

# Symetrické a antisymetrické tenzory

$\text{Hom}(\otimes^p U, V) \xrightarrow{\text{sym}} \text{Hom}(S^p U, V) \Rightarrow S^p U \text{ je } \dots$   
 $\text{Lin}_p(U_1, \dots, U_p; V) \xrightarrow{\text{sym}} \text{Lin}_p(U_1, \dots, U_p; V)_{\text{sym}}$

$\otimes^p U \rightarrow V$   
 $\text{pr} \downarrow$   
 $S^p U \dashrightarrow V$

kvocient

**Definice.** Řekneme, že  $p$ -lineární zobrazení  $\Phi: U \times \dots \times U \rightarrow V$  je **symetrické**, jestliže pro každou permutaci  $\sigma \in \Sigma_p$  platí

$$\Phi(u_{\sigma(1)}, \dots, u_{\sigma(p)}) = \Phi(u_1, \dots, u_p)$$

$$\parallel$$

$$G(u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)}) = G(u_1 \otimes \dots \otimes u_p)$$

$f_\sigma: \otimes^p U \rightarrow \otimes^p U$   
 $u_1 \otimes \dots \otimes u_p \mapsto u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)}$

tj. budeme chtít  $u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} - u_1 \otimes \dots \otimes u_p \in \ker G$

**Definice.** Definujeme **symetrickou mocninu**  $S^p U$  jako tento kvocient

$$S^p U = \otimes^p U / \text{span} \{ u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} - u_1 \otimes \dots \otimes u_p \mid \sigma \in \Sigma_p, u_1, \dots, u_p \in U \}$$

$$= \text{span} \{ f_\sigma(t) - t \mid \sigma \in \Sigma_p, t \in \otimes^p U \}$$

$t$  lin. komb.  $u_1 \otimes \dots \otimes u_p$   
 $f_\sigma(t) - t$  lin. komb.  $u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} - u_1 \otimes \dots \otimes u_p$

Označme  $\text{pr}: \otimes^p U \rightarrow S^p U$  kanonickou projekci

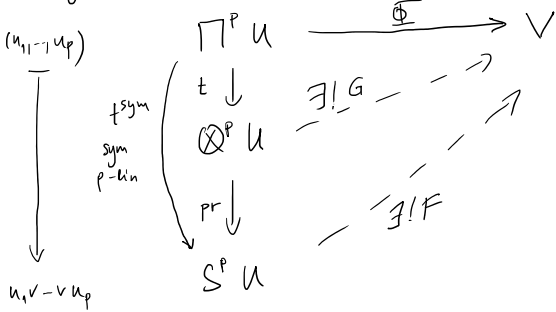
$\text{pr}(u_1 \otimes \dots \otimes u_p) =$  třída  $u_1 \otimes \dots \otimes u_p =: u_1 \cdot \dots \cdot u_p = u_1 \dots u_p$

Protože  $\text{pr}(u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)}) = \text{pr}(u_1 \otimes \dots \otimes u_p)$

$\parallel$   $\parallel$   
 $u_{\sigma(1)} \cdot \dots \cdot u_{\sigma(p)} = u_1 \cdot \dots \cdot u_p$

$\text{Pr. } \mathbb{Z}/n = \mathbb{Z}/\mathbb{Z}n$   
 $= \mathbb{Z}/(n=0)$   
 $2 \cdot 3 = 1 \text{ v } \mathbb{Z}/5$   
 $\text{"}5+1\text{"}$

je tento součin vektorů komutativní, dle symetrie:



$\Phi$  sym.  $p$ -lin.  
 $\Rightarrow$  ex. jediné  $G$  lineární a  
 $G(u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} - u_1 \otimes \dots \otimes u_p) = 0$   
 $\Rightarrow$  ex. jediné  $F$  lineární  
 $F(u_1 \cdot \dots \cdot u_p) = \Phi(u_1, \dots, u_p)$

**Reformulace.** Zobrazení

$$\text{Hom}(S^p U, V) \xrightarrow{\cong} \text{Lin}_p(U_1, \dots, U_p; V)_{\text{sym}}$$

$$F \mapsto F \circ f_{\text{sym}}$$

$$G(u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} - u_1 \otimes \dots \otimes u_p) = 0$$

$$= G(u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)}) - G(u_1 \otimes \dots \otimes u_p) = 0$$

$$= \Phi(u_{\sigma(1)}, \dots, u_{\sigma(p)}) - \Phi(u_1, \dots, u_p) = 0$$

$\Phi$  symetrické

je bijekce.

