

بسمه تعالی

جزوه

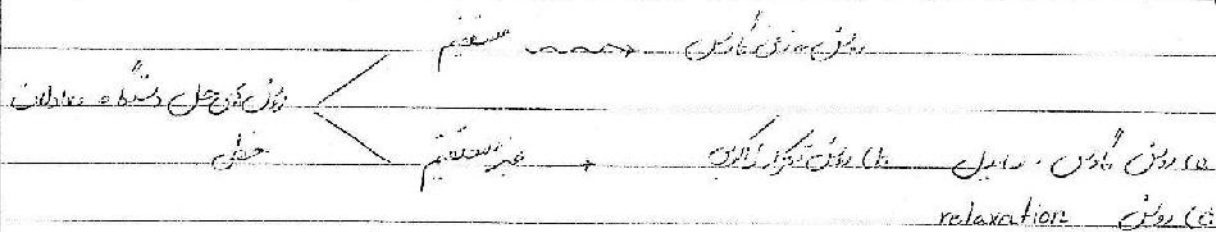
جبر خطی ۱

دانشگاه

علم و صنعت

استاد

دکتر مرتضی ابراهیمی



روش‌های عددی و احتمالی (Monte Carlo) روش‌های عددی

روش‌های عددی (خطی) PDE, ODE, IE معادلات

روش‌های عددی (خطی) PDF, PDE, IE معادلات

اصول خطی معادلات
معادلات خطی (معادلات خطی و غیر خطی) و آرایش

* شرط لازم و کافی وجود جواب برای $AX = b$
یعنی این معادله جواب دارد اگر و تنها اگر $\det(A) \neq 0$
و در این صورت $x = c$ که $\det(A) = 0$ جواب غیر منحصربه‌فرد دارد

* فصل دوم $\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3, \mathbb{R}^n$ که یک فضای خطی است

$\mathbb{R}^{n \times n}$ ماتریس‌ها و معادله $Ax = b$ با آرایش و بردار

بردهای برداری و برداری یک خطی و فضای \mathbb{R}^n شکل می‌دهد

شکل استاندارد $\dim(\mathbb{R}^n) = n$
 $e_j = (0, \dots, 1, \dots, 0)$
 یعنی n بردار پایه که $n = \dim(\mathbb{R}^n)$

برای $\mathbb{R}^{2 \times 2}$ ماتریس A می‌توانیم استاندارد و معادله

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = a \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + b \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + c \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} + d \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

گروه اول ...

$$A = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix} \Rightarrow \det(A) \neq 0$$

* فصل سوم : تبدیلات خطی

$$T : T \rightarrow W$$

فرض کنید T یک فضای برداری n -بعدی و W یک فضای برداری m -بعدی باشد. T را می‌توان به صورت یک ماتریس $m \times n$ نمایش داد.

$$\mathbb{R}^{2 \times 2} \text{ ماتریس های } 2 \times 2 \text{ در میدان } \mathbb{R} \text{ را می‌نویسند}$$

$$\mathbb{C}^{2 \times 2} \text{ ماتریس های } 2 \times 2 \text{ در میدان } \mathbb{C} \text{ را می‌نویسند}$$

$$\forall \alpha, \beta \in V \Rightarrow T(c\alpha + \beta) = cT(\alpha) + T(\beta)$$

* تعریف تبدیل خطی

که از بالا

$$L(V, W) \text{ فضای برداری از همه } T: V \rightarrow W$$

* فصل چهارم : تجزیه وریس وریس وریس

از هر تبدیل خطی می‌توان یک ماتریس معین یافت

$$T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n} \Rightarrow [T]_{B, B'} = A$$

اگر یک ماتریس A را داریم فکری می‌توانیم بکنیم

$$A = P^{-1}BP$$

فکری می‌توانیم بکنیم

تجزیه وریس وریس وریس

* فصل پنجم : فضای برداری داخلی

Huffman

تجزیه وریس وریس وریس

* منابع

دیکھو کہ تعداد کتنی ہے

تعداد کتنی ہے

مجموعہ متعلقہ

تعداد کتنی ہے

شعبہ F پر عمل + x دیکھو کہ نتیجہ کتنا ہے (F + x) کتنا ہے

(1) نتیجہ F پر عمل (+)

$$\forall c_1, c_2 \in F ; c_1 + c_2 \in F$$

(2) نتیجہ F پر عمل (x)

$$\forall c_1, c_2 \in F ; c_1 c_2 \in F$$

(3) ایک گروہ (F, +)

ب = 0 اور c = c + 0 = c اور c + (-c) = 0

$$\forall c_1, c_2, c_3 \in F ; c_1 + (c_2 + c_3) = (c_1 + c_2) + c_3$$

(4) ایک گروہ (F, x)

$$b) c \times \frac{1}{c} = 1$$

$$a) c \times 1 = c$$

(5) نتیجہ F پر عمل (+)

$$\forall c_1, c_2, c_3 \in F ; c_1(c_2, c_3) = c_1 c_2 + c_1 c_3$$

(R, +, x) کی مثال

مثال کے طور پر (R, +)

R اور R کے درمیان

مثال کے طور پر (R, +) کی مثال

فرض کنید $A = (a_{ij})_{m \times n}$ و $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$ و $y = (y_1, y_2, \dots, y_m)^T$ و $Ax = y$ را در نظر بگیرید.

اگر $y = 0$ و $Ax = 0$ را در نظر بگیریم، این معادله را می‌توانیم به صورت زیر بنویسیم:

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= 0 \\ \vdots & \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n &= 0 \end{aligned}$$

$$AX = 0$$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

Linear sys of algebraic equations

ماتریس $A = (a_{ij})$ که در آن $i = 1, 2, \dots, m$ و $j = 1, 2, \dots, n$

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

متغیرهای مجهول $X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$

این معادله را می‌توانیم به صورت زیر بنویسیم:

هر معادله در دستگاه را می‌توانیم به صورت زیر بنویسیم:

این دستگاه معادله را می‌توانیم به صورت زیر بنویسیم:

$$\begin{aligned} b_{11}x_1 + \dots + b_{1n}x_n &= 0 \\ b_{21}x_1 + \dots + b_{2n}x_n &= 0 \\ \vdots & \\ b_{m1}x_1 + \dots + b_{mn}x_n &= 0 \end{aligned}$$

$$BX = 0$$

این معادله را می‌توانیم به صورت زیر بنویسیم: $BX = 0$ و $AX = 0$

* قضیه 1: هر یک از سطوح خطوط هم‌بندی یک می باشد

* قضیه 2: برای مدارات غیر چگال هم به هم می باشد

* تعریف: مدارت سری هم‌بندی

ماتریس R از جدول شده سطر کویینده و در هر سطر آن اولین دانه غیر صفر را 1 بارند

* تعریف: ماتریس جدول شده سطر یکبارن

ماتریس R از جدول شده سطر یکبارن کویینده

1) جدول شده سطر 1 بارند

2) سطر 1 تمام صفر بود سطر 2 قرار بگیرد

3) اگر در سطر 1 غیر صفر هم سطر 2 در سطر 1 هم قرار داشته باشد

$$k_1 < k_2 < \dots < k_n$$

$$A \in F^{m \times n} \quad \text{جدول شده} \quad R \in F^{m \times n}$$

سطر 1 بارن

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -4 & 1 \\ 0 & 6 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 2 & 8 \\ 0 & 0 & 1 & 4 \end{bmatrix}$$

اعمال سطر هم‌بندی

1) ضرب یک سطر در سطر

2) افزودن سطر به سطر دیگر

3) جابجایی سطر

* تعریف: برای آن که در این سطر هم‌بندی

$$R = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$Ax = 0 \Rightarrow Rx = 0$$

این بارند

مصفوفه $n \times n$ معکوس پذیر است اگر و تنها اگر $\det(A) \neq 0$ باشد. A^{-1} را می توان به روش زیر به دست آورد.

مصفوفه $n \times n$ معکوس پذیر است اگر و تنها اگر $\det(A) \neq 0$ باشد. A^{-1} را می توان به روش زیر به دست آورد.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1/2 & 1/3 \\ 1/2 & 1/3 & 1/4 \\ 1/3 & 1/4 & 1/5 \end{bmatrix} \quad R = I_{3 \times 3}$$

$$I \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} 9 & -36 & 30 \\ -36 & 192 & -180 \\ 30 & -180 & 180 \end{bmatrix}$$

تعمیر ماتریس معکوس A^{-1} $A^{-1} = A^{-1}$

تعمیر ماتریس معکوس A^{-1} $A^{-1} = A^{-1}$

مصفوفه $n \times n$ معکوس پذیر است اگر و تنها اگر $\det(A) \neq 0$ باشد. A^{-1} را می توان به روش زیر به دست آورد.

$$A = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \dots & \frac{1}{n} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \dots & \dots & \frac{1}{n+1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{ccc|ccc} + & 0 & 1 & 0 & 1 & \\ \hline & 0 & 1 & 0 & 0 & \\ \hline 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{array}$$

2 (E₂ + E₁) و {E₁ = 0} یک سطر است

1+1=0 n=2

1+1+...+1=0 char F=2

برجست سطرهای S (مستقیم) n

کوچکترین n ای که بالای آن $1+1+...+1=0$ مستقیم سطر گویند

در سطرهای که n زوج دارند (اعداد جفتی و جفت) برجست سطرهای را برابر بعضی بگیریم

بازگشتن سطرهای شده سطر:

ماتریس R را با بازگشتن سطرهای شده سطرهای گویند به مرحله:

(1) در این مقام غیر مستقیم سطر برابر با 0 است

(2) همه را به سطرهای که سطرهای در این مقام مستقیم است برابر بعضی برابر

حاصل شود که از این می توانیم $AX=0$ $\xrightarrow{\text{اعمال سطر}} BX=0$ $\xrightarrow{\text{مستقیم}}$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 3 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \quad 3 \times 2$$

$$R = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

تبدیل سطرهای

سطرهای

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \end{bmatrix}$$

* قضیه: برای هر ماتریس A با $m \times n$ و F با n سطرهای $m \times n$ سطرهای R که $m \times n$ است

و عدد دارد (کوچکترین سطرهای A می باشد)

* قضیه: برای هر $A \in F^{m \times n}$ که n سطرهای A هم انبساطی سطرهای A عدد دارد

مستقیم
مستقیم
مستقیم

$AX=0$ جواب

$AX=0 \iff RX=0$

R عملیات سطرهای پایینی

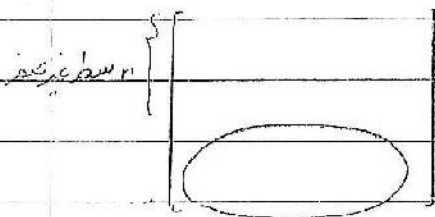
مصفوفه $m \times n$ را به $m-r$ سطرها غیر صفری و r سطر صفری (همه 0) داریم

و r ستون غیر صفری داریم

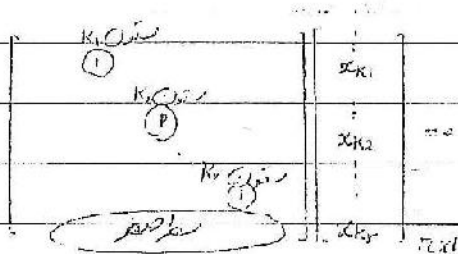
در واقع r متغیر (در این سیستم غیر صفر) داریم فرض کنیم k_1, k_2, \dots, k_r

غیر صفری هستند k_1, k_2, \dots, k_r را بگیریم

$k_1 < k_2 < \dots < k_r$



$m-r$ سطر



تبدیل x_{k_1}, \dots, x_{k_r} را به x_{k_1}, \dots, x_{k_r} تبدیل دیگر که k_1, k_2, \dots, k_r است

x_{k_1}, \dots, x_{k_r}

سوی r ستون غیر صفری به جهت نیاز است (سطح x_{k_i} مقدار

$i=1, \dots, r$)

