

# 1 Opakování

## 1.1 Vektorová norma

**Definice 1** (Vektorová norma). *Norma je funkcional splňující pro libovolné vektory  $x, y \in \mathbb{C}^n$  ( $\mathbb{R}^n$ ) a pro libovolný skalár  $\alpha \in \mathbb{C}$  ( $\mathbb{R}$ ) následující podmínky:*

1.  $\|x\| \geq 0$ , a  $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$  (pozitivní definitnost),
2.  $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$  (trojúhelníková nerovnost),
3.  $\|\alpha x\| = |\alpha| \|x\|$  (pozitivní homogenita).

## 1.2 Příklady vektorových norem

Nechť  $x = [x_1, x_2, \dots, x_n]^T \in \mathbb{C}^n$ . Mezi tři základní vektorové normy patří

jedničková norma

$$\|x\|_1 \equiv \sum_{i=1}^n |x_i|$$

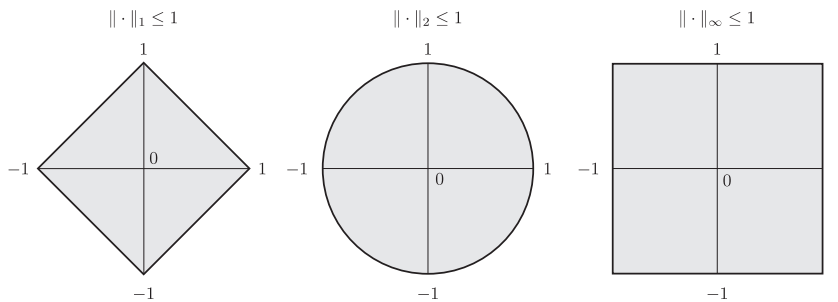
euklidovská ("dvojková") norma

$$\|x\|_2 \equiv \|x\| \equiv \left( \sum_{i=1}^n |x_i|^2 \right)^{1/2}$$

maximová norma

$$\|x\|_\infty \equiv \max_{i=1, \dots, n} |x_i|.$$

**Úloha 1.** *Pro uvedené normy nakreslete jednotkové koule v  $\mathbb{R}^2$ , tj. množiny  $\{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| \leq 1\}$ .*



Řešení.

□

Podle věty o ekvivalenci norem na konečně-dimenzionálním prostoru jsou všechny tyto normy topologicky ekvivalentní, tj. pro libovolné dvě normy  $\|\cdot\|_\alpha$  a  $\|\cdot\|_\beta$  existují konstanty  $c, C \in \mathbb{R}$  takové, že platí

$$c\|x\|_\alpha \leq \|x\|_\beta \leq C\|x\|_\alpha, \quad \forall x \in \mathbb{C}^n.$$

Jedná se o teoretický výsledek, pro praktické použití, například měření chyby, jsou konstanty  $c$  a  $C$  často příliš velké/malé.

**Úloha 2.** *Ukažte, že platí*

$$\|x\|_\infty \leq \|x\|_2 \leq \sqrt{n}\|x\|_\infty, \quad \forall x \in \mathbb{R}^n.$$

[Hint (geometricky): Začněte s  $\mathbb{R}^2$ . Pro jaké vektory se normy nejvíce a nejméně liší?]

[Hint (algebraicky): Pracujte s  $\|x\|_2^2$ .]

Řešení. Platí

$$\|x\|_\infty^2 = \max_i |x_i|^2 \leq \overbrace{\sum_{i=1}^n |x_i|^2}^{\|x\|_2^2} \leq n \max_i |x_i|^2 = n \|x\|_\infty^2.$$

Nebo prostou úvahou: normy se rovnají pro vektory kanonické báze, a nejvíce se liší pro vektor jedniček: tam je maximová 1 a dvojková  $\sqrt{n}$ .

Geometrické řešení je možné vidět přes vkládání "koulí" do sebe. Má to jeden háček: je nutno pochopit, že vztah mezi vkládáním koulí a nerovnostmi je opačný, než by intuitivně napovídalo pořadí norm v nerovnosti. Levá nerovnost plyne z toho, že 2-koule je obsažena v  $\infty$ -kouli. Pravá nerovnost pak z toho, že  $\infty$ -koule zmenšená  $\sqrt{2}$ -krát je obsažena ve 2-kouli.  $\square$

### 1.3 Skalární součin

**Definice 2** (Skalární součin). *Skalární součin je zobrazení  $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{C}^n \times \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}$  splňující pro libovolné vektory  $x, y, z \in \mathbb{C}^n$  a pro libovolný skalár  $\alpha \in \mathbb{C}$  následující podmínky:*

1.  $\langle x, x \rangle \geq 0$  a  $\langle x, x \rangle = 0 \Leftrightarrow x = 0$ ,
2.  $\langle x, y \rangle = \overline{\langle y, x \rangle}$ ,
3.  $\langle \alpha x, y \rangle = \alpha \langle x, y \rangle$ ,
4.  $\langle x + y, z \rangle = \langle x, z \rangle + \langle y, z \rangle$ .