**Poznámka.** Dá se ukázat, že  $(S^p U)$  je kvocientem  $(T^p U) = (T^p, U)$  podle ideálu  $\Rightarrow$  je to opět algebra se součinem

$$T^p U \times T^q U \xrightarrow{\otimes} T^{p+q} U$$

$$\downarrow \text{pr} \times \text{pr} \quad \downarrow \text{pr}$$

$$S^p U \times S^q U \xrightarrow{\otimes} S^{p+q} U$$

$(t, s) \mapsto t \otimes s$   
 $(u_1 \otimes \dots \otimes u_p, v_1 \otimes \dots \otimes v_q) \mapsto u_1 \otimes \dots \otimes u_p \otimes v_1 \otimes \dots \otimes v_q$   
 $\uparrow$  respektuje kvocient  
 $t$  z. lze definovat stejně na třídách  
 $(u_1 \cdot \dots \cdot u_p, v_1 \cdot \dots \cdot v_q) \mapsto u_1 \cdot \dots \cdot u_p \cdot v_1 \cdot \dots \cdot v_q$

Označme  $\underbrace{e_1 \cdot \dots \cdot e_1}_a \cdot \dots \cdot \underbrace{e_n \cdot \dots \cdot e_n}_a = e_1^a \cdot \dots \cdot e_n^a$

Označme  $\underbrace{e_1, \dots, e_{i-1}, v, \dots, e_i, \dots, e_n}_{a_i x} = e_1^{a_1} \dots e_n^{a_n}$

stejně na třídách  
 $(u_1 \dots u_p, v_1, \dots, v_q) \mapsto u_1 \dots u_p, v_1, \dots, v_q$   
 $u_1 \otimes u_2 \otimes u_3$   
 $\uparrow$   
 ideál algebra  
 $\uparrow$   
 $u_2 \otimes u_1 \otimes u_3, u_1 \otimes u_2 \otimes u_3$

Věta.  $\{e_1^{a_1} \dots e_n^{a_n} \mid a_1 + \dots + a_n = p\}$  tvoří bázi  $S^p U$ .

Důkaz. Je potřeba ukázat, že  $F: S^p U \rightarrow V$  je jedním úvrátě symetrických  $p$ -lineárních je jedním úvrátě symetrických lib. hodnotami  $e_1^{a_1} \dots e_n^{a_n}$ . Ekvivalentně  $\Phi: U \times \dots \times U \rightarrow V$   $\Phi(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}) = F(e_1^{a_1} \dots e_n^{a_n}) = \Phi(e_{i_1}, \dots, e_{i_p})$  kde  $i_1 \leq \dots \leq i_p$ .  $\square$

Příklad.  $U = (\mathbb{K}^n)^*$  s bázi  $(f^1, \dots, f^n) = (x^1, \dots, x^n)$   
 $\Rightarrow S^p(\mathbb{K}^n)^*$  má bázi  $(x^1)^{a_1} \dots (x^n)^{a_n} =$  homogenní polynomů stupně  $p$   
 $\cong \mathbb{K}^{(p)}[x^1, \dots, x^n]$  monomy stupně  $p$

$\Rightarrow S(\mathbb{K}^n)^* \cong \mathbb{K}[x^1, \dots, x^n]$  ... zabývá se polehem lin. alg. měně zajímavé  
 $x \cdot y = y \cdot x$ ,  $x \otimes y \neq y \otimes x$ ,  $x \cdot y$   
 symetrické tenzory = polynomů

Pozn. symetrie tenzorů  $\neq$  symetrie polynomů  
Pozn.  $\otimes^p U \xrightarrow{\cong} S^p U \Rightarrow S^p U$  je rozměrný podprostor  $S^p U \subseteq \otimes^p U$ , viz cv.

