

LINEÁRNÍ ALGEBRA 2

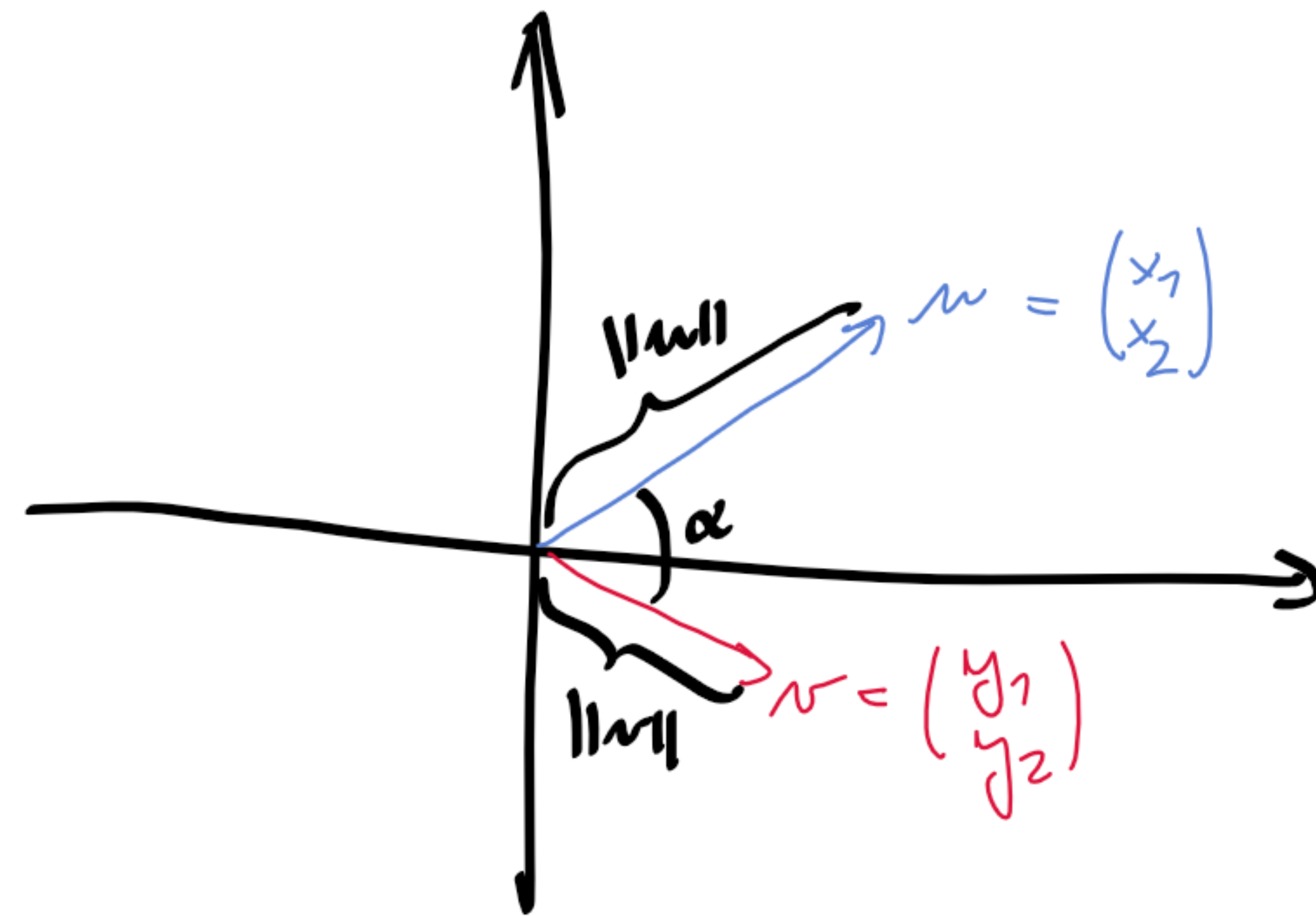
<https://www2.karlin.mff.cuni.cz/~stovicek/index.php/cs/2021ls-nmag112>