مقادیر x_{k_i} را تعیین کردیم

$$1x_{k_1} + \sum_{j=1}^{n-r} C_{1j}x_j = 0$$

در این سیستم

$$1x_{k_2} + \sum_{j=1}^{n-r} C_{2j}x_j = 0$$

$m-r$ سطر

$0=0$

$0=0$

$$1x_{k_r} + \sum_{j=1}^{n-r} C_{rj}x_j = 0$$

$$x_{k_1} = - \sum_{j=1}^{n-r} C_{1j}x_j$$

$$x_{k_2} = - \sum_{j=1}^{n-r} C_{2j}x_j$$

$$x_{k_r} = - \sum_{j=1}^{n-r} C_{rj}x_j$$

$$\text{مثال: } \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

این سطرهای پایینی

سطرهای پایینی

اگر $n-r > 0$ و $n-r$ متغیر x_j (جواب بی‌پایه)

* هر وقت $n-r > 0$ جواب بی‌پایه دارد و وقتی که $n-r=0$

* قضیه: در دستگاه $AX=0$ که $A \in F^{m \times n}$ اگر $m < n$ است دستگاه دارای جواب غیر صفری است

این نتیجه از قضیه رانگ است

حل: $AX = Y$ $Y \neq 0$ $AX = Y$ $[A|Y]$ $A \in F^{m \times n}$; $Y \in F^{m \times 1}$ $AX = Y$ $[A|Y]$ $A \in F^{m \times n}$; $Y \in F^{m \times 1}$ $AX = Y$ $[A|Y]$

اعمال سطری و ستونی را روی A انجام می‌دهیم تا به R برسیم و همچنین همان اعمال را روی Y انجام می‌دهیم

$\Rightarrow AX = Y \Rightarrow RX = Z$ $Z = RY$

$$1) x_{k1} + \sum_{j=1}^{n-r} C_{ij} x_{kj} = Z_i$$

$$x_{k1} = - \sum_{j=1}^{n-r} C_{ij} x_{kj} + Z_i$$

$$2) x_{k2} + \sum_{j=1}^{n-r} C_{ij} x_{kj} = Z_i$$

$$x_{k2} = - \sum_{j=1}^{n-r} C_{ij} x_{kj} + Z_i$$

$$\vdots$$

$$i) x_{ki} + \sum_{j=1}^{n-r} C_{ij} x_{kj} = Z_i \Rightarrow x_{ki} = - \sum_{j=1}^{n-r} C_{ij} x_{kj} + Z_i$$

$$\vdots$$

$$Z_{r+1} = \dots = Z_n = 0$$

این جواب را با تغییرات $x_{k1}, x_{k2}, \dots, x_{ki}$ در Z_i می‌توانیم تغییرات ایجاد کنیم

* این جواب را می‌توانیم به جواب $AX = Y$ تبدیل کنیم $Z_i = 0$ $i = r+1, \dots, m$

$AX = Y$ $A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -1 \end{bmatrix}$ $[A|Y] = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 1 & y_1 \\ 2 & 1 & 1 & y_2 \\ 0 & 5 & -1 & y_3 \end{array} \right]$

اعمال سطری $\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 3/5 & y_1 + 2y_2/5 \\ 0 & 1 & -1/5 & y_2 - 2y_1/5 \\ 0 & 0 & 0 & y_3 - y_2 + 2y_1 \end{array} \right]$

جواب $y_3 - y_2 + 2y_1 = Z_3 = 0$

تغییرات ایجاد می‌کنیم

جواب $k_1 = 1, k_2 = 2$

جواب $Z_3 = 0$

$x_{k1} = x_1$ $x_{k2} = x_2$ $x_{k3} = x_3$

$x_1 = -3/5 y_2 + 1/5 (y_3 + 2y_1)$

$x_2 = y_2 - 2/5 (y_3 + 2y_1)$

$$\begin{array}{l}
 \frac{1}{3}x_1 + 2x_2 - 4x_3 = 1 \\
 -9x_1 + 8x_3 = 0 \\
 -3x_1 + 6x_2 - 13x_3 = 0 \\
 -\frac{7}{3}x_1 + 2x_2 + \frac{8}{3}x_3 = 0
 \end{array}
 \rightarrow A = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & 2 & -4 \\ -9 & 0 & 8 \\ -3 & 6 & -13 \\ -\frac{7}{3} & 2 & -\frac{8}{3} \end{bmatrix}$$

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -\frac{5}{4} \\ 0 & 1 & -\frac{67}{24} \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{l}
 x_1 - 5/4 x_2 = 0 \\
 x_2 - \frac{67}{24} x_3 = 0
 \end{array}
 \rightarrow (x_1, x_2, x_3) = \left(\frac{5}{4}C, \frac{67}{24}C, C \right)$$

* دارم معادلات

دارم که معادلات یک عمل سطری معادلات از روی این معادله است. اینها معادلات معادلات یکدیگر

$$I_{2 \times 2} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad e_1(I) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = E_1$$

نوعی از عملیات سطری است که در این عملیات در هر سطر یک عدد را از هر دو سطر دیگر می‌کشد و در آن سطر قرار می‌دهد. $e_1(I) = E_1$ $e(A) = EA$

$$E_3 E_2 E_1 A \rightarrow e_1(I) = E_1 \quad e_2(I) = E_2 \quad e_3(I) = E_3$$

$$e_3(e_2(e_1(A))) = E_3 E_2 E_1 A$$

لازمه آنکه اگر $A \in F^{n \times n}$ و $B \in F^{n \times n}$ و $C \in F^{n \times n}$ و $AX=0$ و BC و AB معادلات معادلات یکدیگر است که A هم از معادلات سطری است.

$$A \in F^{m \times n} \quad B \in F^{n \times p} \quad C = [c_{ij}]_{i=1, j=1}^{m, p} \rightarrow c_{ij} = \sum_{k=1}^n A_{ik} B_{kj}$$

در فضای برداری معادلات A, B, C برداری است که $A(BC) = BC$ و $(AB)C = AB$ $A(BC) = (AB)C$

$B = PA$ اگر $A \in F^{n \times n}$ و P ماتریس معکوس $n \times n$ باشد

ماتریس معکوس A را A^{-1} می‌گویند

A $\xrightarrow{\text{عمل سطری و ستونی}}$ B

E_1, \dots, E_k عملیات معکوس

$$E_i(A) = E_i A$$

$$E_k(\dots E_2(E_1(A)) \dots) = B \Rightarrow E_k(\dots (E_2(E_1 A)) \dots) = B$$

$$\Rightarrow E_k \dots E_2 E_1 A = B$$

P

* معکوس یکتا بودن ماتریس

تعیین A^{-1} اگر $A \in F^{n \times n}$ معکوس $B \in F^{n \times n}$ را اگر $BA = I$

$AC = I$ معکوس C را اگر $AC = I$

* اگر B معکوس A باشد $BA = I$ و $AB = I$ معکوس A است

* اگر B معکوس A و C معکوس A باشد $B = C$

$$B = BI = B(AC) = (BA)C = IC = C$$

* اگر A معکوس B باشد $A^{-1} = B^{-1}$

* اگر $A \in F^{n \times n}$ معکوس A^{-1} را می‌توان به صورت $A^{-1} = A^{-1}$ نوشت

* اگر $A \in F^{n \times n}$ معکوس A^{-1} را می‌توان به صورت $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$ نوشت

این ضرب $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$ را می‌توان به صورت $A^{-1} = A^{-1}$ نوشت

$$\text{if } A = A_1 A_2 \dots A_k \Rightarrow A^{-1} = A_1^{-1} \dots A_2^{-1} A_1^{-1}$$

و اگر $A \in F^{n \times n}$

* هر ماتریس معکوس $n \times n$ معکوس $n \times n$ است

$$E^{-1}(I) = E \quad E^{-1}(I) = E \quad \text{if } E^{-1} = E^{-1} = I \Rightarrow E = E$$

$$I = E^{-1} E = E^{-1} (E(I)) = E^{-1} E = I$$

$$I = E^{-1} E = E^{-1} (E(I)) = E^{-1} E = I$$

* قضیه اگر AEF^{nm} باز آید آنگاه گزاره‌ها در هم ناسازگارند

1. A معکوس پذیر است

2. A هم از سطرهای ماتریس همان $In \times n$ است

3. A حاصل از n سطرهای n می توانست است

تغییر متغیر A $R=I$ $E_1 \dots E_n R=I$

عمل بر سطرهای متغیر $A = (E_n \dots E_2 E_1)^{-1} I = E_1^{-1} E_2^{-1} \dots E_n^{-1}$

حاصل در سطرهای n می توانست

* اگر ماتریس AEF^{nm} با تعدادی متغیر عمل سطرهای متغیر بر ماتریس همان $(R=I)$ که در سطرهای n اعمال می شود این اعمال سطرهای n را با A می سازد

* قضیه اگر AEF^{nm} باز آید آنگاه گزاره‌ها در هم سازگارند

الف) A معکوس پذیر است

ب) دستگاه $AX=0$ فقط جواب $x=0$ دارد

ج) دستگاه $AX=y$ برای هر y دارای جواب می باشد

* قضیه اگر ماتریس AEF^{nm} دارای یک سطر صفر و یک سطر n باشد آنگاه معکوس پذیر نیست

نصف هم B معکوس چه ماتریس A باشد یعنی $BA=I$ A^{-1}

$AX=0 \Rightarrow BAX=0 \Rightarrow IX=0 \Rightarrow X=0$

پس $AX=0$ فقط جواب $x=0$ دارد پس معکوس پذیر نیست

الف) $AC=I$ یعنی A طرف معکوس چه C باشد یعنی C معکوس از A هم معکوس پذیر است

$AX=y \xrightarrow{\text{تغییر متغیر}} RX=z \quad z=PY$

سطرهای n A حاصل از n سطرهای n می توانست

اگر A معکوس پذیر است $P=A^{-1}$

$$\begin{bmatrix} 3/2 & 1/2 \\ -1/2 & 3/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$A^{-1} = \begin{bmatrix} 3/2 & 1/2 \\ -1/2 & 3/2 \end{bmatrix}$

$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, A^{-1} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$

$A^{-1} = \begin{bmatrix} 3/2 & 1/2 \\ -1/2 & 3/2 \end{bmatrix}$

$A^{-1} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$

$A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1/3 \\ 1/3 & 1 \end{bmatrix}$

$$RX = Y \quad \begin{matrix} \text{معادله} \\ \text{ماتریسی} \end{matrix} \quad RX = PY$$

$$\left. \begin{matrix} \text{اگر } A \text{ معکوس پذیر باشد} \\ P = A^{-1} \\ R = I \end{matrix} \right\} IX = A^{-1}Y \Rightarrow X = I^{-1}Y$$

« فضایی برداری »

"Vector Space"

تعریف: یک فضای برداری تشکیل شده از اجزای برداری F

مجموعه V از برداری

تحت عملیات $+$ و \cdot که با این دو عمل V بر α و β در V تناظر عملیات برداری است:

(1) خاصیت جابجایی: $\alpha + \beta = \beta + \alpha$

(2) خاصیت تکرار پذیری: $\forall \alpha, \beta, \gamma \in V, (\alpha + \beta) + \gamma = \alpha + (\beta + \gamma)$

(3) وجود عنصر خنثی (صفر) $0 \in V$ باشد که

$$\forall \alpha \in V : \alpha + 0 = 0 + \alpha = \alpha$$

$$\forall \alpha \in V : \exists (-\alpha) \in V : \alpha + (-\alpha) = 0 \quad (4)$$

تحت عملیات \cdot ضرب اسکالری که دارای شرایط زیر است:

(1) $1 \alpha = \alpha 1 = \alpha$ $(1 \in F)$ که اسکالر 1 در F است

(2) $\forall c_1, c_2 \in F, \forall \alpha \in V : (c_1 c_2) \alpha = c_1 (c_2 \alpha)$

(3) $\forall c \in F, \forall \alpha, \beta \in V : c(\alpha + \beta) = c\alpha + c\beta$

(4) $\forall c_1, c_2 \in F, \forall \alpha \in V : (c_1 + c_2) \alpha = c_1 \alpha + c_2 \alpha$

(1) فضای $V = \{ (x_1, \dots, x_n) \mid x_i \in F \}$ $\forall \alpha, \beta \in V, \alpha + \beta = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$

فضای برداری n بعدی

$$V = F^n, F^{1 \times n}$$

2) مثال $V = \{A \mid A \in F^{m \times n}\}$ $V = F^{m \times n}$ فضای برداری

$\forall A, B \in V \Rightarrow (A+B)_{ij} = A_{ij} + B_{ij}$

3) مثال: $V = \{P \mid P: S \rightarrow F\}$ $P(x) = 0$ تابع صفر
 فضای برداری \rightarrow فضای برداری

$P(i, j) = A_{ij} \Rightarrow A: S \rightarrow F$

$i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, n$

$X: S \rightarrow F$

$S = \{1, \dots, n\} \Rightarrow X(1) = x_1$

$X(n) = x_n$

$\Rightarrow (x_1, \dots, x_n) = (X(1), \dots, X(n))$

$V = \{P \mid P(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_nx^n\}$

$f: (F) \rightarrow F$
 $c_i \in F$

$V_1 = F^n \xrightarrow{F=R} V_1 = R^n$

$\xrightarrow{F=C} V_2 = C^n$

ترتیب اسکالر از روی R

$V_3 = \{ (x_1, \dots, x_n) \mid x_i \in C \}$

$F=R$ اگر اسکالر $\Rightarrow V_3 \neq V_2$
 $V_3 \neq V_1$

$F=C$ اگر اسکالر $\Rightarrow V_3 = V_2$

R روی $V_1 = \{ (x_1, \dots, x_n) \mid x_i \in R \}$

فضای برداری R

C روی $V_3 = \{ (x_1, \dots, x_n) \mid x_i \in C \}$

در صورت
 $A_{ji} = \overline{A_{ij}}$

مثال: ماتریس خود همگامی (هرمیتی یا selfadjoint)

2x2 ماتریس همگامی در F = $\left\{ \begin{bmatrix} a & v \\ \overline{v} & w \end{bmatrix} \mid a, v, z, w \in F \right\}$

if $F = \mathbb{C} \rightarrow V = \left\{ \begin{bmatrix} x & a+ib \\ a-ib & y \end{bmatrix} \mid x, y, a, b \in \mathbb{R} \right\}$

4x4 ماتریس همگامی در \mathbb{R} = $\left\{ \begin{bmatrix} x & a & b & c \\ a & y & d & e \\ b & d & z & f \\ c & e & f & w \end{bmatrix} \mid x, y, z, w, a, b, c, d, e, f \in \mathbb{R} \right\}$

همچنین ماتریس همگامی در \mathbb{R} = $\left\{ \begin{bmatrix} x & a & b & c \\ a & y & d & e \\ b & d & z & f \\ c & e & f & w \end{bmatrix} \mid x, y, z, w, a, b, c, d, e, f \in \mathbb{R} \right\}$

فضای برداری

نوعی که از ترکیب فضای برداری می‌تواند

تعیین بردار B روی آن ترکیب خطی بردارهای αa و βb از V است زیرا

$$F\alpha + G\beta \in V$$

$$B = \alpha_1 C_1 + \alpha_2 C_2 + \dots + \alpha_n C_n$$

تقریب

در مجموعه W از V داریم W فضای برداری از V که هر دو بردار u, v در W و هر اسکالر α در F داریم $\alpha u + v$ در W است

$$W = \{A \in V\} \quad V = F^{m \times n}$$

مجموعه A متناهی است

$$\Rightarrow W \subseteq V$$

تایید می‌کنیم که W فضای برداری است

$$(A+B)_{ij} = A_{ij} + B_{ij}$$

$$(cA)_{ij} = cA_{ij}$$

هر دو فضای برداری است پس $W \subseteq V$

تقریب

اگر W فضای برداری از V باشد و α, β بردارهای W و $c \in F$ داشته باشیم

$$c\alpha + \beta \in W$$

مجموعه W فضای برداری است

$$F = \begin{bmatrix} x & a+ib \\ a-ib & y \end{bmatrix}$$

مجموعه W فضای برداری است

مجموعه W فضای برداری است

$$AX = 0 \quad A \in F^{m \times n} \quad X \in F^{n \times 1}$$

مثال ۱

برای فضای برداری است $W = \{ X \in F^{n \times 1} \mid AX = 0 \}$ $AX = 0$

که فضای برداری است $W \subseteq F^{n \times 1}$

$$\text{if } X, Y \in W \Rightarrow CAX + AY = 0 \Rightarrow A(CX + Y) = 0 \Rightarrow CX + Y \in W \Rightarrow W \subseteq F^{n \times 1}$$

$C \in F$

* فرض این که $C \in V$ و W فضای برداری است $W \cap W$ فضای برداری است

مثال ۲ W یک فضای برداری از V می باشد

* اولی: اگر V یک فضای برداری است و W یک فضای برداری است که $W \subseteq V$ و W فضای برداری است

اگر $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in V$ (تولید کننده فضای برداری) $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in W$

فضای برداری تولید شده توسط S

$$= \langle \alpha_1, \dots, \alpha_n \rangle$$

فضای برداری تولید شده توسط $\alpha_1, \dots, \alpha_n$

* فضای برداری W

$$S = \{ \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3 \} \quad V = \mathbb{R}^3$$

$$F = \mathbb{R}$$

$$\alpha_1 = (1, 0, 0)$$

$$\alpha_2 = (2, 1, 0)$$

$$\alpha_3 = (2, 0, 1)$$

$$W = \langle \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3 \rangle$$

* قضیه: اگر $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ یک فضای برداری تولید کننده فضای برداری W باشد

هر یک از $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ فضای برداری است

$$W = \{ C_1 \alpha_1 + C_2 \alpha_2 + C_3 \alpha_3 \mid C_1, C_2, C_3 \in \mathbb{R} \}$$

$$= \{ (C_1 + 2C_2 + 2C_3, C_2, C_3) \mid C_1, C_2, C_3 \in \mathbb{R} \}$$

if: $\{ \dots \} \subseteq V \rightarrow W = \{ \dots \} \subseteq V$

if $W = \{ \dots \} \subseteq V \rightarrow W \subseteq V$

if $W = \{ \dots \} \subseteq V$

if $W = \{ \dots \} \subseteq V$

$S_1 \subseteq V, S_2 \subseteq V$
 $S_1 + S_2 = \{ \alpha_1 + \alpha_2 \mid \alpha_1 \in S_1, \alpha_2 \in S_2 \}$

if: $V = \mathbb{R}$ $S_1 = \{ 1, 3 \}$ $S_2 = \{ 4, 6, 7, 2 \}$

$S_1 + S_2 = \{ 2, 7, 8, 3, 4, 9, 10, 5 \}$

$W = \sum_{i=1}^n W_i = \{ \lambda_1 \alpha_1 + \lambda_2 \alpha_2 + \dots + \lambda_n \alpha_n \mid \lambda_i \in W_i \}$

$\forall \alpha, \beta \in W$
 $\forall c, \beta \in W \rightarrow c\alpha + \beta \in W \rightarrow \sum_{i=1}^n W_i \subseteq V$

$W_i \subseteq \sum_{i=1}^n W_i$

$W = \bigcup_{i=1}^n W_i$

زاد مجموعه 5 اندباری V را مستقل خطی را برده به ای هر $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ در \mathbb{R} در $C_1 \alpha_1 + C_2 \alpha_2 + \dots + C_n \alpha_n = 0$ در F

$$C_1 \alpha_1 + C_2 \alpha_2 + \dots + C_n \alpha_n = 0 \text{ همه در این } C_i \text{ صفر دارند}$$

(3) عضوهای که متعلق به صفر دارند لزوماً مستقل خطی نیستند $1 \cdot 0 = 0$

(4) مجموعه S مستقل خطی است اگر و تنها اگر مجموعه متناهی آن مستقل خطی دارند

تعریف برآید:

یک پایه برای فضای برداری V - مجموعه مستقل خطی اندباری V است که V را تشکیل کند

* اگر فضای برداری V دارای پایه ای متناهی باشد آنگاه آن را به تعداد متناهی گویند و

$$\text{تعداد عناصر پایه} = \dim(V) = \dim V$$

$$V = \mathbb{R}^n \text{ مستقل}$$

$$V = \mathbb{R}^3 \text{ چون } n=3 \text{ است}$$

$$B = \{e_1, e_2, e_3\} \text{ مستقل خطی} \quad e_1 = (1, 0, 0), \quad e_2 = (0, 1, 0), \quad e_3 = (0, 0, 1)$$

$$\langle e_1, e_2, e_3 \rangle = \mathbb{R}^3 \text{ اثبات} \quad \text{if } \alpha = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \rightarrow \alpha = a e_1 + b e_2 + c e_3$$

فضای برداری \mathbb{R}^3 توسط B

پس B یک پایه برای \mathbb{R}^3 می باشد.

* تعمیم: $B = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ یک پایه برای \mathbb{R}^n است و \mathbb{R}^n را تشکیل می دهد

$e_j = \{0, \dots, 1, \dots, 0\}$ j th \mathbb{R}^n را تشکیل می دهد

$$\dim(\mathbb{R}^n) = n$$

سوال: $V = F^{m \times n}$ $B = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ \dots & \dots \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \dots & \dots \end{bmatrix}, \dots \right\} \Rightarrow \dim(V) = mn$

مثال: $V = F^{2 \times 2} \Rightarrow B = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\}$

$\langle \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4 \rangle = V$

$\Rightarrow V$ linearly independent $\Rightarrow \dim(V) = 4$

B is a basis for V

سوال: $V = \{ P: F \rightarrow F \mid P \text{ is a polynomial of degree } \leq n \}$

$P(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_nx^n \Rightarrow B = \{ 1, x, x^2, \dots, x^n \}$ is a basis for V

$\langle 1, x, \dots, x^n \rangle = V \Rightarrow \dim V = n+1$

$V_1 = \{ P: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid P(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2, c_2 \neq 0 \}$ is a subspace of V

$V_2 = \{ P: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid P(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2 \}$ is a subspace of V

$1+x \in V_1, 1+x \in V_2$

$-x^2 \in V_1, -x^2 \notin V_2$

$1+x+x^2 \in V_1$

$-x^2 \in V_1$

$\Rightarrow (1+x) \in V_1 \Rightarrow V_1 = V_2$

contradiction

$\dim(V_1) = \dim(V_2)$

$= 3$

مجموعه‌های V_1 و V_2 هم‌پوشانی ندارند

پس $V_1 \neq V_2$

$\Rightarrow V_1 = V_2$

$V_1 = \{ P(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2 \mid c_2 \neq 0 \}$

مجموعه‌های V_1 و V_2 هم‌پوشانی ندارند

$$V = \{ P: E \rightarrow F \} \quad \{ f \in F[x] \} = F[x]$$

$$B = \{ 1, x, x^2, \dots \}$$

آنگاه B یک پایه برای V است.

بنابراین جیم هر چند که B مستقل خطی است

فرض کنید: $B_1 = \{ 1, x, \dots, x^n \} \subseteq B$

$$g(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_nx^n = 0$$

$\Rightarrow \forall x \in F \Rightarrow g(x) = 0 \Rightarrow g(x)$ در F صفر است.

$$g: F \rightarrow F$$

در مسئله $\deg(g(x)) < n$ و از اصل اول F داریم پس این صفر است. $g(x) = 0$ یعنی صفر در F صفر است یعنی $c_0 = c_1 = \dots = c_n = 0$ پس B مستقل خطی است.