Každý skalární součin indukuje normu

$$\|x\| \equiv \sqrt{\langle x, x \rangle},$$

pro niž navíc platí Cauchyho–Schwarzova nerovnost

$$|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|.$$

Vektory  $x$  a  $y$  jsou *ortogonální* (kolmé), pokud platí  $\langle x, y \rangle = 0$ .

**Definice 3** (Euklidovský skalární součin).

$$\langle x, y \rangle \equiv y^* x = \sum_{i=1}^n \bar{y}_i x_i, \quad x, y \in \mathbb{C}^n.$$

### 1.4 Matice - připomenutí

- matice  $A \in \mathbb{C}^{n \times m}$ ,  $A = [a_{i,j}]$ ,  $i = 1, \dots, n$ ,  $j = 1, \dots, m$ ,

$$A = \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,m} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \dots & a_{2,m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,1} & a_{n,2} & \dots & a_{n,m} \end{bmatrix}$$

- matice *transponovaná*  $A^T = [a_{j,i}] \in \mathbb{C}^{m \times n}$ , *hermitovsky sdružená*  $A^* = [\bar{a}_{j,i}] \in \mathbb{C}^{m \times n}$
- $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$  nazveme *symetrickou*, platí-li  $A = A^T$ , a *hermitovskou*, pokud  $A = A^*$
- $A$  reálná  $\Rightarrow A^T = A^*$
- pro libovolnou čtvercovou matici  $A$  platí  $\langle Ax, y \rangle = y^* Ax = (A^* y)^* x = \langle x, A^* y \rangle$

- čtvercová matice je *singulární*  $\Leftrightarrow \exists x \neq 0: Ax = 0$ ; matice, která není singulární, se nazývá *regulární*
- vektor  $v \neq 0$  a skalár  $\lambda$  jsou *vlastním vektorem/číslem* matice  $A$ , pokud  $Av = \lambda v$
- hermitovskou matici nazveme *pozitivně definitní* (HPD), pokud  $\forall x \neq 0: x^*Ax > 0$
- matice  $A$  je *normální*, pokud splňuje  $AA^* = A^*A$ , ekvivalentně je to unitárně diagonalizovatelná komplexní matice
- komplexní (reálná) čtvercová matice  $U$  typu  $n \times n$  je *unitární*, pokud její sloupce/ řádky tvoří ON bázi prostoru  $\mathbb{C}^n$  ( $\mathbb{R}^n$ ); ekvivalentně  $U^*U = UU^* = I$

## 1.5 Matice jako lineární zobrazení

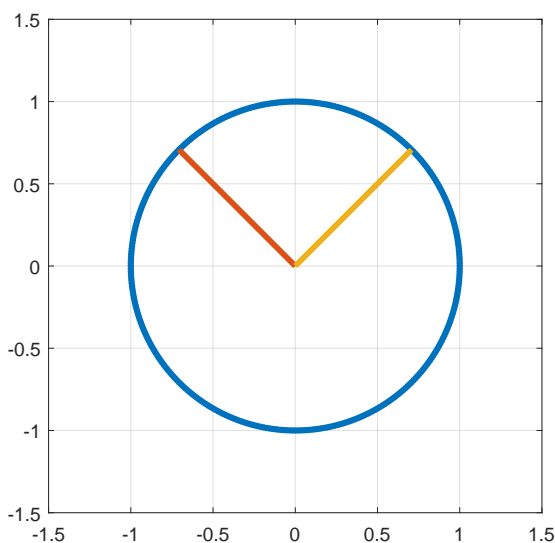
Matice  $A \in \mathbb{C}^{n \times m}$  definuje zobrazení z  $\mathbb{C}^m$  do  $\mathbb{C}^n$ , které vektoru  $x \in \mathbb{C}^m$  přiřazuje vektor  $Ax \in \mathbb{C}^n$ ,

