

Matrice lineárních zobrazení

$$Q(\bar{x}) = A \cdot \bar{x}$$

je lin. zob.

Pr. $Q(\bar{x}) := \begin{pmatrix} x_1 - x_2 + 3x_3 \\ x_1 + x_3 \end{pmatrix}$

je lin. zobrazení z \mathbb{R}^3 do \mathbb{R}^2 .

Společně A_{E_3, E_2} v kan. báz.

$$Q(\bar{x}) = \begin{pmatrix} 1 \cdot x_1 - 1 \cdot x_2 + 3 \cdot x_3 \\ 1 \cdot x_1 + 0 \cdot x_2 + 1 \cdot x_3 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

//

$$A_{E_3, E_2}$$

$a: U \rightarrow V$ lin.

E báze U

F báze V

$$[a(\bar{u})]_F = A_{F, E} [\bar{u}]_E$$

Bilineární formy

$$B: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

Pr. $B(\bar{x}, \bar{y}) = (x_1, x_2, x_3) \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$

je bilin. forma na $V = \mathbb{R}^3$

$$= (x_1, x_2, x_3) \cdot \begin{pmatrix} y_1 - y_2 + 2y_3 \\ y_2 + 2y_3 \\ 2y_1 + y_2 \end{pmatrix}$$

$$= \underline{x_1 y_1 - x_1 y_2 + 2x_1 y_3 + x_2 y_2 + 2x_2 y_3 + 2x_3 y_1 + x_3 y_2}$$

Pr. Napište nějakou bilineární formu v kan. bázi \mathbb{R}^3 .

$$B(\bar{x}, \bar{u}) := -x_1 \cdot u_1 + \dots$$

$$\begin{aligned}
 &= \underline{x_1}(-1y_1 + 1y_2) + \underline{x_2}(2y_1 - 1y_2) \quad \dots \text{sk. So-čin} \\
 &= (x_1, x_2) \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} -1y_1 + 1y_2 \\ 2y_1 - 1y_2 \end{pmatrix}}_{\text{matrika vektor}} = (x_1, x_2) \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}}_{//} \cdot \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

Pi. $B(p(x), q(x)) := p(1) \cdot q(0)$ B_E

je bilinearna forma na $\mathcal{P}_2 \times \mathcal{P}_2$.

Spocitate B_E , kde $E := (1, x, x^2)$.

$$B_E = \begin{pmatrix} B(e_1(x), e_1(x)) & B(e_1(x), e_2(x)) & B(e_1(x), e_3(x)) \\ B(e_2(x), e_1(x)) & B(e_2(x), e_2(x)) & B(e_2(x), e_3(x)) \\ B(e_3(x), e_1(x)) & B(e_3(x), e_2(x)) & B(e_3(x), e_3(x)) \end{pmatrix}$$

$$B(e_1, e_1) = 1(1) \cdot 1(0) = 1$$

$$B(e_1, e_2) = 1(1) \cdot x(0) = 1 \cdot 0 = 0$$

$$B(e_1, e_3) = 1(1) \cdot x^2(0) = 1 \cdot 0 = 0$$

$$B(e_2, e_1) = x(1) \cdot 1(0) = 1 \cdot 1 = 1$$

$$B(e_2, e_2) = x(1) \cdot x(0) = 1 \cdot 0 = 0$$

$$B(e_2, e_3) = x(1) \cdot x^2(0) = 1 \cdot 0 = 0$$

$$\underline{\underline{B_E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}}}$$

Pi. $B(p, q) := \int_0^1 p(x) \cdot q(x) dx$, $E = (1, x, x^2)$

$$\rightarrow B_E = \begin{pmatrix} 1 & 1/2 & 1/3 \\ 1/2 & 1/3 & 1/4 \\ 1/3 & 1/4 & 1/5 \end{pmatrix}$$

Symetrická matice $\forall i, j: B_{ij} = B_{ji} \Leftrightarrow \underline{B = B^T}$

Pr. $B = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 \\ 4 & 2 & 6 \\ 5 & 6 & 3 \end{pmatrix}$ je symetrická

Antisymetrická matice $\forall i, j: B_{ij} = -B_{ji}$

Pr. $B = \begin{pmatrix} 0 & 4 & 5 \\ -4 & 0 & 6 \\ -5 & -6 & 0 \end{pmatrix}$ je antisymetrická $B = -B^T$

Pr. Rozložíme $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ na součet

symetrické a antisymetrické části

$B^S = \frac{1}{2}(B + B^T)$

$B^T = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 2 \\ -2 & 5 & 1 \\ 3 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

$= \begin{pmatrix} 1 & 1 & \frac{3+2}{2} \\ \frac{5}{2} & 1 & 0 \end{pmatrix}$

$B^A = \frac{1}{2}(B - B^T) = B - B^S =$

$\begin{pmatrix} 0 & -3 & +\frac{1}{2} \\ 3 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & 0 \end{pmatrix}$