بنابراین V یک فضای n -بعدی است.

if $f(x) \in V \Rightarrow f(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_mx^m \Rightarrow f(x) \in \langle 1, x, \dots, x^m \rangle$

زیر فضای B می باشد.

یا $f(x) \in \langle 1, x, \dots, x^m, \dots \rangle$

بنابراین: $P(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_mx^m + 0x^{m+1} + 0x^{m+2} + \dots$

بنابراین V فضای n -بعدی است.

بنابراین متناهی باشد. B' فرض کنیم

فرض کنیم B' یک فضای n -بعدی است. B' برابر با K باشد. پس B' می تواند $h(x)$ از K را تولید کند.

بنابراین $P \in F^{n \times n}$ $P = [P_1 \ P_2 \ \dots \ P_n]$

$\langle P_1, P_2, \dots, P_n \rangle \subseteq F^{n \times 1}$

پس بردار x می تواند یک بردار n -بعدی باشد.

$$PX = 0 \quad \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} & \dots & P_{1n} \\ P_{21} & P_{22} & \dots & P_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ P_{n1} & P_{n2} & \dots & P_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} = 0 \Rightarrow x_1 P_1 + x_2 P_2 + \dots + x_n P_n = 0$$

$X \in F^{n \times 1}; x_i \in F$

P متناهی خطی است. $\Rightarrow PX = 0 \Rightarrow x_i = 0 \Rightarrow X = 0$

در بیان تبدیل

$$\forall Y \in F^{n \times 1} \Rightarrow \exists c_1, \dots, c_n \in F \Rightarrow c_1 p_1 + c_2 p_2 + \dots + c_n p_n = Y$$

معین بر این هر لا رابطه غیر خطی $PC=Y$ جواب دارد. $\Rightarrow P$ معکوس پذیر $C=P^{-1}Y$

سؤال: $W = \{0\} \subseteq V \Rightarrow \dim(W) = ?$

$S = \emptyset \Rightarrow$ فضای تولید شده توسط S $\Rightarrow \{0\}$ $\Rightarrow \dim W = 0$

فضای تولید شده توسط مجموعه تهی است از آنرا که فضای تولید شده توسط تهی همان فضای تولید شده توسط $\{0\}$ است.

اگر V فضای برداری F باشد که n عضو دارد و m عضو دارد.

تغییر: اگر k فضای برداری باشد n عضو دارد و $k' < k$ عضو دارد (و فضای k' عضو دارد)

$B = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_k \}$
 $B' = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_{k'} \}$
 $k < k' \Rightarrow B \subset B' \Rightarrow k' \leq k \Rightarrow k' = k$

پس فضای V $\dim(V) = n$ فضای برداری n عضو دارد

فرض کنید $\dim(V) = n$ و $R \in F^{n \times n}$ باشد. فرض کنید n عضو دارد و n عضو دارد. فرض کنید n عضو دارد و n عضو دارد.

$W = \{ X \in F^{n \times 1} \mid AX = 0 \}$ فضای n عضو دارد $AX = 0$
 $\dim(W) = n - r$

$A \rightarrow R$ R توان برداری R R توان برداری R

$\{ AX = 0 \} = \{ RX = 0 \}$ $\dim(\text{فضای جواب}) = n - r$
 $RX = 0$

چون $n - r$ عضو دارد $n - r$ عضو دارد $n - r$ عضو دارد

$x_{k+1} = \sum_{j=1}^{n-r} c_j u_j$ u_1, \dots, u_{n-r}

$x_{k+1} = \sum_{j=1}^{n-r} c_j z_j$ z_1, \dots, z_{n-r}

فرض کنید $B = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_k \}$ فضای برداری F n عضو دارد و $k < n$ عضو دارد. فرض کنید $B = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_k \}$ فضای برداری F n عضو دارد و $k < n$ عضو دارد.



$$W_2 \text{ به } B_2 = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\} \quad \begin{bmatrix} x & y \\ -x & z \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + y \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} + z \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \dim(W_2) = 3$$

$$W_1 \cap W_2 = \left\{ \begin{bmatrix} x & -x \\ -x & y \end{bmatrix} \mid x, y \in F \right\} = B = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\Rightarrow \dim(W_1 \cap W_2) = 2$$

پایه برای $W_1 \cap W_2$

$$\Rightarrow \dim(W_1 + W_2) = 3 + 3 - 2 = 4$$

$W_1 + W_2 = V$ اگر V از $W_1 + W_2$ جدا نیست پس

اگر V را به دو زیرفضای W_1 و W_2 تقسیم کنیم، 2×2 ماتریس A را می توانیم تعریف کنیم:

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a' & c' \\ -a' & d' \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} a'' & -a'' \\ e & f \end{bmatrix} \Rightarrow \forall A \in W_1 + W_2 \quad A \in W_1 + W_2 \Rightarrow V = W_1 + W_2$$

از طرفی $W_1 + W_2 = V$ پس $W_1 + W_2 \in V$

$$\begin{bmatrix} a/2 & b+a/2 \\ -a/2 & c \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} a/2 & -a/2 \\ c+a/2 & f \end{bmatrix}$$

میان \mathbb{Q} و \mathbb{R} فضای برداری

if $\dim(V) = 1$: یعنی یک عدد از \mathbb{R} به جای a می گذاریم که \mathbb{R} را می سازد. X
 if $\dim(V) = 2$, $B = \{a, b\}$: X چون \mathbb{Q} را می سازد که \mathbb{R} را می سازد.
 $a \in \mathbb{Q}, b \in \mathbb{Q}$

استاندارد \mathbb{R} به جای a می گذاریم که \mathbb{R} را می سازد.

$$B \text{ پایه برای } \mathbb{R} = \{d_1, d_2, \dots, d_n\} \Rightarrow \forall r \in \mathbb{R}, r = q_1 d_1 + q_2 d_2 + \dots + q_n d_n$$

فضای برداری V روی F (میان) F فرض $\dim V = n$ پس $\{d_1, d_2, \dots, d_n\}$ B پایه برای V می باشد.

(توجه: \mathbb{R} به جای a می گذاریم که \mathbb{R} را می سازد.)

توجه: اگر V را به دو زیرفضای W_1 و W_2 تقسیم کنیم، 2×2 ماتریس A را می توانیم تعریف کنیم:

مبنای استاندارد $B = \{e_1, \dots, e_n\}$, $F = \mathbb{R}$, $V = \mathbb{R}^n$

$$\begin{aligned} & \rightarrow \begin{cases} e_1 = (1, 0, \dots, 0) \\ e_2 = (0, 1, \dots, 0) \\ \vdots \\ e_j = (0, \dots, 1, \dots, 0) \end{cases} \\ & \forall \alpha \in \mathbb{R}^n : \alpha = (x_1, x_2, \dots, x_n) \\ & \qquad \qquad \qquad = x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n \end{aligned}$$

مثال: $V = \mathbb{R}^2$, $B = \{\alpha_1, \alpha_2\}$ مبنای استاندارد $\alpha = (2, -3)$

$$\rightarrow \alpha = (2, -3) = 2(1, 0) - 3(0, 1) = 2e_1 - 3e_2$$

نشان x_i

* نظریه اگر $B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ مبنای استاندارد برای V باشد و $\dim V = n$ و $\alpha \in V$

$$\alpha = \sum_{i=1}^n x_i \alpha_i$$

وجود دارد یکتا

اثبات: $\alpha = \sum_{i=1}^n x_i \alpha_i \rightarrow 0 = \alpha - \alpha = \sum_{i=1}^n (x_i - z_i) \alpha_i$

چون α_i مستقل خطی است $\rightarrow x_i - z_i = 0 \rightarrow x_i = z_i$

B مبنای استاندارد α بردار α در مبنای B $= \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = [\alpha]_B$

* قضیه: اگر B و B' مبنای استاندارد برای V باشند و $\dim V = n$ ، $P \in F^{n \times n}$ وجود دارد یکتا

$$B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\} \quad B' = \{\alpha'_1, \dots, \alpha'_n\}$$

$$\forall \alpha \in V : [\alpha]_B = P [\alpha]_{B'} \quad , \quad [\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$P = [z]_B$$

مصفوی انتقال از B' به B

ژده از مبنای B به مبنای B' انتقال از B' به B است

Subject:

31

Date: 26.7

فرض کنید: V فضای برداری n بعدی و $B = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_n \}$ یک پایه برای V باشد. $P \in F^{n \times n}$ یک ماتریس معکوس است.

فرض کنید $B' = \{ \alpha'_1, \dots, \alpha'_n \}$ یک پایه دیگر برای V باشد.

$$\forall \alpha \in V : [\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$j=1, 2, \dots, n, \quad \alpha'_j = \sum_{i=1}^n P_{ij} \alpha_i$$

یک فضای برداری V بر F

$\dim(V) = n$ $\{ \alpha_1, \dots, \alpha_n \}$ یک پایه مرتب برای V

$\forall \alpha \in V : \alpha = x_1 \alpha_1 + \dots + x_n \alpha_n \Rightarrow [\alpha]_B = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$ مشتقات بردار α در پایه مرتب B

$\alpha = \sum_{i=1}^n x_i \alpha_i$

$\dim(V) = n$ $B = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_n \}$ $B' = \{ \alpha'_1, \dots, \alpha'_n \}$ تغییر (1)

پایه ای مرتب برای V است که با B همگونی ندارد $P \in F^{n \times n}$ وجود دارد که

$\forall \alpha \in V : [\alpha]_B = P [\alpha]_{B'}$ یا $[\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$

تغییر (2)

$\dim V = n$ $B = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_n \}$ پایه ای مرتب

$P \in F^{n \times n}$ ماتریس همگونی

وجود دارد پایه مرتب $B' = \{ \alpha'_1, \dots, \alpha'_n \}$ که

$\alpha'_j = \sum_{i=1}^n P_{ij} \alpha_i$ $j=1, \dots, n$

مثال: $V = \mathbb{R}^2$ $B = \{ e_1, e_2 \}$ پایه استاندارد

$\Rightarrow B = \{ (1, 0), (0, 1) \}$

$P = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$ ماتریس همگونی

$P \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

$\det(P) = 1 \neq 0 \Rightarrow$

P همگونی دارد

پایه $B' = \{ \alpha'_1, \alpha'_2 \}$ وجود دارد که

$[\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$ اگر $\alpha = (x_1, x_2) \in V = \mathbb{R}^2 \Rightarrow [\alpha]_B = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$

$\Rightarrow \alpha = x_1 e_1 + x_2 e_2$

$[\alpha]_{B'} = \begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \end{bmatrix} = P^{-1} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$ $P^{-1} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$

$\Rightarrow \begin{cases} x'_1 = x_1 \cos \theta + x_2 \sin \theta \\ x'_2 = -x_1 \sin \theta + x_2 \cos \theta \end{cases}$

$\Rightarrow x'_1 = \sum_{i=1}^2 P_{1i} x_i = P_{11} x_1 + P_{12} x_2 =$

$= \cos \theta (1, 0) + \sin \theta (0, 1) \Rightarrow x'_1 = (\cos \theta, \sin \theta)$

$$d'_2 = \sum_{i=1}^2 P_{i2} d_i = P_{12} d_1 + P_{22} d_2 = \dots = \sin \theta (1, 0) + \cos \theta (0, 1) = (-\sin \theta, \cos \theta) \in \mathbb{R}^2$$

یعنی برداری که در آن جهت عمود بر α وجود دارد

$$\Rightarrow d'_1 = P_1^T, \quad d'_2 = P_2^T \quad P \text{ را حسب نیاز می‌توانیم } d'_1, d'_2 \text{ را حسب نیاز تغییر دهیم}$$