$$A: \mathbb{C}^m \longrightarrow \mathbb{C}^n, \quad A: x \longmapsto Ax.$$

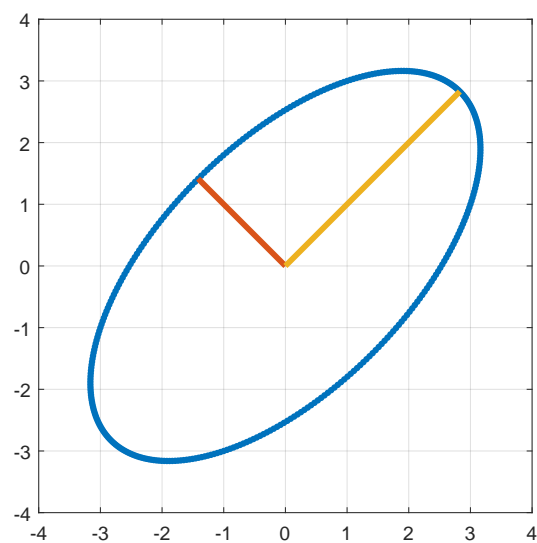
Uvažujme matici

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}.$$

Tato matice má vlastní čísla  $\lambda_1 = 2$  a  $\lambda_2 = 4$  a odpovídající vlastní vektory  $v_1 = \frac{\sqrt{2}}{2}(-1, 1)^T$  a  $v_2 = \frac{\sqrt{2}}{2}(1, 1)^T$ . Působení matice  $A$  na jednotkovou kružnici lze nahlédnout na obrázku 1.



(a)  $\{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| = 1\}$



(b)  $\{Ax \in \mathbb{R}^2 : \|x\| = 1\}$

Obrázek 1: Zobrazení jednotkové kružnice pomocí matice  $A$ , zvýrazněné vlastní vektory.

## 1.6 Unitární transformace

Mnoho různých algoritmů na řešení soustav lineárních rovnic, problému nejmenších čtverců či problému výpočtu vlastních čísel je založeno na unitárních transformacích vektoru či matice,

$$x \mapsto Ux, \quad A \mapsto UA, \quad U \text{ unitární.}$$

- Jaké znáte vlastnosti unitárních matic?
- Uveďte některé příklady unitárních matic.

**Úloha 3.** Rozmyslete si, zda unitární transformace zachovávají jedničkovou či maximovou vektorovou normu. Pokud ne, najděte jednoduchý protipříklad. Pokud ano, zkuste zdůvodnit.

*Řešení.* Unitární transformace obecně nezachovává ani jedničkovou ani maximovou vektorovou normu. Uvažujme například obraz kanonického vektoru při rotaci o úhel  $\phi$  v  $\mathbb{R}^2$ .

$$\begin{bmatrix} \cos \phi & -\sin \phi \\ \sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \phi \\ \sin \phi \end{bmatrix}$$

Pro obecný úhel  $\phi$  nejsou součet velikostí souřadnic ani velikost největší z nich rovny 1. □

## 2 Maticové normy

V analýze chování různých algoritmů pro řešení soustav lineárních rovnic, problémů nejmenších čtverců, problému vlastních čísel, etc. se často dostaneme do situace, kdy chceme odhadnout velikost nějakého vektoru, např. chyby, a máme jej vyjádřený jako obraz jiného vektoru při lineárním zobrazení,  $Ax$ . Potřebovali bychom jedním číslem odhadnout jeho velikost, například takto:

$$\|Ax\| \leq \|A\| \|x\|. \quad (1)$$

Tedy velikost  $Ax$  je nanejvýš velikost  $x$  krát nějaké číslo, které je vlastností matice  $A$  – nazvěme ho normou matice  $A$ .

Pokusme se nyní objevit co nejvíce věcí o normě matice. Co nás tedy zajímá?

### 2.1 Otázky

- Jak měřit matici jedním číslem?
- Jak lze normu matice definovat?
- Jaké vlastnosti bychom od normy matice očekávali?
- Vymyslíme nějaké speciální případy? Některé matice, pro které víme, kolik by měla být norma?