### Antisymetrické tenzory $\leftarrow$ charakter $\mathbb{K} = 0$

Definice. Řekneme, že  $p$ -lineární zobrazení  $\Phi: U \times \dots \times U \rightarrow V$  je **antisymetrické**, jestliže pro každou permutaci  $\sigma \in \Sigma_p$  platí

alternující  $\Phi(u_{\sigma(1)}, \dots, u_{\sigma(p)}) = \Phi(u_1, \dots, u_p) \cdot \text{sign } \sigma$

$$\begin{matrix} \text{Lin}_p(U_1, \dots, U_p; V) \cong \text{Hom}(\otimes^p U, V) \\ \cup \\ \text{Lin}_p(U_1, \dots, U_p; V)_{\text{alt}} \cong \text{Hom}(\wedge^p U, V) \\ \cup \\ \Phi \\ \cup \\ G \end{matrix}$$

tj. budeme chtít  $u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} = u_1 \otimes \dots \otimes u_p \cdot \text{sign } \sigma \in \ker G$

Definice. Definujeme **antisymetrickou mocninu**  $\wedge^p U$  jako toto kvocient "větší mocnina"

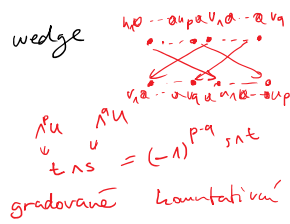
$$\begin{aligned} \wedge^p U &= \otimes^p U / \text{span} \{ u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} - u_1 \otimes \dots \otimes u_p \cdot \text{sign } \sigma \mid \sigma \in \Sigma_p, u_1, \dots, u_p \in U \} \\ &= \text{span} \{ \rho_{\sigma}(t) - t \cdot \text{sign } \sigma \mid \sigma \in \Sigma_p, t \in \otimes^p U \} \\ &= \sum \text{im}(\rho_{\sigma} - \text{id} \cdot \text{sign } \sigma) \end{aligned}$$

Označme  $\text{pr}: \otimes^p U \rightarrow \wedge^p U$  kanonickou projekci

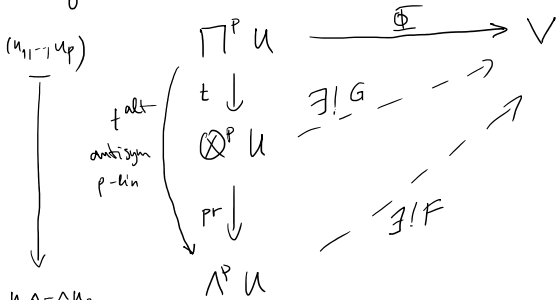
$$\text{pr}(u_1 \otimes \dots \otimes u_p) = \text{trída } u_1 \wedge \dots \wedge u_p$$

Protože  $\text{pr}(u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)}) = \text{pr}(u_1 \otimes \dots \otimes u_p) \cdot \text{sign } \sigma$

$$\begin{matrix} u_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge u_{\sigma(p)} & u_1 \wedge \dots \wedge u_p \cdot \text{sign } \sigma \end{matrix}$$



je tento součin vektorů antikommutativní, (lepe antisymetrický):



$\Phi$  antisym.  $p$ -lin.  
 $\Rightarrow$  ex. jediné  $G$  lineární a  
 $G(u_{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes u_{\sigma(p)} - u_1 \otimes \dots \otimes u_p \cdot \text{sign } \sigma) = 0$   
 $\Rightarrow$  ex. jediné  $F$  lineární  
 $F(u_1 \wedge \dots \wedge u_p) = \Phi(u_1, \dots, u_p)$

$$u_1 \wedge \dots \wedge u_p$$

## Reformulace Zobrazení

$$\text{Hom}(\wedge^p U, V) \xrightarrow{\cong} \text{Lin}_p(U_1, \dots, U_p; V)_{\text{alt}}$$

$$F \longmapsto F \circ \text{alt}$$

je bijekce.

**Věta.**  $\{e_{i_1, \dots, i_p} \mid i_1 < \dots < i_p\}$  tvoří bázi  $\wedge^p U$ .

**Důkaz.** Je potřeba ukázat, že  $F: \wedge^p U \rightarrow V$  je jed. určeno svými lib. hodnotami na  $e_{i_1, \dots, i_p}$ . Ekvivalentně  $\Phi: U_1 \times \dots \times U_p \rightarrow V$  anti-symetrické  $p$ -lineární je jed. určeno svými lib. hodnotami na  $(e_{i_1}, \dots, e_{i_p})$ , kde  $i_1 < \dots < i_p$ .