• SKALÁRNÍ SOUČIN

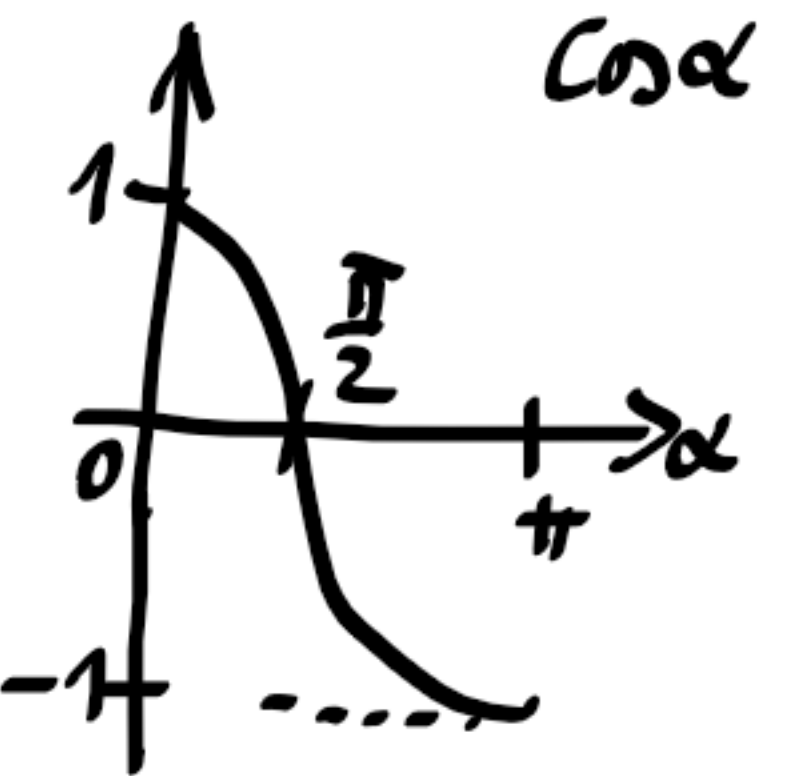
① GEOMETRICKÝ NÁHLED V \mathbb{R}^2 A \mathbb{R}^3 (KAP. 8.1)

② FORMÁLNÍ DEFINICE A VLASTNOSTI (KAP. 8.2)

① SKALÁRNÍ SOUČIN V \mathbb{R}^2 :



$$\mathbb{R} \ni u \cdot v = \|u\| \cdot \|v\| \cdot \cos(\alpha), \quad \alpha \in \langle 0, \pi \rangle$$
$$= x_1 y_1 + x_2 y_2$$



- ZE SKALÁRNÍHO SOUČINU
UMÍME POZNAT:

- KOLMOST VEKTORŮ ($u \cdot v = 0$)
- α JE OSTRÝ, TUPÝ, PRAVÝ
- $\|u\| = \sqrt{u \cdot u} = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$
- ÚHEL α : $\cos \alpha = \frac{u \cdot v}{\|u\| \cdot \|v\|}$ ($u, v \neq 0$)

- INTUITIVNÍ ODVOZENÍ ROVNOSTI $\|u\| \cdot \|v\| \cdot \cos \alpha = x_1 y_1 + x_2 y_2$

- KLÍČ: VLASTNOSTI ZOBRAZENÍ: $\mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$
 $(u, v) \longmapsto u \cdot v := \|u\| \cdot \|v\| \cdot \cos \alpha$