### 2.2 Definice

**Definice 4** (Generovaná norma). *Maticovou normou generovanou vektorovou normou nazýváme funkcionál*

$$\|A\|_\alpha \equiv \max_{x \neq 0} \frac{\|Ax\|_\alpha}{\|x\|_\alpha} = \max_{\|x\|_\alpha=1} \|Ax\|_\alpha.$$

Takto definovaný funkcionál je normou ve smyslu definice normy. Z definice také triviálně vyplývá, že

$$\|Ax\|_\alpha \leq \|A\|_\alpha \|x\|_\alpha.$$

Platí (pro počítání jednotlivých norem)

$$\begin{aligned} \|A\|_1 &= \max_{1 \leq j \leq m} \sum_{i=1}^n |a_{ij}|, && \text{(maximum přes sloupcové součty abs. hodnot)} \\ \|A\| &\equiv \|A\|_2 = \sigma_1 = \sqrt{\varrho(A^*A)}, && \text{(spektrální norma)} \\ \|A\|_\infty &= \max_{1 \leq i \leq n} \sum_{j=1}^m |a_{ij}|, && \text{(maximum přes řádkové součty abs. hodnot)} \end{aligned}$$

kde  $\sigma_1$  je největší singulární číslo matice a  $\varrho(\cdot)$  označuje spektrální poloměr, tj.  $\varrho(B) \equiv \max\{|\lambda|, \lambda \in \text{sp}(B)\}$ .

Příkladem negenerované normy je Frobeniova norma, která je analogií 2-normy pro matice (díváme se na matici jako vektor o  $n \times m$  složkách).

**Definice 5** (Frobeniova norma).

$$\|A\|_F \equiv \left( \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m |a_{ij}|^2 \right)^{1/2},$$

**Poznámka.** Jiné možné zápisy Frobeniovy normy:

$$\|A\|_F^2 = \sum_{j=1}^m \|a_{*j}\|^2 = \sum_{i=1}^n \|a_{i*}\|^2 = \text{trace}(A^*A),$$

kde  $a_{*j}$  značí  $j$ -tý sloupec,  $a_{i*}$  značí  $i$ -tý řádek matice  $A$  a  $\text{trace}(B) = \sum_{i=1}^m b_{ii}$  je tzv. stopa matice  $B \in \mathbb{C}^{m \times m}$ .

## 2.3 Vlastnosti a doplňující úlohy

Kromě odhadu (1) by bylo velmi užitečné, kdyby maticové normy byly *multiplikativní*, tj.,

$$\|AB\|_\alpha \leq \|A\|_\alpha \|B\|_\alpha,$$

**Úloha 4.** Proč nelze obecně očekávat rovnost  $\|AB\|_\alpha = \|A\|_\alpha \|B\|_\alpha$  a  $\|AB\|_F = \|A\|_F \|B\|_F$ ?

*Řešení.* Pro Frobeniovu normu rovnost neplatí ani pro  $A = B = I$ .

Následující řešení platí pro všechny generované normy. Kdyby rovnost platila, pak z definice musí platit:

$$\begin{aligned} \|AB\| &= \|A\| \|B\| \\ \max_{\|x\|=1} \|ABx\| &= \max_{\|y\|=1} \|Ay\| \cdot \max_{\|z\|=1} \|Bz\| \end{aligned}$$

Pozorujeme, že na pravé straně vybírám vektory  $y$  a  $z$  nezávisle na sobě, ale na levé straně volím jen jeden vektor  $x$ . Zvolme takový vektor  $x$ , pro který se maximum nalevo nabývá. Norma  $ABx$  je pak rovna  $\|Bx\|$  (tj. kolikrát vektor  $x$  zvětšila matice  $B$ ) krát  $\|A \frac{Bx}{\|Bx\|}\|$  (tj. kolikrát obraz vektoru  $x$  při zobrazení  $B$  zvětšilo vynásobením maticí  $A$ ). Ale obecně nemusí platit, že  $\|A \frac{Bx}{\|Bx\|}\| = \|A\|$  a zároveň  $\|Bx\| = \|B\|$  pro ten samý vektor  $x$ . Konkrétní protipříklady jsou:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \text{ nebo } A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix},$$

nebo třeba také  $A = B^{-1}$  pro  $B$  regulární (která není jen skalárním násobkem identity). □

**Úloha 5.** Jsou zavedené maticové normy multiplikativní?

[Hint: Začněte generovanými normami, pro Frobeniovu je to obtížnější otázka.]