Nová ingredience:  $\Phi(\dots, e_i, e_i, \dots) = (-1) \cdot \Phi(\dots, e_i, e_i, \dots) \Rightarrow$  nulová hodnota.  $\square$   
 prostezení = transpozice  $\Rightarrow$  znaménko  $(-1)$

S posledním řádkem se váže:  $u_1 \wedge \dots \wedge u_p = 0$  pokud  $u_i = u_j$  pro nějaké  $i, j$ .

**Věta.**  $u_1 \wedge \dots \wedge u_p = 0 \Leftrightarrow$  vektory  $u_1, \dots, u_p$  jsou lineárně závislé.

**Důkaz.** Necht' jsou  $u_1, \dots, u_p$  lin. zvl. například  $u_p = a^1 u_1 + \dots + a^{p-1} u_{p-1}$   
 $\Rightarrow u_1 \wedge \dots \wedge u_{p-1} \wedge u_p = u_1 \wedge \dots \wedge u_{p-1} \wedge (a^1 u_1 + \dots + a^{p-1} u_{p-1})$   
 $= a^1 \cdot u_1 \wedge \dots \wedge u_{p-1} \wedge u_1 + \dots + a^{p-1} u_1 \wedge \dots \wedge u_{p-1} \wedge u_{p-1}$   
 $= 0$  (vždy jeden vektor dvakrát)

Necht' jsou  $u_1, \dots, u_p$  lin. nezáv. a doplníme je do báze  $u_1, \dots, u_p, u_{p+1}, \dots, u_n$   
 Pak  $u_1 \wedge \dots \wedge u_p$  je jeden z bázevých vektorů  $\wedge^p U \Rightarrow$  je nenulový  $\square$

$\Rightarrow \dim \wedge^p U = \binom{n}{p}$ , zejména  $\dim \wedge^p U = \# \{i_1 < \dots < i_p\} = \# \{p\text{-prvková podmnožina } \{1, \dots, n\}\} = \binom{n}{p}$

- $\wedge^p U = 0$  pokud  $p > \dim U$
- $\wedge^n U$  má dimenzi 1 pro  $n = \dim U$   
 $\uparrow$   
 $e_1 \wedge \dots \wedge e_n$  generátor

**Věta.**  $\varphi: U \rightarrow V$  lin. zobr.  $\alpha = (e_1, \dots, e_n)$  báze  $U$ ,  $\bar{\alpha} = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n)$  báze  $V$

$$\Rightarrow \wedge^n \varphi(e_1 \wedge \dots \wedge e_n) = \det(\varphi)_{\bar{\alpha}, \alpha} \cdot \bar{e}_1 \wedge \dots \wedge \bar{e}_n$$

nemusí být báze

$$\begin{array}{ccc} \prod^n U & \xrightarrow{\prod^n \varphi} & \prod^n V \\ \downarrow \text{alt} & & \downarrow \text{alt} \\ \otimes^n U & \xrightarrow{\otimes^n \varphi} & \otimes^n V \\ \downarrow \text{pr} & & \downarrow \text{pr} \\ \wedge^n U & \xrightarrow{\wedge^n \varphi} & \wedge^n V \\ \downarrow \psi & & \downarrow \psi \\ e_1 \wedge \dots \wedge e_n & & \bar{e}_1 \wedge \dots \wedge \bar{e}_n \end{array}$$

$$\otimes^n \varphi(u_1 \otimes \dots \otimes u_n) = \varphi(u_1) \otimes \dots \otimes \varphi(u_n)$$

$$\wedge^n \varphi(u_1 \wedge \dots \wedge u_n) = \varphi(u_1) \wedge \dots \wedge \varphi(u_n)$$

**Důkaz.** Jedná se o výpočet:

$$\begin{aligned} \wedge^n \varphi(e_1 \wedge \dots \wedge e_n) &= \varphi(e_1) \wedge \dots \wedge \varphi(e_n) \\ &= \left( \sum_{i_1} a_{i_1}^1 \bar{e}_{i_1} \right) \wedge \dots \wedge \left( \sum_{i_n} a_{i_n}^n \bar{e}_{i_n} \right) \\ &= \sum a_{i_1}^1 \dots a_{i_n}^n \bar{e}_{i_1} \wedge \dots \wedge \bar{e}_{i_n} \end{aligned}$$

$$\varphi(u) = \sum a_i^i u_i \cdot \bar{e}_i \quad \varphi(e_n) = \sum a_j^j \delta_{i_1}^j \bar{e}_j = \sum a_j^j \bar{e}_j$$

