^* ... dualita $f^i(e_j) = \delta_{ij}$

$\rightsquigarrow (\bar{f}^j \circ f^i)_{(i,j) \in I \times J}$ indexované $I \times J$, souřadnice také \bar{f} .

Důkaz. Necht' $\Phi \in \text{Lin}_2(U, V; k)$ a hledáme koeficienty Φ_{rs} t.j.

$$\Phi = \sum_{rs} \Phi_{rs} \cdot (\bar{f}^s \circ f^r)$$

Podstatné: bilineární zobrazení jsou stejná \Leftrightarrow mají stejné hodnoty na dvojicích báze vých vektorů ...

Tedy je tato rovnice ekvivalentní:

$$\Phi(e_i, \bar{e}_j) = \left(\sum_{rs} \Phi_{rs} \cdot (\bar{f}^s \circ f^r) \right) (e_i, \bar{e}_j)$$

$$= \sum_{rs} \Phi_{rs} \cdot \bar{f}^s(\bar{e}_j) f^r(e_i)$$

$$= \Phi_{ij} \quad \Rightarrow \quad \text{jediné řešení} \Rightarrow \text{báze.} \quad \square$$

Opeť vidíme, že súradnice jsou dané hodnotami $\Phi_{ij} = \Phi(e_i, \bar{e}_j)$,
stejně jako u lineárních forem $\eta_i = \eta(e_i)$.

Dualita?

$$\begin{array}{l} U \rightsquigarrow U^* \rightsquigarrow U^{**} = U \\ U, V \rightsquigarrow \text{Lin}_2(U, V; K) \rightsquigarrow \text{Lin}_2(U, V; K)^* = ? \\ \rightsquigarrow U^*, V^* \rightsquigarrow \text{Lin}_2(U^*, V^*; K) = ? \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{bude to} \\ \text{tenzorový} \\ \text{součin} \end{array}$$

(obecněji třeba: $\text{Lin}_2(\text{Lin}_2(U, V; K), \text{Lin}_2(W, X; K); K) = ?$)

Tenzorový součin

Motivace: $\text{Lin}_k(U, V; W) \cong \text{Hom}(U \otimes V, W)$
 bilineární zobrazení $U \times V \rightarrow W$ jako lineární zobrazení $U \otimes V \rightarrow W$
 ↑ tenzor

U, V kon. dim. $\implies \text{Lin}_k(U, V; k)^* \cong \text{Hom}(U \otimes V; k)^* = (U \otimes V)^{**} = U \otimes V$

Definice. U, V v.p. nad k konečné dimenze. Definujeme

$$U \otimes V = \text{Lin}_k(U, V; k)^*$$

speciální prvky vzniknou opět evaluací:

$$u \mapsto e_V u = (-, u)$$

$$u \in U, v \in V \longmapsto u \otimes v \in U \otimes V = \text{Lin}_k(U, V; k)^*$$

$$u \otimes v(\Phi) = \Phi(u, v)$$

Dostáváme tak zobrazení

$$T: U \times V \rightarrow U \otimes V$$

$$(u, v) \mapsto u \otimes v = t(u, v)$$

Lemma. Zobrazení T je bilineární.

Důkaz. $(k^1 u_1 + k^2 u_2) \otimes v \stackrel{?}{=} k^1 \cdot u_1 \otimes v + k^2 \cdot u_2 \otimes v \quad | -(\Phi)$
 $((k^1 u_1 + k^2 u_2) \otimes v)(\Phi) \stackrel{?}{=} (k^1 \cdot u_1 \otimes v + k^2 \cdot u_2 \otimes v)(\Phi)$
 $\Phi(k^1 u_1 + k^2 u_2, v) \stackrel{?}{=} k^1 \Phi(u_1, v) + k^2 \Phi(u_2, v) \quad \checkmark \quad \square$

Věta. Necht (e_i) je báze U , (\bar{e}_j) je báze V . Potom $(e_i \otimes \bar{e}_j)$ je báze $U \otimes V$.