*Řešení.* Ano, plyne to přímo z vlastnosti (1):  $\|ABx\|_\alpha \leq \|A\|_\alpha \|Bx\|_\alpha \leq \|A\|_\alpha \|B\|_\alpha \|x\|_\alpha$ . Frobeniova norma je také multiplikativní:

$$\|AB\|_F^2 = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m |\overbrace{\langle b_{*j}, \bar{a}_{i*} \rangle}^{=[AB]_{i,j}}|^2 \stackrel{\text{C-S}}{\leq} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m \|\bar{a}_{i*}\|^2 \|b_{*j}\|^2 = \sum_{i=1}^n \|a_{i*}\|^2 \sum_{j=1}^m \|b_{*j}\|^2 = \|A\|_F^2 \|B\|_F^2.$$

□

**Úloha 6.** Pomocí nástrojů z prvního ročníku najděte vyjádření 2-normy matice pro symetrické pozitivně definitní matice.

[Hint: Použijte geometrickou představu matice jako lineární zobrazení.]

*Řešení.* Pro SPD matice je obraz jednotkové koule (ve 2-normě) elipsoid s nejdelší osou délky největšího vlastního čísla. Tedy 2-norma symetrické matice je největší vlastní číslo (v absolutní hodnotě). Protože pro SPD matice vlastní a singulární čísla splývají, je 2-norma rovna také největšímu singulárnímu číslu.  $\square$

**Úloha 7.** Je zřejmé, že obecně  $\|A\|_1 \neq \|A^*\|_1$  a  $\|A\|_\infty \neq \|A^*\|_\infty$ . Dokažte, že pro  $\|A\|_2$  však platí  $\|A\|_2 = \|A^*\|_2$ .

*Řešení.* Singulární čísla matic  $A$  a  $A^*$  jsou stejná, tedy i norma.  $\square$

## 2.4 Vlastnosti norem vzhledem k unitárním transformacím

**Úloha 8** (Unitární invariance norem). Ukažte, že pro unitární matici  $U \in \mathbb{C}^{n \times n}$  a libovolnou matici  $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$  platí

$$\begin{aligned} \|U\| &= 1, \\ \|UA\| &= \|A\|, \\ (\text{Navíc}) \quad \|UA\|_F &= \|A\|_F. \end{aligned}$$

[Hint: Může vám pomoci singulární rozklad matice  $A$ .]

[Hint: Spektrální i Frobeniova norma jsou multiplikativní (viz úloha 5), tedy

$$\|AB\| \leq \|A\| \|B\|, \quad \|AB\|_F \leq \|A\|_F \|B\|_F. ]$$

*Řešení.* Normu získáme ze znalosti singulárních čísel unitární matice. Například: singulární čísla  $U$  jsou vlastní čísla  $U^*U$  (vzpomeňte na to, jak se SVD odvozoval), a  $U^*U = I$ . Nebo:  $U = UII$  je singulární rozklad  $U$ .

Protože spektrální norma je multiplikativní a  $\|U\| = 1$ , platí

$$\|UA\| \leq \overbrace{\|U\|}^{=1} \|A\| = \|A\| = \overbrace{\|U^*U\|}^I \|A\| \leq \overbrace{\|U^*\|}^{=1} \|UA\| = \|UA\|,$$

což dohromady dává  $\|UA\| = \|A\|$ .

Frobeniova norma je sice také multiplikativní, ale předchozí postup pro ni nebude fungovat, protože  $\|U\| = \sqrt{n}$ .

Využijeme-li definice Frobeniovy normy pomocí stopy matice, pak

$$\|UA\|_F^2 = \text{trace}(A^* \overbrace{U^*U}^I A) = \text{trace}(A^*A) = \|A\|_F^2.$$

$\|UA\|_F = \|A\|_F$  plyne také z toho, že násobit maticí  $U$  zleva znamená násobit jednotlivé sloupce matice  $A$ . Násobení unitární maticí  $U$  nemění jejich euklidovskou normu. Kvadrát Frobeniovy normy je jen součet kvadrátů euklidovských norem řádků/sloupců.  $\square$

**Úloha 9.** Rozmyslete si, zda unitární transformace zachovává jedničkovou či maximovou maticovou normu. Pokud ne, najděte protipříklad. Pokud ano, zkuste zdůvodnit.

*Řešení.* Normy se nezachovávají, lze argumentovat rozličně:

- Vektor je speciální případ matice s jedním sloupcem. Z úlohy 3 již víme, že se vektorová (a v důsledku tedy i maticová) norma nezachovává.
- Jednoduchý protipříklad pomocí zobrazení rotace:

$$\begin{bmatrix} \cos \phi & -\sin \phi \\ \sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \phi & -\sin \phi \\ \sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix}$$

kde jedničková i maximová norma výsledné matice je  $|\cos \phi| + |\sin \phi|$ .

□