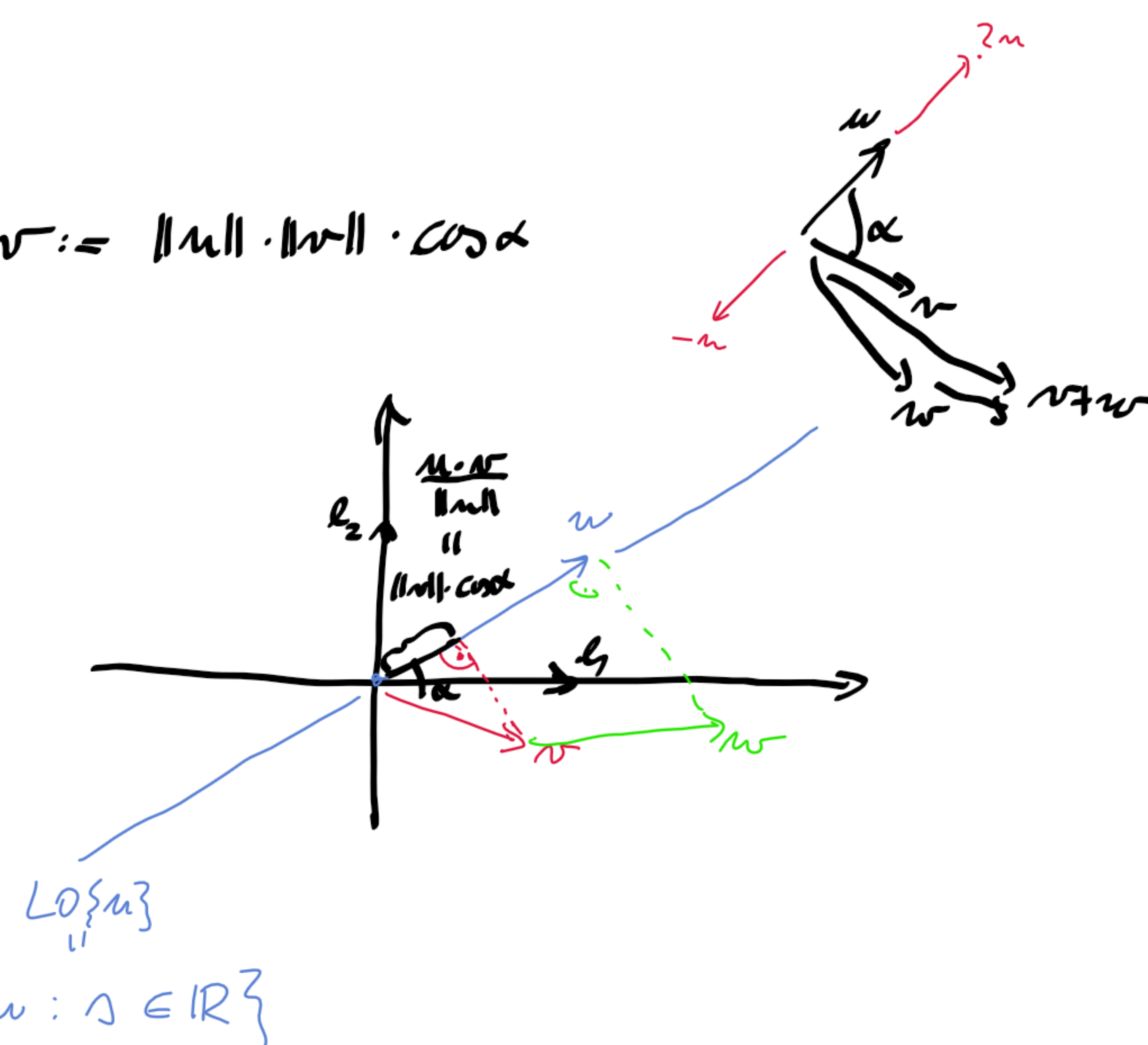
- a) $u \cdot v = v \cdot u$ (SYMETRIČNOST)
 - b) $u \cdot (tv) = t(u \cdot v)$
 - c) $u \cdot (v+w) = u \cdot v + u \cdot w$
- } (LINEARITA)

- JAK VYPADAJÍ SKALÁRNÍ SOUČINY KANONICKÝCH BÁZOVÝCH VEKTORŮ \mathbb{R}^2 ?

- e_1, e_2
- $e_1 \cdot e_1 = 1$, $e_1 \cdot e_2 = 0 = e_2 \cdot e_1$, $e_2 \cdot e_2 = 1$

- PAK TOTIŽ PRO $u = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$, $v = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}$ PLATÍ ŽE a)-c) A , ŽE

$$\begin{aligned}
 u \cdot v &= (x_1 e_1 + x_2 e_2) \cdot (y_1 e_1 + y_2 e_2) \\
 &\stackrel{(a)}{=} (x_1 e_1) \cdot (y_1 e_1) + (x_2 e_2) \cdot (y_1 e_1) + (x_1 e_1) \cdot (y_2 e_2) + (x_2 e_2) \cdot (y_2 e_2) \\
 &\stackrel{(b)}{=} x_1 y_1 (e_1 \cdot e_1) + x_2 y_1 (\cancel{e_2 \cdot e_1}) + x_1 y_2 (\cancel{e_1 \cdot e_2}) + x_2 y_2 (e_2 \cdot e_2) \\
 &= x_1 y_1 + x_2 y_2
 \end{aligned}$$



- POZNÁMKY:

① ROVNICE PŘÍMKY V \mathbb{R}^2 VS. STANDARDNÍ SKALÁRNÍ SOUČIN

$$P = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : a_1 x_1 + a_2 x_2 = b \right\}$$

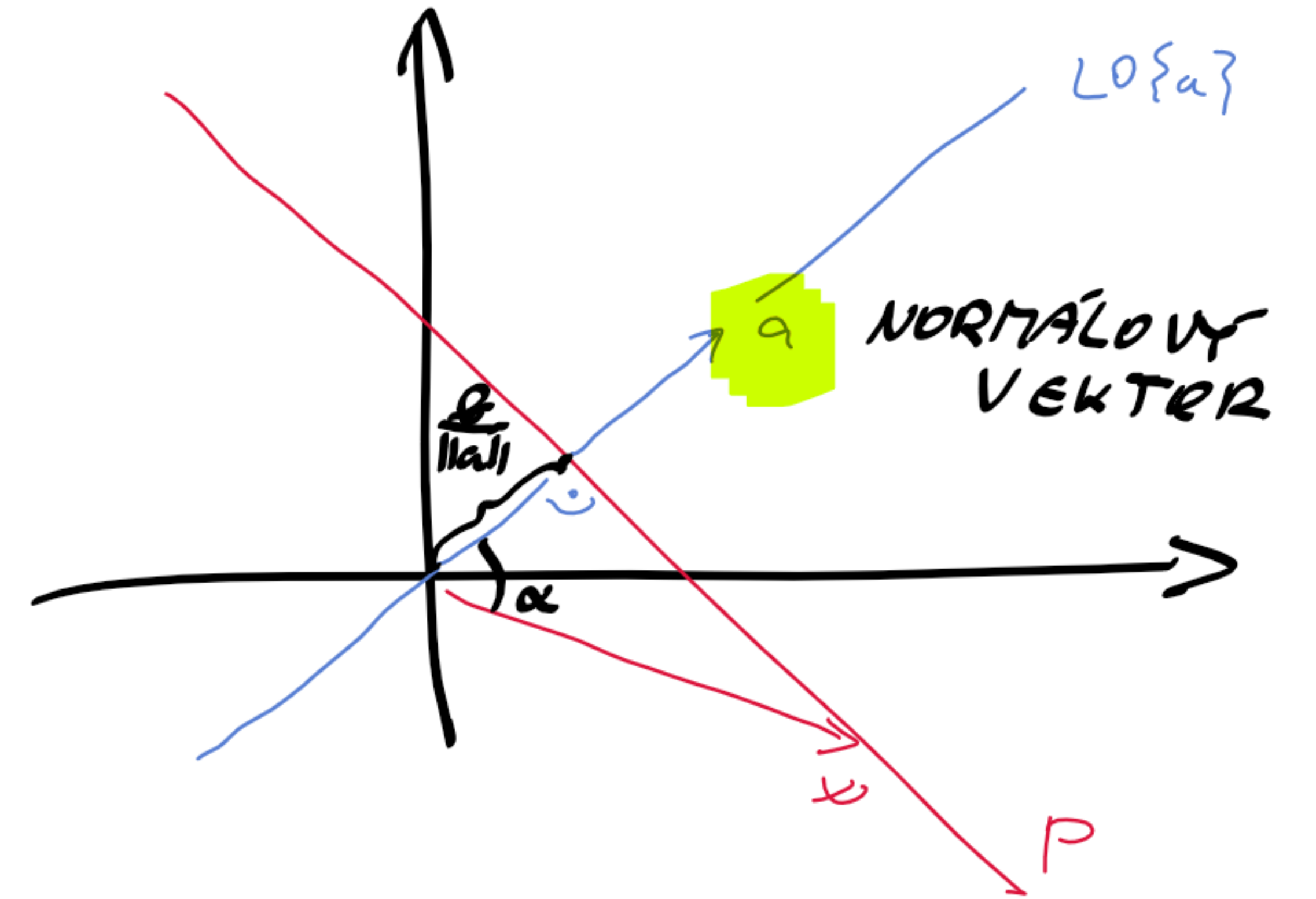
$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^2 : \underbrace{a \cdot x}_{\|a\| \cdot \|x\| \cdot \cos \alpha} = b \right\}$$

$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| \cdot \cos \alpha = \frac{b}{\|a\|} \right\}$$