مثال: فرض کنید $B = \{e_1, e_2, e_3\}$ یک پایه استاندارد برای $V = \mathbb{R}^3$ است

$$P = \begin{bmatrix} -1 & 4 & 5 \\ 0 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 8 \end{bmatrix} \quad \text{و} \quad F: V \rightarrow V$$

$$[a]_{B'} = P^{-1} [a]_B \quad \text{فرض کنید } B = \{x'_1, x'_2, x'_3\} \text{ یک پایه استاندارد دیگر در } V \text{ باشد}$$

$$\det[P] = -16 \Rightarrow P^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 2 & 11/8 \\ 0 & 1/2 & 3/16 \\ 0 & 0 & 1/8 \end{bmatrix}$$

$$[a]_{B'} = \begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \end{bmatrix} \Rightarrow [a]_B = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x'_1 = -x_1 + 2x_2 + \frac{11}{8}x_3 \\ x'_2 = \frac{1}{2}x_2 + \frac{3}{16}x_3 = 0x_1 + \frac{1}{2}x_2 + \frac{3}{16}x_3 \\ x'_3 = \frac{1}{8}x_3 = 0x_1 + 0x_2 + \frac{1}{8}x_3 \end{cases}$$

$$\text{if } \alpha = (3, 2, -8) = (x_1, x_2, x_3) \Rightarrow [a]_B = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ -8 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow x'_1 = -10, \quad x'_2 = -1/2, \quad x'_3 = -1 \Rightarrow [a]_{B'} = \begin{bmatrix} -10 \\ -1/2 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow d'_1 = (-1, 0, 0) \quad d'_2 = (1, 2, 0) \quad d'_3 = (5, 3, 8)$$

$$V = \{f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}\} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} \text{ functions} \quad f_1(x) = 1, \quad f_2(x) = e^{ix}, \quad f_3(x) = e^{-ix}$$

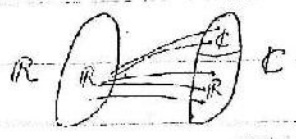
این سه تابع یک پایه استاندارد برای V هستند

$$P \in \mathbb{C}^{3 \times 3} \text{ که } P^{-1} \text{ را می‌توانیم به صورت } g_1(x) = 1, \quad g_2(x) = \cos x, \quad g_3(x) = \sin x \text{ تعریف کنیم}$$

$$g_j = \sum_{i=1}^3 P_{ij} f_i \quad j=1,2,3$$

فرض کنیم $c_1 f_1 + c_2 f_2 + c_3 f_3 = c_1 + c_2 e^{ix} + c_3 e^{-ix} = 0 \Rightarrow$
 $\Rightarrow c_3 + c_1 e^{ix} + c_2 e^{2ix} = 0 \Rightarrow c_2 (e^{ix})^2 + c_1 (e^{ix}) + c_3 = 0 \Rightarrow c^2 t^2 + c_1 t + c_3 = 0$

معادله درجه ۲ در t دارد باید $c_1 = c_2 = c_3 = 0$ لذا f_1, f_2, f_3 مستقل خطی باشند.



* تمام توابع حقیقی را می توان از $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ بیان کرد.

" اما در صورت امکان بیان کرد."

* اما هیچ بردشمار ریاضی توابع حقیقی از $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ با بردشمارهای است (بیان \mathbb{R} می باشد)

" روی بیان \mathbb{C} و \mathbb{R} رضای برداری است؟ در مورد اعداد آن فکر کنید"

ادامه حل: $g_1(x) = 1 \cdot f_1(x) + 0 \cdot f_2(x) + 0 \cdot f_3(x) = 1$
 $g_2(x) = 0 \cdot f_1(x) + \frac{1}{2} f_2(x) + \frac{1}{2} f_3(x) \Rightarrow P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2i} & -\frac{1}{2i} \end{bmatrix}$
 $g_3(x) = 0 \cdot f_1(x) + \frac{1}{2i} f_2(x) - \frac{1}{2i} f_3(x)$

* مثال: $V = \{ f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid f(x) = c_0 + c_1 x + \frac{c_2}{2} x^2 \}$ فضای برداری ۳ بعدی

$g_1(x) = 1, g_2(x) = (x+t), g_3(x) = -(x+t)^2$ یک پایه برای \mathbb{R}

الف) ثابت کنید $B = \{ g_1, g_2, g_3 \}$ پایه برای V است

ب) $f(x) = c_0 + c_1 x + c_2 x^2$ مطلوب است مشخصات P در پایه B

الف) $d_0 g_1 + d_1 g_2 + d_2 g_3 = d_0 + d_1(x+t) + d_2(x+t)^2$
 $= (d_0 + d_1 t + d_2 t^2) + (d_1 + 2d_2 t)x + d_2 x^2 = 0 \quad (*)$

مستقل خطی اند $\Rightarrow \begin{cases} d_0 + d_1 t + d_2 t^2 = 0 \\ d_1 + 2d_2 t = 0 \\ d_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow d_0 = d_1 = d_2 = 0$

حال باید ثابت کنیم وجود آن را چگونه کرد. معادله (*) معادله $c_0 + c_1 x + c_2 x^2$

$d_2 = c_2 \Rightarrow d_1 + 2d_2 t = c_1 \Rightarrow d_1 = c_1 - 2c_2 t$
 $d_0 + d_1 t + d_2 t^2 = c_0 \Rightarrow d_0 = c_0 - (c_1 - 2c_2 t)t - c_2 t^2$

۳ پایه $\{ f(x) \} = \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 - 2c_2 t \\ c_2 \end{bmatrix}$

مصفی‌های $\alpha_i = (\alpha_{i1}, \alpha_{i2}, \dots, \alpha_{im})$ و $P = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \vdots \\ \alpha_m \end{bmatrix}$ ، $i \in F$ ، $m \times m$
 $i = 1, \dots, m$

* مصفی‌های A را $\langle \alpha_1, \dots, \alpha_m \rangle$ می‌گویند.
 (مصفی‌های A را می‌توان به صورت $\langle \alpha_1, \dots, \alpha_m \rangle$ نیز نوشت)

مصفی‌های $B = \begin{bmatrix} B_1 \\ B_2 \\ \vdots \\ B_k \end{bmatrix}$ ، $B = PA$ ، $PA \in F$ ، $k \times m$ ، $k, B, P \in F$ ، $m \times m$ ، $m \times m$

(B_1, \dots, B_k) مصفی‌های B است.

مصفی‌های B را می‌توان به صورت $\langle B_1, \dots, B_k \rangle$ نیز نوشت.

$$\begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & \dots & B_{1m} \\ B_{21} & B_{22} & \dots & B_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{k1} & B_{k2} & \dots & B_{km} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} & \dots & P_{1m} \\ P_{21} & P_{22} & \dots & P_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ P_{k1} & P_{k2} & \dots & P_{km} \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1m} \\ A_{21} & A_{22} & \dots & A_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m1} & A_{m2} & \dots & A_{mm} \end{bmatrix}$$

$\Rightarrow B_i = P_{i1}\alpha_1 + P_{i2}\alpha_2 + \dots + P_{im}\alpha_m \Rightarrow$ مصفی B_i را می‌توان به صورت $B_i = P_{i1}\alpha_1 + P_{i2}\alpha_2 + \dots + P_{im}\alpha_m$ نوشت.

($\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m$) مصفی‌های A است.

\Rightarrow مصفی‌های B را می‌توان به صورت $B = PA$ نوشت.

اینکه P مصفی‌های B را می‌توان به صورت $B = PA$ نوشت، به این معنی است که B هم از مصفی‌های A است.
 و چون B هم از مصفی‌های A است، پس A هم از مصفی‌های B است. به عبارت دیگر، مصفی‌های B هم از مصفی‌های A است.

$A = P^{-1}B$ ، مصفی‌های B را می‌توان به صورت $A = P^{-1}B$ نوشت.

* مصفی‌های A را می‌توان به صورت $A = P^{-1}B$ نوشت.

اگر R یک مصفی باشد، آنگاه R هم از مصفی‌های A است. به عبارت دیگر، R هم از مصفی‌های B است.

10, 9

$$\begin{bmatrix} x & y \\ -x & z \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} + y \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + z \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$B_T = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\}$$

بسیار ساده است

$$\rightarrow \dim W_T = 3$$

col

$$W_1 \cap W_T = \left\{ \begin{bmatrix} x & -x \\ -x & y \end{bmatrix} \mid x, y \in F \right\}$$

$$B = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\}$$

بسیار ساده است

$$\rightarrow \dim(W_1 \cap W_T) = 2$$

$$\dim(W_1 + W_T) = 3 + 3 - 2 = 4 = \dim(V)$$

؟ $W_1 + W_T = V$ بله ✓

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} a' & c \\ -a' & d \end{bmatrix}}_{W_1} + \underbrace{\begin{bmatrix} a'' & -a'' \\ e & f \end{bmatrix}}_{W_T} \Rightarrow \begin{matrix} \exists v \in W_1 + W_T \\ \exists A \in W_1 + W_T \end{matrix}$$

فرض کنیم $v \in P$ عقده

$$a'' = a' = \frac{a}{r}$$

$$c = b + \frac{a}{r}$$

$$e = c + \frac{a}{r}$$

در R و \mathbb{Q} بله

$$\dim(V) = 4$$

مثال

فرض کنیم

$$\text{Sim}_R \beta = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\} \Rightarrow \forall R \in R; r = q_1 \alpha_1 + q_2 \alpha_2 + \dots + q_n \alpha_n$$

برای R

تفاضل

مشقها:

V فضای برداری n بعدی

$$\dim V = n$$

$$B = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$$

پایه برای V است.

تکامل: α_i مرتب برای فضای برداری باقی میماند V ، دنباله ای از بردارهای V است که مستقل خطی اند و V را تولید می کنند.

$$F = \mathbb{R}, V = \mathbb{R}^n$$

$$B = \{e_1, \dots, e_n\}$$

$$e_1 = (1, 0, \dots, 0)$$

$$e_2 = (0, 1, \dots, 0)$$

\vdots

$$e_j = (\underbrace{0, \dots, 0}_{j-1}, 1, \dots, 0)$$

$$\forall \alpha \in \mathbb{R}^n, \alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$$

$$= \alpha_1 e_1 + \alpha_2 e_2 + \dots + \alpha_n e_n$$

$$V = \mathbb{R}^2$$

تکامل α در V

$$B = \{e_1, e_2\}$$

استاندارد

$$\alpha = (2, -3)$$

$$= 2(1, 0) - 3(0, 1)$$

$$= 2e_1 - 3e_2$$

به طور کلی اگر $\dim V = n, \alpha \in V, B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ پایه برای V است

$$\alpha = \sum_{i=1}^n \alpha_i \alpha_i$$

$$\alpha = \sum_{i=1}^n \beta_i \alpha_i$$

تکامل α در V (تکامل α در V) و α_i (تکامل α در V)

$$\alpha = \alpha - \alpha = \sum_{i=1}^n (\alpha_i - \beta_i) \alpha_i, \alpha = \sum_{i=1}^n \beta_i \alpha_i$$

استاندارد α_i

$$\alpha_i = \beta_i$$

ماتریس مختصات بردار α در پایه مرتب B

$$= X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = [\alpha]_B$$

قضیه: اگر V فضای برداری F باشد $(\dim V = n)$ و B, B' دو پایه مرتب برای V باشند
 ماتریس مختوس $P \in F^{n \times n}$ وجود دارد به طوری که:

$$B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$$

$$B' = \{\alpha'_1, \dots, \alpha'_n\}$$

$$\forall \alpha \in V; [\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$\Rightarrow [\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

ماتریس P
 ماتریس P

$$P = [\alpha'_j]_B$$

قضیه: اگر V فضای برداری F باشد $(\dim V = n)$ و $B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ پایه مرتب برای V باشد

