

# Lineární algebra

Jan Kubálek a Tereza Ptáčková

Matematicko-fyzikální fakulta Univerzity Karlovy v Praze

Podzim 2012



- 8.-9. století
- perský matematik Al-Choesmí
- kniha Al-kitáb Al-džabr
  - kniha pojednává o lineárních a kvadratických rovnicích
  - zde se objevuje slovo „algebra“

# Vektorové prostory

- Příkladem buďte vektorové prostory  $\mathbb{R}^3$ ,  $\mathbb{R}^2$  a  $\mathbb{R}$
- Aritmetické operace s vektory:

$$\mathbf{v} = (v_1, v_2); \mathbf{u} = (u_1, u_2)$$

- Sčítání vektorů:  
$$\mathbf{v} + \mathbf{u} = (v_1 + u_1, v_2 + u_2)$$
- Násobení vektoru číslem:  
$$\lambda \mathbf{v} = (\lambda v_1, \lambda v_2)$$

# Transformace souřadnic

- Každý bod v kartézském systému můžeme chápat jako vektor, který na tento bod „ukazuje“
- Transformace v rovině
  - zrcadlení
  - rotace okolo počátku o  $\frac{\pi}{2}$

# Transformace souřadnic

- Pozorujeme, že každou z uvedených transformací lze přepsat do tvaru

$$\begin{aligned}x' &= Ax + By \\y' &= Cx + Dy\end{aligned}$$

- v přehlednějším zápisu

$$\begin{pmatrix} Ax + By \\ Cx + Dy \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

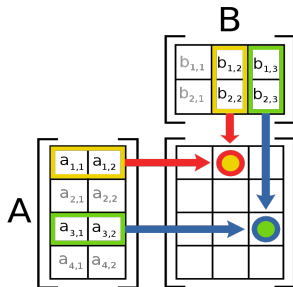
# Definice matice

Maticí nazveme obdélníkové schéma prvků

# Násobení matic

Nechť je dána matice  $A$  typu  $n \times m$  a matice  $B$  typu  $m \times p$ . Pak jejich součinem  $(A \cdot B)$  vznikne nová matice typu  $n \times p$  a platí pro ni:

$$(A \cdot B)_{ij} = \sum_{r=0}^m a_{ir} b_{rj}$$



[zdroj: en.wikipedia.org]

# Lineární zobrazení

- Lineární funkcí budeme rozumět funkci  $\mathcal{F} : V \rightarrow V$  pro kterou platí

$$\begin{aligned}\mathcal{F}(\lambda \mathbf{u}) &= \lambda \mathcal{F}(\mathbf{u}) \\ \mathcal{F}(\mathbf{u} + \mathbf{v}) &= \mathcal{F}(\mathbf{u}) + \mathcal{F}(\mathbf{v})\end{aligned}$$

- Každou lineární funkci lze reprezentovat maticí



# Skládání lineárních zobrazení

- Necht' funkce  $\mathcal{F}_1$  a  $\mathcal{F}_2$  jsou lineární. Pak složením  $\mathcal{F}_1$  s  $\mathcal{F}_2$  vznikne nová funkce  $\mathcal{H}$  pro niž platí

$$\mathcal{H}(\mathbf{x}) = \mathcal{F}_1(\mathcal{F}_2(\mathbf{x}))$$

popřípadě v jiném značení

$$\mathcal{H}(\mathbf{x}) = (\mathcal{F}_1 \circ \mathcal{F}_2)(\mathbf{x})$$

- Skládání dvou lineárních funkcí je ekvivalentní násobení jejich matic

# Báze vektorového prostoru

- Máme vektor  $(5, 3)$  náležící  $\mathbb{R}^2$ .
- Můžeme ho rozložit na součet dvou vektorů

$$(5, 3) = 5 \cdot (1, 0) + 3 \cdot (0, 1)$$

- Vektor z  $\mathbb{R}^2$  tedy můžeme napsat jako součet dvou jednotkových vektorů vynásobených příslušnými čísly
- Podobně vektor z  $\mathbb{R}^n$  můžeme napsat jako součet  $n$  jednotkových vektů vynásobených příslušnými čísly

# Báze vektorového prostoru

Bází vektorového prostoru budeme rozumět nejmenší množinu vektorů, na které lze každý vektor z daného vektorového prostoru rozepsat

# Rotace kolem souřadnicové osy

Rotace kolem osy  $Z$ ?

$$\begin{aligned}x' &= x \cdot \cos\alpha + y \cdot \sin\alpha \\y' &= -x \cdot \sin\alpha + y \cdot \cos\alpha\end{aligned}$$

v maticovém zápisu

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos\alpha & \sin\alpha & 0 \\ -\sin\alpha & \cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

- Rotaci kolem každé osy můžeme zapsat jako  $\mathbf{u}' = A \cdot \mathbf{u}$
- Matici lze reprezentovat jako lineární funkci
- Složením rotace kolem osy  $Z$  a rotace kolem osy  $Y$  vznikne?

$$\mathcal{F}_z(\mathbf{u}) = A_z \cdot \mathbf{u} \quad \mathcal{F}_y(\mathbf{v}) = A_y \cdot \mathbf{v}$$

$$\mathcal{F}_z(\mathcal{F}_y(\mathbf{x})) = A_z \cdot A_y \cdot \mathbf{x}$$

Děkuji za pozornost  
Dotazy?