Důkaz. $U \otimes V = \text{Lin}_k(U, V; k)^*$, stačí tedy ukázat, že $(e_i \otimes \bar{e}_j)$ je duální k bázi $\bar{f}_i \circ f^j$:

$$(e_r \otimes \bar{e}_s)(\bar{f}_i \circ f^j) = \bar{f}_i \circ f^j(e_r, \bar{e}_s) = \bar{f}_i(\bar{e}_s) \cdot f^j(e_r) = \delta_s^i \delta_r^j = \delta_{(r,s)}^{(i,j)} \quad \square$$

Poznámka. Pro U, V ne nutně kon. dim.

$$U \times V \xrightarrow{T} \text{Lin}_k(U, V; k) \quad \text{podobně} \quad \text{im}(U \rightarrow U^{**}) \cong U$$

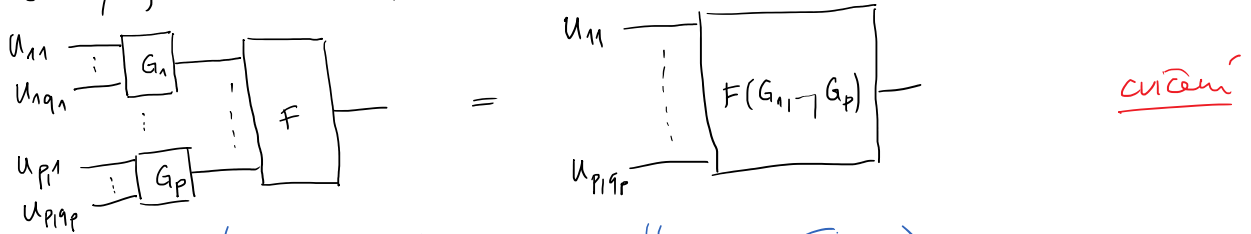
$$(u, v) \mapsto u \otimes v$$

$$U \otimes V = \text{span}(\text{im } T) \implies \text{věta opět platí}$$

Důsledek. $\dim(U \otimes V) = \dim U \cdot \dim V$
 ↑ důležitě, ve každé prvek $U \otimes V$ je tvar $u \otimes v \dots$ jednoduché tenzory (rozložitelné)

Tvrzení. Složením multilineárních zobrazení vznikne multilineární zobrazení, tj. $F(G(u, v), H(w, x)) = K(u, v, w, x)$ je 4-lineární atd.

1. tvrzení. Složením maximálního množství bilineárních zobrazení, tj. $F(G(u,v), H(w,x)) = K(u,v,w,x)$ je 4-lineární atd.



učení

Věta (univerzální vlastnost tenzorového součinu)

$$U \times V \xrightarrow{F} W$$

$$T \downarrow \quad \dashrightarrow$$

$$U \otimes V \quad \varphi$$

$\forall F$ bilineární $\exists!$ φ lineární:

$$F = \varphi \circ T$$

Důkaz. $(e_i, \bar{e}_j) \mapsto F(e_i, \bar{e}_j)$

$$\downarrow \quad \dashrightarrow$$

$$e_i \otimes \bar{e}_j \quad \varphi$$

\Rightarrow musíme vyžadovat $\varphi(e_i \otimes \bar{e}_j) = F(e_i, \bar{e}_j)$
a existuje jediné takové lineární φ
(protože $e_i \otimes \bar{e}_j$ tvoří bázi)

Potom $F = \varphi \circ T$, protože to jsou bilineární zobrazení a mají stejné hodnoty na dvojicích báze vektorů. \square

Interpretace: $\text{Hom}(U \otimes V, W) \rightarrow \text{Lin}_2(U, V; W)$ je bijekce; ve skutečnosti $\varphi \mapsto \varphi \circ T$ je to izomorfismus.

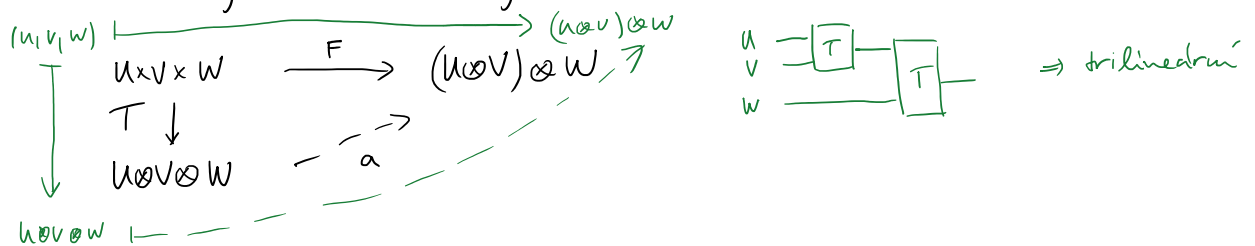
(a také je to izomorfismus $\text{Hom}(U, \text{Hom}(V, W))$)

Vlastnosti tenzorového součinu:

analogie $(u \times v) \times w \cong u \times (v \times w) \cong u \times (v \times w)$
 $(u, v, w) \mapsto (u, v, w) \mapsto (u, (v, w))$

- asociativita**: $(U \otimes V) \otimes W \cong U \otimes (V \otimes W) \cong U \otimes (V \otimes W)$
 $(u \otimes v) \otimes w \longleftrightarrow u \otimes (v \otimes w) \longleftrightarrow u \otimes (v \otimes w)$ jsou obecné prvky.