$A \cdot u = \varphi(u)$

$i_n = 0(n) \quad i_1 = 0(n)$

$$= \left( \sum_{i_1} a_{i_1}^{i_1} \bar{e}_{i_1} \right) \wedge \dots \wedge \left( \sum_{i_n} a_{i_n}^{i_n} \bar{e}_{i_n} \right)$$

$$= \sum_{i_1, \dots, i_n} a_{i_1}^{i_1} \dots a_{i_n}^{i_n} \bar{e}_{i_1} \wedge \dots \wedge \bar{e}_{i_n}$$

$$= \sum_{\sigma} a_{\sigma(1)}^{i_1} \dots a_{\sigma(n)}^{i_n} \bar{e}_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \bar{e}_{\sigma(n)}$$

$$= \sum_{\sigma} a_{i_1}^{\sigma(1)} \dots a_{i_n}^{\sigma(n)} \text{sign } \sigma \cdot \bar{e}_{i_1} \wedge \dots \wedge \bar{e}_{i_n}$$

$$= \det \varphi \cdot \bar{e}_{i_1} \wedge \dots \wedge \bar{e}_{i_n}$$

(4)  $\bar{\alpha}$

$$i_1 = \sigma(1), \dots, i_n = \sigma(n)$$

jinak  $\bar{e}_{i_1} \wedge \dots \wedge \bar{e}_{i_n} = 0$

Důsledek.  $\alpha = (e_1, \dots, e_n)$ ,  $\bar{\alpha} = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n)$  báže  $U$ ,  $(e_1, \dots, e_n) = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n) \cdot P$   $\varphi = \text{id}$

$$\Rightarrow e_1 \wedge \dots \wedge e_n = \det P \cdot \bar{e}_1 \wedge \dots \wedge \bar{e}_n \quad \dots \quad P = (\text{id})_{\bar{\alpha}\alpha}$$

Důsledek.  $\alpha = (e_1, \dots, e_n)$  báže  $U$ ,  $\varphi: U \rightarrow U$  operátor

$$\alpha = \bar{\alpha}$$

$\Rightarrow \Lambda^n \varphi: \Lambda^n U \rightarrow \Lambda^n U$  je násobení číslem  $\det \varphi = \det(\varphi)_{\alpha\alpha}$  nezdvíže na  $\alpha$ .

$$e_1 \wedge \dots \wedge e_n \xrightarrow{c} c \cdot e_1 \wedge \dots \wedge e_n$$

$$\det(P^{-1}AP) = \det A$$

$$\Rightarrow \det(\varphi \circ \varphi) = \det \varphi \cdot \det \varphi$$

$$\Lambda^n U \xrightarrow{\Lambda^n \varphi} \Lambda^n U \xrightarrow{\Lambda^n \varphi} \Lambda^n U$$

$\xrightarrow{\Lambda^n(\varphi \circ \varphi)}$

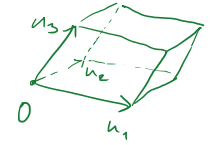
# Objemy, orientace

Definice. **Objemová forma** na vektorovém prostoru  $U$  dimenze  $n$  je nenulová antisymetrická  $n$ -lineární forma

$$\text{Lin}_n(U_1 \rightarrow U; \mathbb{K})_{\text{alt}} \cong \text{Hom}(\wedge^n U, \mathbb{K})$$

$$\downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow$$

$$\text{Vol} \longleftrightarrow \text{vol}$$



rovnoběžnostěnu určeného  $u_1, \dots, u_n$

$\Rightarrow \text{Vol}(u_1, \dots, u_n) = \text{vol}(u_1, \dots, u_n) \dots$  **orientovaný objem**

$\Rightarrow$  vol jednorozměrně určeno lib. hodnotou

$0 \neq \text{vol}(e_1, \dots, e_n) = \text{Vol}(e_1, \dots, e_n) \dots (e_1, \dots, e_n)$  báze  $U$