ماتریس مختوس $P \in F^{n \times n}$ وجود دارد به طوری که $B' = \{\alpha'_1, \dots, \alpha'_n\}$ پایه مرتب برای V باشد

$$\forall \alpha \in V; [\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$\alpha'_j = \sum_{i=1}^n p_{ij} \alpha_i$$

$$\Rightarrow B' = \alpha_1, \dots, \alpha_n$$

یک فضای برداری F

$$B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$$

پایه مرتب برای V

$$\dim(V) = n$$

$$\forall \alpha \in V: \alpha = x_1 \alpha_1 + \dots + x_n \alpha_n$$

$$[\alpha]_B = X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

مختصات بردار α در پایه مرتب B

$$\dim V = n$$

تفسیر:

$$B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$$

$$B' = \{\alpha'_1, \dots, \alpha'_n\}$$

پایه‌های مرتب برای V

آنچه ما می‌خواهیم معلوم کنیم $P \in F^{n \times n}$ وجود دارد به طوری که $\dim V = n$

$$\forall \alpha \in V: [\alpha] = P [\alpha]_{B'}$$

$$\Leftrightarrow [\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$\dim V = n$$

تفسیر:

$$B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$$

پایه‌های مرتب $P \in F^{n \times n}$ می‌خواهیم معلوم کنیم

آنچه ما می‌خواهیم معلوم کنیم $B' = \{\alpha'_1, \dots, \alpha'_n\}$ وجود دارد به طوری که $\dim V = n$

$$\forall \alpha \in V: [\alpha] = P [\alpha]_{B'}$$

$$\Leftrightarrow [\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$\alpha'_j = \sum_{i=1}^n P_{ij} \alpha_i \quad ; \quad j=1, \dots, n$$

$$V = \mathbb{R}^2$$

تفسیر:

$$B = \{e_1, e_2\}$$

پایه استاندارد

$$B = \{(1,0), (0,1)\}$$

$$P = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$

$$P \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

$$\det(P) = 1 \neq 0 \quad \leftarrow \text{پایه‌های مرتب } P$$

پایه‌های مرتب $B' = \{\alpha'_1, \alpha'_2\}$ وجود دارد به طوری که $\dim V = n$

$$[\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$\text{مثال } \alpha = (x_1, x_2) \in V = \mathbb{R}^2 \Rightarrow$$

$$[\alpha] = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

$\leftarrow P \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

$$[\alpha]_{B'} = \begin{bmatrix} \alpha_1' \\ \alpha_2' \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \alpha_1' \\ \alpha_2' \end{bmatrix} = P^{-1} \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{bmatrix}$$

$$P^{-1} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \alpha_1' = \alpha_1 \cos \theta + \alpha_2 \sin \theta \\ \alpha_2' = -\alpha_1 \sin \theta + \alpha_2 \cos \theta \end{cases}$$

$$\alpha_1' = \sum_{i=1}^r P_{ij} \alpha_i = P_{11} \alpha_1 + P_{12} \alpha_2 = \cos \theta (1, 0) + \sin \theta (0, 1) = (\cos \theta, \sin \theta)$$

$$\alpha_2' = \sum_{i=1}^r P_{2i} \alpha_i = P_{21} \alpha_1 + P_{22} \alpha_2 = -\sin \theta (1, 0) + \cos \theta (0, 1)$$

$$= (-\sin \theta, \cos \theta) \in \mathbb{R}^2$$

$$= (-\sin \theta, \cos \theta) \in \mathbb{R}^2$$

$$\begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} \\ \cos \theta & \sin \theta \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} \alpha_1' = P_{11}^T \\ \alpha_2' = P_{12}^T \end{matrix}$$

$$P_{ij} = \frac{dP_{ij}}{d\theta}$$

بہاں $V = F^3$ اور $B = \{e_1, e_2, e_3\}$ ، $P = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ ، $F \in \mathbb{C}$: مثال

بہاں $B' = \{\alpha_1', \alpha_2', \alpha_3'\}$ اور $\alpha_1' = (1, 1, 1)^T$ ، $\alpha_2' = (1, 1, -1)^T$ ، $\alpha_3' = (1, -1, 1)^T$

$$[\alpha]_{B'} = P^{-1} [\alpha]_B$$

$$\det P = -1 \Rightarrow P^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \alpha_1' = -\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 \\ \alpha_2' = \alpha_2 - \alpha_3 \\ \alpha_3' = \alpha_3 \end{cases} \quad \text{if } \alpha = (1, 1, -1) = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$$

$$[\alpha]_{\beta} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} x_1 = -1 \\ x_2 = -\frac{1}{2} \\ x_3 = -1 \end{cases} \Rightarrow [\alpha]_{\beta} = \begin{bmatrix} -1 \\ -\frac{1}{2} \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$P^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$P = \begin{bmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 = (-1, 0, 0) \\ \alpha_2 = (2, 2, 0) \\ \alpha_3 = (0, -2, 2) \end{cases}$$

فرض

$$V = \{ f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} \mid \exists \text{ } \frac{d^2 f}{dx^2} = f \}$$

$$f_1(x) = 1, f_2(x) = e^{ix}, f_3(x) = e^{-ix}$$

الف اثبات کنید f_1, f_2, f_3 ترانس لینیر هستند.

$$g_1 f_1(x) = 1, g_2 f_2(x) = \cos x, g_3 f_3(x) = -\sin x$$

بیا مطلوب است $P^{-1} P \in \mathbb{C}^{2 \times 2}$ باشد.

$$g_j = \sum_{i=1}^3 p_{ij} f_i$$

$$j = 1, 2, 3$$

$$\text{الف } c_1 f_1 + c_2 f_2 + c_3 f_3 = c_1 + c_2 e^{ix} + c_3 e^{-ix} = 0$$

$$\Rightarrow c_1 + c_2 e^{ix} + c_3 e^{-ix} = 0$$

$$\Rightarrow c_1 (e^{ix})^2 + c_2 e^{ix} + c_3 = 0$$

$$\Rightarrow c_1 t^2 + c_2 t + c_3 = 0 \quad \text{که در آن } t = e^{ix}$$

(*)

۲ ریشه دارد

پس برای اینکه (*) درست باشد باید $c_1 = c_2 = c_3 = 0$

لذا f_1, f_2, f_3 ها مستقل خطی هستند.

$$f(x) = x$$

$$\sin 2: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$$

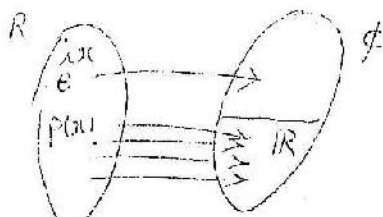
$$\sin x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\frac{e^{ix} - e^{-ix}}{2i} = \sin x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} \quad \text{که } \mathbb{C} \text{ به } \mathbb{R} \text{ است}$$

$$e^x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$e^{ix}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$$

$$e^2: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$$



* فصل سوم: تبدیلات خطی

تعریف: فرض کنیم V و W دو فضای برداری بر میدان F باشند. تبدیل خطی از V در W تابعی است مانند T که برای هر α و β از V و هر اسکالر c از F داشته باشیم

$$T(c\alpha + \beta) = cT(\alpha) + T(\beta)$$

تبدیلات خطی زیر مجموعه‌ای از همه توابعی هستند

مثال (1) T که فضای برداری F را به خودش نگاشت می‌دهد

$$I: V \rightarrow V$$

$$\forall \alpha \in V : I(\alpha) = \alpha$$

مثال (2)

$$O: V \rightarrow V$$

$$\forall \alpha \in V : O(\alpha) = 0$$

تبدیل خطی صفر

* تبدیل همان عضو خطی عمل ضرب. تبدیلات V عبارتند از

مثال (3)

$$V = \{ P: F \rightarrow F \mid P(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_kx^k \}$$

$$c_i \in F$$

$D: V \rightarrow V$

$$P(x) \in V : D(P(x)) = c_1 + 2c_2x + \dots + kc_kx^{k-1}$$

D تبدیل مشتق گیری

مثال (4)

$$T: F^{n \times 1} \rightarrow F^{m \times 1}$$

$$\forall X \in F^{n \times 1} : T(X) = AX$$

فرض $A \in F^{m \times n}$

$$\begin{cases} V = F^{n \times 1} \\ W = F^{m \times 1} \end{cases}$$

* مثال (5)

$$U: F^m \rightarrow F^n$$

$$\forall \alpha \in F^m : U(\alpha) = \alpha A$$

$A \in F^{n \times m}$

مثال 4:

$$\forall X, Y \in F^{n \times 1}$$

$$\Rightarrow T(X) = AX, T(Y) = AY$$

$$\Rightarrow T(cX + Y) = cT(X) + T(Y) \Rightarrow$$

این T تبدیل خطی است

$$V = \{ f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \mid f \text{ پیوسته} \}$$

$$T: V \rightarrow V$$

(مثال 4)

$$\forall f(x) \in V: T(f(x)) = \int^x f(t) dt$$

اگر f نامی پیوسته باشد اشکال دارد رفتاری ثابت (اشکال ریاضی)

$$f(x), g(x) \in V, c \in \mathbb{R}$$

$$T(c f(x) + g(x)) = \int^x (c f(t) + g(t)) dt = c \int^x f(t) dt + \int^x g(t) dt = c T(f(x)) + T(g(x))$$

* مقصود: اگر V یک فضای برداری باشد، $B = \{ \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \}$ پایه‌ای مرتب برای V باشد.

و B_1, \dots, B_m برداری در W از فضای برداری W باشد. T تبدیل خطی از V به W .

$$T \alpha_j = \beta_j \quad j = 1, \dots, n$$

(روی برد W مرتب می‌نماییم: یعنی برد W متناسبی باشد)

$$V = \mathbb{R}^2, W = \mathbb{R}^3$$

$$\alpha_1 = (1, 2), \alpha_2 = (3, 4), B = \{ \alpha_1, \alpha_2 \} \quad \text{پایه‌ای مرتب برای } V$$

$$\beta_1 = (3, 2, 1), \beta_2 = (6, 5, 4)$$

$$T(\alpha_2) = \beta_2, T(\alpha_1) = \beta_1 \quad \text{تبدیل خطی } T: V \rightarrow W$$

* اثبات مقصود:

$$\alpha \in V \Rightarrow \alpha = x_1 \alpha_1 + x_2 \alpha_2 + \dots + x_n \alpha_n$$

$$[\alpha]_B = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \Rightarrow T(\alpha) = [x_1, \dots, x_n] \begin{bmatrix} \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_n \end{bmatrix} \Rightarrow T(\alpha) = x_1 \beta_1 + x_2 \beta_2 + \dots + x_n \beta_n$$

در B

آنگاه T تبدیل خطی می‌باشد؟

$$\alpha = \sum_{i=1}^n x_i \alpha_i, \beta = \sum_{i=1}^n y_i \alpha_i, \alpha, \beta \in V, c \in F$$

$$T(c\alpha + \beta) = T\left(\sum_{i=1}^n (cx_i + y_i) \alpha_i\right)$$

$$= c T(\alpha) + T(\beta) = c \sum_{i=1}^n x_i \beta_i + \sum_{i=1}^n y_i \beta_i = \sum_{i=1}^n (cx_i + y_i) \beta_i \quad (*)$$

8.8.85

$$c\alpha + \beta = \sum_{i=1}^n (cx_i + y_i) \alpha_i \Rightarrow [c\alpha + \beta]_B = \begin{bmatrix} cx_1 + y_1 \\ cx_2 + y_2 \\ \vdots \\ cx_n + y_n \end{bmatrix} \Rightarrow T(c\alpha + \beta) = \begin{bmatrix} cx_1 + y_1 \\ \vdots \\ cx_n + y_n \end{bmatrix} \begin{matrix} \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_n \end{matrix}$$

$$= \sum_{i=1}^n (cx_i + y_i) \beta_i \stackrel{*}{=} cT(\alpha) + T(\beta) \Rightarrow \text{تعداد مشخص داده ایم که آن یک تبدیل خطی باشد}$$