$\frac{b}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2}}$

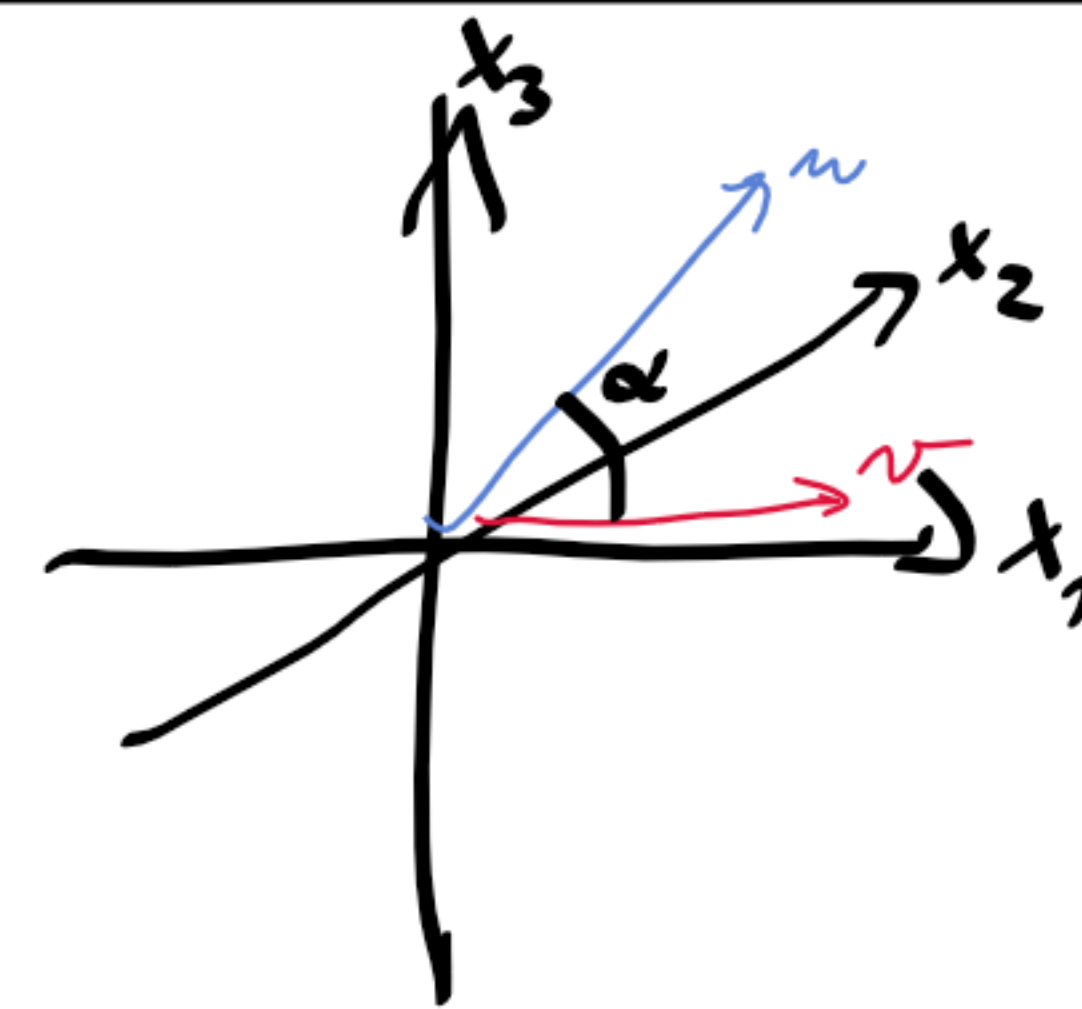
$a_1, a_2, b \in \mathbb{R}$
 $a_1 \neq 0 \vee a_2 \neq 0$

$$a := \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}, x := \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$



(NORMÁLOVÝ VEKTOR P JE $\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} \rightsquigarrow$ SPĚROVÝ VEKTOR $\begin{pmatrix} -a_2 \\ a_1 \end{pmatrix}$)

② STANDARDNÍ SKALÁRNÍ SOUČIN V \mathbb{R}^3



$$\alpha \in \langle 0, \pi \rangle$$

$$u = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, v = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

$$u \cdot v = \|u\| \cdot \|v\| \cdot \cos \alpha$$
$$= x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3$$