Díky předchozímu:  $(u_1, \dots, u_n) = (e_1, \dots, e_n) \cdot P$  ← matice souřadnic vektorů  $u_1, \dots, u_n$  vzhledem k bázi  $e_1, \dots, e_n$   
 $P = ((u_1)_\alpha \dots (u_n)_\alpha)$

$$\begin{aligned} \text{Vol}(u_1, \dots, u_n) &= \text{vol}(u_1, \dots, u_n) = \text{vol}(\det P \cdot e_1 \wedge \dots \wedge e_n) \\ &= \det P \cdot \text{vol}(e_1 \wedge \dots \wedge e_n) \\ &= \det P \cdot \text{Vol}(e_1, \dots, e_n) \end{aligned}$$

Průklad. Standardní objemovou formou na  $\mathbb{K}^n$  rozumíme tu, pro kterou  $\text{Vol}(e_1, \dots, e_n) = 1$ . Pak  
 std. báze  $\mathbb{K}^n$

$$\text{Vol}(u_1, \dots, u_n) = \det(u_1 \dots u_n)$$

Nechť  $\varphi: U \rightarrow U$  je operátor. Pak

$$\text{Vol}(\varphi(u_1), \dots, \varphi(u_n)) = \det \varphi \cdot \text{Vol}(u_1, \dots, u_n)$$

tj. zobrazení  $\varphi$  zvětšuje orientovaný objem  $\det \varphi$ -krát.

**orientovaný objem = orientovaný + objem**

$$\text{Vol}(u_1, \dots, u_n) = \text{sign Vol}(e_1, \dots, e_n) \cdot |\text{Vol}(e_1, \dots, e_n)|$$

Definice. **Orientace** reálného vektorového prostoru  $U$  je zobrazení

$$\text{sign}: \{\text{báze } U\} \rightarrow \{\pm 1\}$$

splňující  $\bar{\alpha} = \alpha \cdot P \Rightarrow \text{sign } \bar{\alpha} = \text{sign } \det P \cdot \text{sign } \alpha$  /  $\bar{e}_1 \wedge \dots \wedge \bar{e}_n = c \cdot e_1 \wedge \dots \wedge e_n$  pro  $c > 0$  resp.  $c < 0$

Podrobněji ...  $\text{sign } \bar{\alpha} = \text{sign } \alpha$  pro **souhlasně orientované** báze  
 $\text{sign } \bar{\alpha} = -\text{sign } \alpha$  pro **opáčně orientované** báze

Pozn. Souhlasná orientace  $\rightarrow$  rozklad na dvě třídy,  $\text{sign} =$  označení  $\left\{ \begin{array}{l} \text{kladné báze} \\ \text{záporné báze} \end{array} \right.$

Příklad. •  $\mathbb{R}^n$  má standardní orientaci danou tím, že standardní báze je kladná:  $\text{sign}(e_1, \dots, e_n) = +1$ .

• Komplexní vektorový prostor  $U$  chápaný jako reálný vektorový prostor  $U^{\mathbb{R}}$  má standardní orientaci danou:

$$(e_1, \dots, e_n) \text{ báze } U \Rightarrow (e_1, \dots, e_n, i \cdot e_1, \dots, i \cdot e_n) \text{ kladná báze } U^{\mathbb{R}}$$

• Vektorový prostor dimenze 0, tj.  $0 = \{0\}$  má jedinou bázi a ta může být pořádkem kladná nebo záporná.

### Orientovaný eukleidovský prostor

Nechť  $U$  je or. eukl. pr.,  $\alpha = (e_1, \dots, e_n)$ ,  $\bar{\alpha} = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n)$  dvě kladné ortonormální báze. Pak  $\bar{\alpha} = \alpha \cdot P$  a  $P$  má:

- $\det P > 0$  protože  $\bar{\alpha}, \alpha$  mají souhlasnou orientaci
- $|\det P| = 1$  protože  $P$  je ortogonální ( $P^*P = E \Rightarrow |\det P|^2 = 1$ )

$$\Rightarrow \det P = 1.$$

Definujeme **kanonickou objemovou formu** požadavkem

$$\text{Vol}(e_1, \dots, e_n) = 1 \quad \text{pro libovolnou kladnou ortonormální bázi}$$

$$\Rightarrow \text{Vol}(\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n) = \det P \cdot \text{Vol}(e_1, \dots, e_n) = \text{Vol}(e_1, \dots, e_n)$$

$$\text{Nechť } (u_1, \dots, u_n) = (e_1, \dots, e_n) \cdot P \Rightarrow P = (u_1)_\alpha \dots (u_n)_\alpha = (f^i(u_j))$$

$$\text{Pak } \text{Vol}(u_1, \dots, u_n) = \det P \cdot \text{Vol}(e_1, \dots, e_n) = \det P$$

$$\text{Vol}(u_1, \dots, u_n)^2 = \det P^T \cdot \det P = \det(P^T \cdot P)$$

$$= \det \left( \begin{pmatrix} (u_1)_\alpha^T \\ \vdots \\ (u_n)_\alpha^T \end{pmatrix} \cdot (u_1)_\alpha \dots (u_n)_\alpha \right)$$

$$= \det \begin{pmatrix} \langle u_1, u_1 \rangle & \dots & \langle u_1, u_n \rangle \\ \vdots & & \vdots \\ \langle u_n, u_1 \rangle & \dots & \langle u_n, u_n \rangle \end{pmatrix} = \det \langle u_i, u_j \rangle$$

Gramova matice  
Gramův determinant

Věta. •  $\text{Vol}(u_1, \dots, u_n) = \det(f^i(u_j))$  v lib. kl. ortonorm. bázi ... znamená  
•  $\text{Vol}(u_1, \dots, u_n)^2 = \det \langle u_i, u_j \rangle$  nezávisle na orientaci

Pozn. Gramův - Schmidtův ortogonalizační proces

$$(u_1, \dots, u_n) \rightsquigarrow (v_1, \dots, v_n) \text{ ortogonální}$$

$$v_i = u_i + \text{lin. komb. } u_1, \dots, u_{i-1}$$

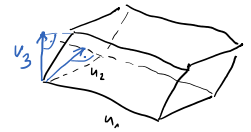
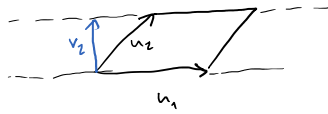
$$P = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \det P = 1$$

$$\Rightarrow \text{Vol}(u_1, \dots, u_n)^2 = \text{Vol}(v_1, \dots, v_n)^2$$

$$\Rightarrow \text{Vol}(u_1, \dots, u_n)^2 = \text{Vol}(v_1, \dots, v_n)^2$$

$$= \det \begin{pmatrix} |v_1|^2 & & \\ & \dots & \\ & & |v_n|^2 \end{pmatrix} = |v_1|^2 \dots |v_n|^2$$

$\Rightarrow |\text{Vol}(u_1, \dots, u_n)| = |v_1| \dots |v_n| = \text{objem romboédru}$  je to fakt objem!



Geometrie v orientované eukleidovské rovině.

$$\text{Vol}(u, v)^2 = \det \begin{pmatrix} \langle u, u \rangle & \langle u, v \rangle \\ \langle v, u \rangle & \langle v, v \rangle \end{pmatrix} = |u|^2 |v|^2 - (|u| \cdot |v| \cdot \cos \alpha)^2$$

$$= |u|^2 \cdot |v|^2 \cdot \sin^2 \alpha$$

$$|\text{Vol}(u, v)| = |u| \cdot |v| \cdot \sin \alpha$$

Zavedeme orientovaný úhel  $\angle(u, v) \in (-\pi, \pi]$ :

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

$$\sin \alpha = \frac{\text{Vol}(u, v)}{|u| \cdot |v|}$$

$|v| = |u|$ ,  $\angle(u, v) = +90^\circ$   
 $\angle \Leftrightarrow$  násobek  $i$   
 $=$  rotace o  $+90^\circ$

$\Rightarrow$  vektorový prostor nad  $\mathbb{C}$ :  $(a+ib)u = au + bv$

Naopak násobek komplexními čísly dá orientaci + st. součin  $a\bar{z}$  na násobek

$$\angle(u, v) = \arg\left(\frac{v}{u}\right)$$

$$\frac{|v|}{|u|} = \left|\frac{v}{u}\right| = \text{relativní velikost}$$