* این خاصیت $T(d_j) = \beta_j$ به ازای d_j است

$$d_j = 0\alpha_1 + \dots + 1\alpha_j + \dots + 0\alpha_n \Rightarrow [d_j]_B = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow T(d_j) = 0\beta_1 + \dots + 1\beta_j + \dots + 0\beta_n$$

$$\Rightarrow T(d_j) = \beta_j$$

* نتیجه درست آوردن ضرایب تبدیل خطی تغییر کرده

$$T(d_1) = \beta_1, T(d_2) = \beta_2, \dots, T(d_n) = \beta_n$$

$$\Rightarrow T(d_1) + T(d_2) + \dots + T(d_n) = \beta_1 + \beta_2 + \dots + \beta_n$$

$$\Rightarrow x_1 T(d_1) + x_2 T(d_2) + \dots + x_n T(d_n) = x_1 \beta_1 + x_2 \beta_2 + \dots + x_n \beta_n$$

$$\Rightarrow T(x_1 d_1 + x_2 d_2 + \dots + x_n d_n) = x_1 \beta_1 + x_2 \beta_2 + \dots + x_n \beta_n$$

$$\Rightarrow T(\underbrace{x_1 d_1 + \dots + x_n d_n}_{\alpha}) = x_1 \beta_1 + x_2 \beta_2 + \dots + x_n \beta_n$$

* اثبات یکنایی T با خاصیت $T(d_j) = \beta_j$

همچون $V \rightarrow W$ V تبدیل خطی با خاصیت $V(d_j) = \beta_j$

$$\forall d \in V : \alpha = \sum_{i=1}^n x_i d_i \Rightarrow V(d) = \sum_{i=1}^n x_i V(d_i) = \sum_{i=1}^n x_i \beta_i = T(\alpha)$$

$$\Rightarrow V = T$$

همین روش درست آوردن ضرایب تبدیل

$$d \in V \Rightarrow T(d) = T(x_1 d_1 + x_2 d_2 + \dots + x_n d_n)$$

از طریق بازه خطی باشد

$$\Rightarrow = x_1 T(d_1) + \dots + x_n T(d_n)$$

$$T(d_1) = \beta_1$$

$$T(d_n) = \beta_n$$

در مورد استنتاج

$$\forall d \in V : d = x_1 d_1 + x_2 d_2 = x_1(1, 2) + x_2(3, 4) = (x_1 + 3x_2, 2x_1 + 4x_2)$$

$$[d]_{B'} = \{d_1, d_2\} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

3 ضرایب بیانگر است

$$\rightarrow \begin{cases} x_1 + 3x_2 = x \\ 2x_1 + 4x_2 = y \end{cases} \quad [d]_{B'} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

$$B' = \{(0, 1), (1, 0)\} \quad T(1, 0) = T(1d_1 + 0d_2)$$

$$(1,0) = C_1(1,2) + C_2(3,4) = 1\alpha_1 - 2\alpha_2 \rightarrow \begin{cases} C_1 - 3C_2 = 1 \\ 2C_1 + 4C_2 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{matrix} C_2 = 1 \\ C_1 = -2 \end{matrix}$$

$\rightarrow T(1,0) = T(\alpha_1 - 2\alpha_2)$

$$T(0,1) = T(C_1'\alpha_1 + C_2'\alpha_2) \rightarrow (0,1) = C_1'(1,2) + C_2'(3,4) = -\frac{1}{2}\alpha_1 + \frac{3}{2}\alpha_2$$

$$\begin{cases} C_1' + 3C_2' = 0 \Rightarrow C_1' = -3C_2' \\ 2C_1' + 4C_2' = 1 \Rightarrow C_2' = -1/2 \end{cases} \rightarrow T(0,1) = T(-\frac{1}{2}\alpha_1 + \frac{3}{2}\alpha_2)$$

$$\rightarrow T(\alpha_1 - 2\alpha_2) = T(\alpha_1) - 2T(\alpha_2) = (3, 2, 1) - 2(6, 5, 4) = (-9, -8, -7)$$

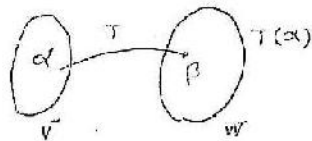
$$T(-\frac{1}{2}\alpha_1 + \frac{3}{2}\alpha_2) = -\frac{1}{2}T(\alpha_1) + \frac{3}{2}T(\alpha_2) = -\frac{1}{2}(3, 2, 1) + \frac{3}{2}(6, 5, 4) = (\frac{15}{2}, \frac{13}{2}, \frac{11}{2})$$

$$[\alpha]_{B'} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \rightarrow T(\alpha) = T(x\alpha_1 + y\alpha_2) = xT(\alpha_1) + yT(\alpha_2) = x(-9, -8, -7) + y(\frac{15}{2}, \frac{13}{2}, \frac{11}{2}) = (-9x + \frac{15}{2}y, -8x + \frac{13}{2}y, -7x + \frac{11}{2}y)$$

$$\rightarrow T(0+0) = T(0) + T(0) = 2T(0) \rightarrow T(0) = 0 \quad T: V \rightarrow W$$

نقطه در مورد تبدیل خطی اینطور می باشد

$$T^{-1} = \{ \beta \in W \mid \exists \alpha \in V \text{ s.t. } T(\alpha) = \beta \}$$



T روی R_T نشان دهیم که R_T زیرفضای برداری از W است به سبب اینکه $\beta_1, \beta_2 \in R_T$ $c\beta_1 + \beta_2 \in R_T$ $c \in F$ $\beta_1, \beta_2 \in R_T$

$$\beta_1 \in R_T \Rightarrow \exists \alpha_1 \in V \Rightarrow T(\alpha_1) = \beta_1$$

$$\beta_2 \in R_T \Rightarrow \exists \alpha_2 \in V \Rightarrow T(\alpha_2) = \beta_2$$

$$\text{نظریه} \quad T(\underbrace{c\alpha_1 + \alpha_2}_{\in V}) = cT(\alpha_1) + T(\alpha_2) = c\beta_1 + \beta_2 \Rightarrow c\beta_1 + \beta_2 \in R_T$$

پس R_T زیرفضای برداری W است

* N_T هسته تبدیل خطی T (Kernel) یا فضای یوچ تبدیل خطی T

$$N_T = \{ \alpha \in V \mid T(\alpha) = 0 \}$$

$$T(0) = 0 \rightarrow 0 \in N_T \rightarrow N_T \neq \emptyset$$

علاوه بر این N_T یک زیرفضای برداری از V می باشد

$$\text{if } \alpha_1, \alpha_2 \in N_T \Rightarrow T(\alpha_1) = 0, T(\alpha_2) = 0$$

$$\text{if } c \in F \Rightarrow T(c\alpha_1 + \alpha_2) = cT(\alpha_1) + T(\alpha_2) = c \cdot 0 + 0 = 0 \Rightarrow c\alpha_1 + \alpha_2 \in N_T \rightarrow N_T \text{ فضای برداری}$$

تقسیم: اگر فضای برداری باشد و $T: V \rightarrow W$ یک تبدیل خطی از V به W باشد

$$\dim(R_T) + \dim(N_T) = \dim(V)$$

اگر $T: V \rightarrow W$ یک تبدیل خطی باشد

$$R_T = \{ \beta \in W \mid \exists \alpha \in V, T(\alpha) = \beta \}$$

$$N_T = \{ \alpha \in V \mid T(\alpha) = 0 \}$$

$$\dim(R_T) = \dim(T(V)) \leftarrow \dim(V) = n$$

$$\dim(N_T) = \dim(T^{-1}(0))$$

$$T: V \rightarrow W$$

$$N_T \subseteq V \quad R_T \subseteq W$$

ابتدا فرض کنیم $\dim(N_T) = k$ و $\dim V = n$

$B = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_k \}$ یک پایه برای N_T است

$$\dim(N_T) = k$$

$$\dim(R_T) = \dim(V) - k = n - k$$

فرض کنیم $\{ \alpha_{k+1}, \dots, \alpha_n \}$ یک زیر مجموعه مستقل خطی از V است

$$B' = \{ \alpha_1, \dots, \alpha_k, \alpha_{k+1}, \dots, \alpha_n \}$$

این دسته‌بندی تبدیل برداری T را به V می‌برد

$$\dim(R_T) = n - k$$

بنابراین R_T یک فضای $n - k$ بعدی است

$$T(\alpha_1), \dots, T(\alpha_k), T(\alpha_{k+1}), \dots, T(\alpha_n)$$

فضای R_T را تشکیل می‌دهند

$$\text{if } \beta \in R_T \Rightarrow \exists \alpha \in V, T(\alpha) = \beta$$

پس β را می‌توان به صورت $T(\alpha)$ نوشت

$$\alpha = c_1 \alpha_1 + \dots + c_k \alpha_k + c_{k+1} \alpha_{k+1} + \dots + c_n \alpha_n$$

$$T(\alpha) = c_1 T(\alpha_1) + \dots + c_k T(\alpha_k) + \dots + c_n T(\alpha_n)$$

$$\Rightarrow \beta \in \langle T(\alpha_1), \dots, T(\alpha_k), T(\alpha_{k+1}), \dots, T(\alpha_n) \rangle$$

$$R_T = \langle T(\alpha_1), \dots, T(\alpha_k), T(\alpha_{k+1}), \dots, T(\alpha_n) \rangle$$

$T(\alpha_1) = \dots = T(\alpha_k) = 0$ چون $\alpha_1, \dots, \alpha_k \in N_T$

$R_T = \langle T(\alpha_{k+1}), \dots, T(\alpha_n) \rangle$ در واقع
 کافی است ثابت کنیم $T(\alpha_{k+1}), \dots, T(\alpha_n)$ مستقل خطی است

فرض $d_{k+1} T(\alpha_{k+1}) + \dots + d_n T(\alpha_n) = 0$
 $\Rightarrow T(d_{k+1} \alpha_{k+1} + \dots + d_n \alpha_n) = 0 \Rightarrow (d_{k+1} \alpha_{k+1} + \dots + d_n \alpha_n) \in N_T$

$\{\alpha_1, \dots, \alpha_k\} \Rightarrow d_{k+1} \alpha_{k+1} + \dots + d_n \alpha_n = b_1 \alpha_1 + \dots + b_k \alpha_k$
 N_T است پس $-d_j = b_j$
 $\Rightarrow b_1 \alpha_1 + \dots + b_k \alpha_k + b_{k+1} \alpha_{k+1} + \dots + b_n \alpha_n = 0$
 $d = k+1, \dots, n \Rightarrow b_1 = \dots = b_k = b_{k+1} = \dots = b_n = 0$
 $\Rightarrow d_{k+1} = \dots = d_n = 0 \Rightarrow T(\alpha_{k+1}), \dots, T(\alpha_n)$ مستقل خطی است

$\dim(R_T) = n - k$ زیرا R_T مستقل خطی است و $\dim(N_T) = k$
 $\dim(R_T) = n - k$

$A = [A_1 \ A_2 \ \dots \ A_n]$ $A \in F^{m \times n}$

A فضای ستونی $A = \langle A_1, A_2, \dots, A_n \rangle$
 $A \in F^{m \times n}$ فضای ستونی $A = \langle A_1, A_2, \dots, A_n \rangle$

$A = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_m \end{bmatrix}$ α_i پایه F^m
 $A_j = \alpha_j$ ستون j ام

A فضای ستونی $A = \langle \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m \rangle$

فضای ستونی $A = \langle \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m \rangle$