③ ROVNICE ROVINY V \mathbb{R}^3 VS STANDARDNÍ SKALÁRNÍ SOUČIN

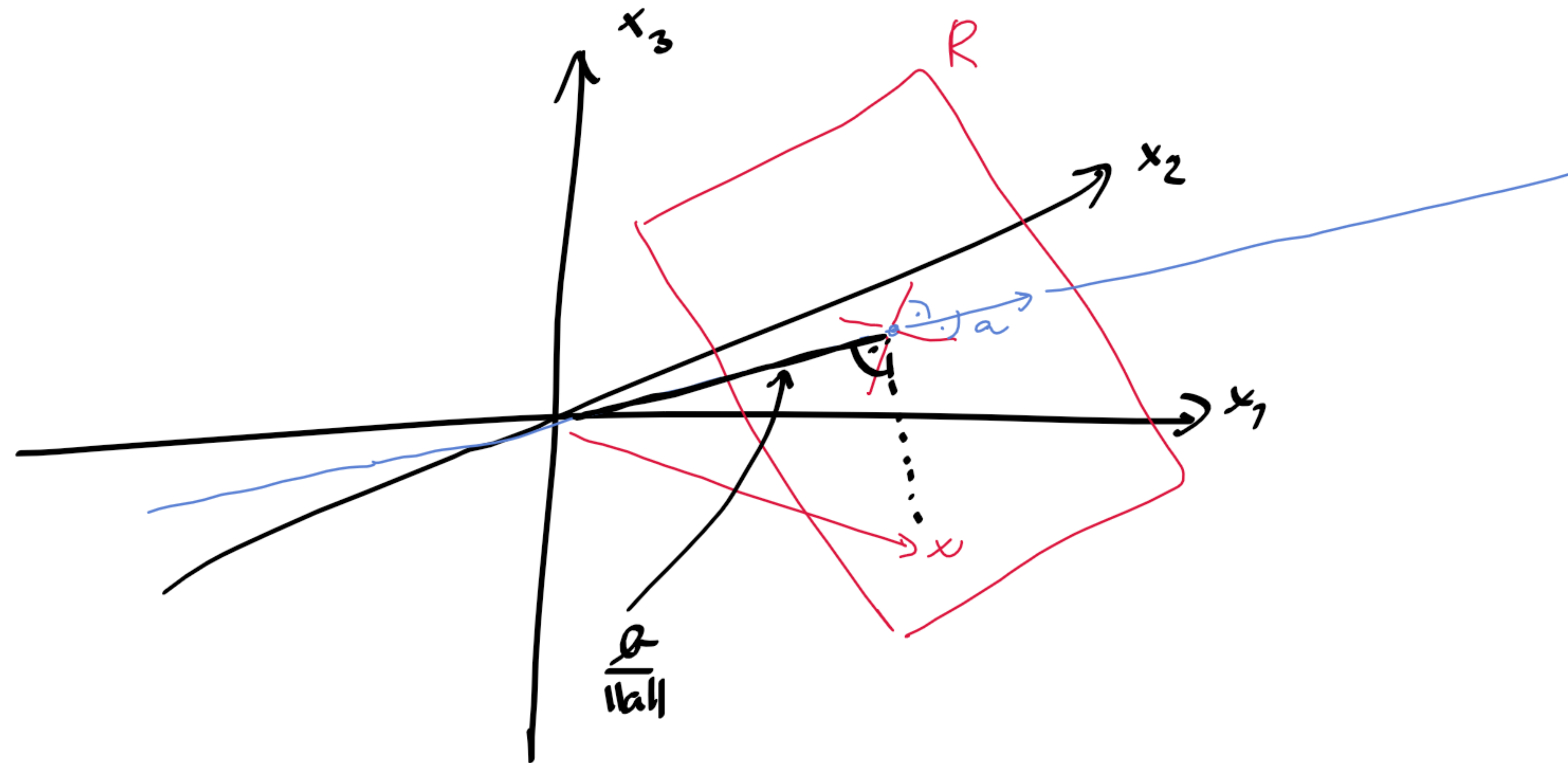
$$R = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : a_1 x_1 + a_2 x_2 + a_3 x_3 = b \right\}$$

$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^3 : a \cdot x = b \right\}$$

$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^3 : \|x\| \cdot \underbrace{\cos \alpha}_{\text{OHĚL } a \text{ A } x} = \frac{b}{\|a\|} \right\}$$

$$a = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \setminus \{0\} \\ b \in \mathbb{R}$$