Zobrazení se dají snadno vyjádřit z univerzální vlastnosti



Zobrazení α je izomorfismus, protože posílá bázi $e_i \otimes \bar{e}_j \otimes \bar{e}_k$ na bázi $(e_i \otimes \bar{e}_j) \otimes \bar{e}_k$.

\Rightarrow budeme níže uvažovat ztotožňovat (jako u kartézského součinu)

- komutativita**: $U \otimes V \cong V \otimes U$

$$U \times V \xrightarrow{F} V \otimes U$$

$$T \downarrow \quad \dashrightarrow$$

$$U \otimes V \quad \alpha$$



opět c posílá bázi $e_i \otimes \bar{e}_j$ na bázi $\bar{e}_j \otimes e_i$ (nebo inverze je opět c, ale pro dvojici (V, U))

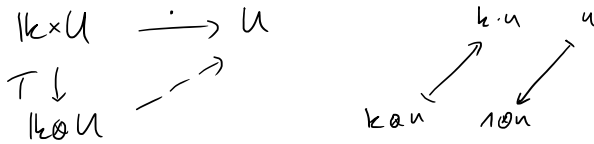
\Rightarrow vejdeme ztotožňovat ... $U=V$ nechceme $(U, V) = (V, U)$?

okrajěji: $U_1 \otimes \dots \otimes U_q \xrightarrow{p_\sigma} U_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes U_{\sigma(q)}$ pro lib. permutaci

$\sigma \in \Sigma_q$ na množině $\{1, \dots, q\}$

$$p_\sigma(U_1 \otimes \dots \otimes U_q) = U_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes U_{\sigma(q)}$$

• **jednotka**: $k \otimes U \xrightarrow{\cong} U$



• vztah k dualnímu prostoru:

$$V^* \otimes U^* \longrightarrow \text{Lin}_2(U, V; k) \cong (U \otimes V)^*$$

$$\theta \otimes \eta \longmapsto \theta \circ \eta$$

\Rightarrow budeme ztotožňovat, takže můžeme zapomenout na 0

$$V^* \times U^* \longrightarrow \text{Lin}_2(U, V; k)$$



Věta: Je-li U kon. dim., pak zobrazení

$$V \otimes U^* \longrightarrow \text{Hom}(U, V), \quad v \otimes \eta \longmapsto (v \cdot \eta : u \mapsto v \cdot \eta(u))$$

je izomorfismus.

Důkaz: Necht' $\varphi \in \text{Hom}(U, V)$ a hledejme vektor, ve tvaru

$$\sum_{i,j} a_{ij} \cdot (\bar{e}_i \otimes f_j)$$

tedy hledáme koeficienty a_{ij} tak, aby

$$\sum_{i,j} a_{ij} (\bar{e}_i \cdot f_j) = \varphi$$

$$\Leftrightarrow \sum_{i,j} a_{ij} (\bar{e}_i \cdot f_j(e_s)) = \varphi(e_s)$$

$$\sum_i a_{is} \bar{e}_i = \varphi(e_s) \xrightarrow{\bar{f}^r(\cdot)} \bar{a}_s^r = \bar{f}^r(\varphi(e_s))$$

$$\begin{array}{l}
 v \text{ souřadnicích} \\
 \bar{e}_i \otimes f_j \longmapsto \bar{e}_i \cdot f_j = E_{ij} \\
 v \otimes \eta \longmapsto v \cdot \eta \quad ; \begin{pmatrix} \vdots \\ \dots \\ \vdots \end{pmatrix}
 \end{array}$$

$$\begin{array}{l}
 \uparrow \text{ součin matice} \\
 U \xrightarrow{\eta} k \xrightarrow{v} V
 \end{array}$$

takže koeficienty existují jedinečně $\rightarrow \bar{a}_s^r = r$ -tá souřadnice $\varphi(e_s)$. \square

Poznámka: Souřadnice a_{ij} jsou prvky matice zobrazení φ

horní index i je řádkový index ... vektorů $\begin{pmatrix} x^1 \\ \vdots \\ x^r \end{pmatrix}$
 dolní index j je sloupcový index ... form (y_1, \dots, y_n)

Poznámka: Jednoduché tenzory $v \otimes \eta$ odpovídají
 1 1 ... 1 1 (integrované 0. poklad $v=0$ nebo $\eta=0$)

Poznámka. Jednoduché tenzory v a η odpovídají
zobrazení $v \cdot \eta$ hodnotě 1 (případně 0, pokud $v=0$ nebo $\eta=0$)
a těch moc není \Rightarrow větší na tenzorech není jednoduchých?