NORMÁLOVÝ
VEKTOR



- STANDARDNÍ SKALÁRNÍ SOUČIN V \mathbb{R}^n :

-DEF 8.4, 8.5: BUĎ $n \geq 1$, $u = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, $v = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$ AŤ JSOU VEKTORY Z \mathbb{R}^n .
PAK DEFINUJEME STANDARDNÍ SKALÁRNÍ SOUČIN u A v JAKO

$$u \cdot v = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_n y_n \quad (\in \mathbb{R})$$

(TJ. MÁME ZOBRAZENÍ $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $(u, v) \mapsto u \cdot v$)

EVKLEIDOVSKOU NORMU VEKTORU u DEFINUJEME JAKO

$$\|u\| = \sqrt{u \cdot u} = \sqrt{x_1^2 + \dots + x_n^2} \quad (\in \{t : t \in \mathbb{R}, t \geq 0\})$$

-T8.6: $\forall u, v, w \in \mathbb{R}^n \quad \forall t \in \mathbb{R}$ PLATÍ:

- 1) $u \cdot v = v \cdot u$
- 2) $u \cdot (tv) = t \cdot (u \cdot v)$
- 3) $u \cdot (v+w) = u \cdot v + u \cdot w$
- 4) $u \cdot u \geq 0$ A $(u \cdot u = 0 \Leftrightarrow u = 0)$

-POZN: $u \cdot v = \underbrace{u^T}_{\text{MATICOVĚ NÁSOBENÍ}} v = (x_1 \dots x_n) \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$

- STANDARDNÍ SKALÁRNÍ SOUČIN V \mathbb{C}^n

- DEF 8.10: BUĎ $u = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + ib_1 \\ \vdots \\ a_n + ib_n \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^n$ PAK EUKLEIDOVSKOU NORMATIVU DEFINUJEME JAKO

- POZN: $n=1$
 $u = (a_1 + ib_1)$
 $\|u\| = |u| = \sqrt{a_1^2 + b_1^2}$
 $= \sqrt{(a_1 - ib_1)(a_1 + ib_1)}$

$$\begin{aligned} \|u\| &= \sqrt{a_1^2 + b_1^2 + a_2^2 + b_2^2 + \dots + a_n^2 + b_n^2} \\ &= \sqrt{\underbrace{(a_1 - ib_1 i)}_{\bar{x}_1} \underbrace{(a_1 + ib_1 i)}_{x_1} + \dots + \underbrace{(a_n - ib_n i)}_{\bar{x}_n} \underbrace{(a_n + ib_n i)}_{x_n}} \\ &= \sqrt{\bar{x}_1 \cdot x_1 + \bar{x}_2 \cdot x_2 + \dots + \bar{x}_n \cdot x_n} \end{aligned}$$

- DEF 8.9: BUĎTE $u, v \in \mathbb{C}^n$, $u = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, $v = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$. PAK STANDARDNÍ SKALÁRNÍ SOUČIN $u \cdot v$ DEFINUJEME JAKO:

$$u \cdot v = \bar{x}_1 \cdot y_1 + \bar{x}_2 \cdot y_2 + \dots + \bar{x}_n \cdot y_n \quad (\text{TJ. } \|u\|^2 = u \cdot u)$$

- POZN: $u \cdot v = \underbrace{u^*}_{\text{MATICOVÉ NĀSOBENÍ}} v = (\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n) \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$

- DEF 8.11: JE-LI A KOMPLEXNÍ MATICE, PAK DEFINUJEME HERMITOVSKY SDRUŽENOU MATICI $K A$ $(a_{ij})_{m \times n}$

JAKO

$$A^* = (\bar{a}_{ji})_{m \times n}$$



-T 8.13: $\forall u, v, w \in \mathbb{C}^n \quad \forall t \in \mathbb{C} :$

(1) $u \cdot v = \overline{v \cdot u}$

(2) $u \cdot (tv) = t (u \cdot v) \quad \wedge \quad (tu) \cdot v = \overline{t} (u \cdot v)$

(3) $u \cdot (v+w) = u \cdot v + u \cdot w \quad \wedge \quad (u+v) \cdot w = u \cdot w + v \cdot w$

(4) $u \cdot u \in \text{NEZÁPORNÉ REÁLNÉ ČÍSLO} \quad \wedge \quad (u \cdot u = 0 \Leftrightarrow u = 0)$