$A^{m \times n} \xrightarrow{\text{رد}}$ $R^{m \times n}$
 ردیف‌ها مستقل خطی

مرتباد $R = R$ پس A مرتباد
 R فضای ستونی $A = \langle \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m \rangle$
 $Ax = 0 \Rightarrow Rx = 0$

$\dim(Ax=0 \text{ فضای}) = n-r$

$A \text{ مرتبه } r = A \text{ مرتبه } r$ $A \in F^{m \times n}$ مرتبه: r

ایا: $T: F^n \rightarrow F^m$ فضای $T(x) = Ax$ مرتبه: $n \times 1$ مرتبه: $m \times 1$

$N_T = \{x \in F^n \mid T(x) = 0\} = \{x \in F^n \mid Ax = 0\}$ فضای صفر $Ax = 0$

$R_T = \{y \in F^m \mid \exists x \in F^n ; T(x) = y\}$
 $= \{y \mid Ax = y\}$

$\dim(R_T) + \dim(N_T) = \dim(F^n)$

$(n-r) + \dim(R_T) = n \Rightarrow \dim(R_T) = r$

A مرتبه r

R_T تعریف $\Rightarrow R_T = \langle A_1, \dots, A_n \rangle$ فضای مرتبه r

$\forall y \in R_T \Rightarrow \exists x \in F^n ; Ax = y$

یا $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$

$x_1 A_1 + \dots + x_n A_n = y$

بنابراین R_T به فضای مرتبه r است که از A ساخته شده است

$\dim(R_T) = \dim(N_T) = r$

تبدیل خطی $T: V \rightarrow W$ در V و W فضای برداری بر F

$T: V \rightarrow W$ تبدیل خطی

$\forall \alpha \in V : (u+T)(\alpha) = u(\alpha) + T(\alpha)$ جمع برداری

$u+T$ یک تبدیل خطی از V به W است

$(CT)\alpha = C(T\alpha)$

غیر اسکالر

اگر $C \in F$ اسکالر دلخواه باشد آنگاه

CT یک تبدیل خطی از V به W است

بنابراین $(CT) = C(T)$ تبدیل خطی از V به W

بنابراین $CT = C(T)$ تبدیل خطی از V به W

$\dim(L(V, W)) = mn$ آنگاه $\dim(W) = m \rightarrow \dim(V) = n$ اگر
 روی $L(V, W)$ یک ضرب برداری تعریف کنیم

$\forall T, U \in L(V, W)$

$TU(\alpha) = T(U(\alpha))$

در فضای برداری $L(V, W)$ یک ضرب برداری

$T: V \rightarrow V$
 $U: V \rightarrow V \Rightarrow$ یک ضرب برداری
 $V \rightarrow V$

$V = W$ می شود که مرسوم تر است

بنابراین برای هر دو فضای برداری V و W یک ضرب برداری تعریف کردیم

بنابراین $L(V, W)$ یک ضرب برداری است.

if $\dim(V) = n \Rightarrow \dim(L(V, V)) = n^2$

اگر $T: V \rightarrow V$ یک تبدیل خطی باشد آنگاه T را می توان به صورت

اگر $U: V \rightarrow V$ آنگاه TU و UT را می توان به صورت

یک تبدیل خطی از V به V نوشت. UT و TU را می توان به صورت

اگر $f: F \rightarrow F$ $f(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_nx^n$

$f(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_nx^n$
 $U: V \rightarrow V$

$U(f(x)) = x \cdot f(x)$ x یک تبدیل خطی است
 $T: V \rightarrow V$

$T(f(x)) = f'(x)$

$(TU)(f(x)) = T(U(f(x))) = T(x \cdot f(x))$

$= T(c_0x + c_1x^2 + \dots + c_nx^{n+1}) = c_0 + 2c_1x + 3c_2x^2 + \dots + (n+1)c_nx^n$

$(UT)(f(x)) = U(T(f(x))) = U(c_0 + c_1x + \dots + nc_nx^{n-1})$

$= c_0x + c_1x^2 + \dots + nc_nx^n$

$(TU)(f(x)) \neq (UT)(f(x))$ که این نتیجه است

$(TU)(f(x)) - (UT)(f(x)) = c_0 + c_1x + c_2x^2 + \dots + c_nx^n = f(x)$

$TU - UT = T$ σ
 که این نتیجه است

* درون V فضای برداری توانی F هم‌جهان روی میدان F

$$F[x] = V = \{ f : F \rightarrow F \mid P(x) = c_0 + c_1x + \dots + c_k x^k \}$$

عملگر مشتق گیری $D : V \rightarrow V$ عملگر

1) $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

if $n=m=1$ $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ تابع حقیقی یک متغیره

2) $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m$ تابع برداری

3) $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ (میدان اعداد حقیقی) تابع n متغیره

4) $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

$n \neq 1, m \neq 1$ برداری

مشتق در این خصوص از توابع بالا تعریف می‌گردد.

$$\frac{\partial^m f}{\partial x^m}, D_x^m f(P_0) \vec{u} = \vec{\nabla} f(P_0) \cdot \vec{u}$$

مشتق مرتبه m (در جهت بردار \vec{u}) در نقطه P_0

مشتق تابع معلوم نسبت به یک متغیره نادان (مشتق حسابی)

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial u}{\partial x^2} \dot{x}(t) \quad (\text{Itô})$$

مشتق تابع نسبت به متغیره معلوم

مشتق گیری گسسته $f(x)$ انتگرال گیری گسسته $\int^{3/2}$

$$\{E : V \rightarrow V\}$$

عکس انتگرال گیری ماشین

عکس D که در وجود ثابت یک سبک بهنجارند.

$$\{ \forall f(x) \in V : \exists g(x) \in V \mid D(f(x)) = g(x) \}$$

بنا بر

یعنی عکس D بیثباتی ندارد. در بالای هر $f(x) \in V$ که مشتق وجود دارد

$$g(x) = \int^x f(t) dt$$

$$\forall f, g \in V, f(x) \neq g(x) \Rightarrow E(f) + E(g)$$

E بیثباتی دارد چون ثابت را از بین می برد.

$$L(V, V) = \{ T : V \rightarrow V \mid T \text{ خطی} \}$$

فضای عکسها

$$\int T, U \in L \rightarrow TU : V \rightarrow V$$

$$TU(\alpha) = T(U(\alpha))$$

$$UT : V \rightarrow V, U(T(\alpha)) = U(T(\alpha))$$

$$T : V \xrightarrow{\text{خطی}} W$$

$$U : W \xrightarrow{\text{خطی}} Z$$

V, W, Z به فضای برداری می گویند

$$UT : V \rightarrow Z$$

یک عکس خطی

$$DE(f(x)) = D(E(f(x))) = D\left(c_0 x + \frac{c_1 x^2}{2} + \dots + \frac{c_k x^{k+1}}{k+1}\right)$$

$$= c_0 + c_1 x + \dots + c_k x^k = f(x) \Rightarrow DE = I$$

E معکوس ثابت D است یا D معکوس بیثباتی E

$$E(D(f(x))) = E\left(c_0 + 2c_1 x + \dots + kc_k x^{k-1}\right) = c_0 x + c_1 x^2 + \dots + c_k x^k \neq f(x)$$

$$\Rightarrow ED \neq I \Rightarrow E \text{ معکوس بیثباتی D نمی باشد}$$

انتگرال گیری و مشتق گیری عکسها

15.8.85

پیر ۲۱

تابع $T: V \rightarrow V$ متکون ندر است درگاه تابع $T: W \rightarrow V$ است این متکون ندر

این است $TU = I$ در این صورت $U = T^{-1}$ است

* تابع T متکون ندر است اگر فقط اگر T یک به یک و پویش باشد

در مورد فضای V با ابعاد متناهی در هم مرتبه و مشخصه D برای D در V متناهی و یکسان باشند (تفاهیم یک به یک بودن، پویش بودن و متکون ندر بودن هم معنی می باشد)

بی جواهم T متکون ندر $D = 0$ این را هم

$$T: V \rightarrow V \quad T(P(x)) = (E + cD)(P(x))$$

$$T = E + cD$$

و خواهیم متکون ندر است برای E با $c \neq 0$ این $E(U(P(x))) = P(x)$

$$E(U(P(x))) = P(x)$$

$$E(U(c_0 + c_1x + \dots + c_kx^k)) = E(U(c_0) + c_1U(x) + \dots + c_kU(x^k)) = c_0 + c_1x + \dots + c_kx^k$$

$\Rightarrow E(U(0)) \neq c_0$ چون $U(0) = 0$ و $E(0) = 0$

$c_1E(U(x)) \neq c_1x$ \rightarrow این متکون ندر نیست

$$U: V \rightarrow V$$

$$T_1: V \rightarrow V$$

$$T_2: V \rightarrow V$$

V فضای برداری فوق بیان F

$c \in F$

- 1) $IU = UI = U$
- 2) $U(T_1 + T_2) = UT_1 + UT_2$
- 3) $(T_1 + T_2)U = T_1U + T_2U$
- 4) $c(U T_1) = c(U T_1) = U(c T_1)$

آ جایی باشد

* آیا خواص 1-4 را می توانیم هم ثابت کنیم؟ یعنی آیا حفظ بودن اثری دارد؟

$$T: V \rightarrow V$$

$$T^2: TT$$

$$T^n: \underbrace{TT \dots T}_{n \text{ بار}} \quad T^0 = I \text{ و } T \neq 0$$

* تعریف: $T: V \rightarrow V$ نگارشی را نامنفرد گویند برهه $N_T = \{0\}$ -bn

T نامنفرد است هرگاه $\alpha \neq 0$ و $T(\alpha) = 0$ باشد

* T نامنفرد است هرگاه α بردشها α یک به یک باشد.

نقص: T یک به یک باشد $\forall \alpha, \beta \in V: T(\alpha) = T(\beta) \Rightarrow \alpha = \beta$ اینست

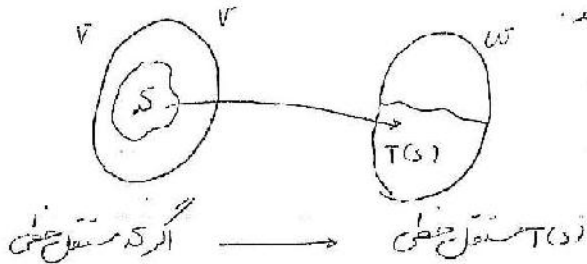
$$T(\alpha - \beta) = 0 \Rightarrow \alpha = \beta$$

$$\downarrow$$

$$\alpha - \beta \in N_T \text{ و } \alpha - \beta = 0$$

برعکس $T(\alpha - \beta) = 0 \rightarrow \alpha - \beta \in N_T \text{ و } N_T = \{0\} \Rightarrow \alpha - \beta = 0 \Rightarrow \alpha = \beta$

* قضیه: تبدیل خطی $T: V \rightarrow W$ نامنفرد است اگر و تنها اگر هر زیر مجموعه مستقل خطی S را یک زیر مجموعه مستقل خطی $T(S)$ نگردد.



نقص: $S \subseteq V$ (مستقل خطی) و $\alpha_1, \dots, \alpha_k \in S$ زیر مجموعه S را خواص از S چون S مستقل خطی

خطی است پس $\alpha_1, \dots, \alpha_k \in S$ مستقل خطی است پس:

$$c_1 \alpha_1 + \dots + c_k \alpha_k = 0 \rightarrow c_i = 0$$

پس $T(\alpha_1), \dots, T(\alpha_k) \in T(S)$

پس $T(S)$ نیز مستقل خطی است.

$$\text{if } c_1 T(\alpha_1) + \dots + c_k T(\alpha_k) = 0 \xrightarrow{\text{مستقل خطی}} T(c_1 \alpha_1 + \dots + c_k \alpha_k) = 0$$

$$\Rightarrow c_1 \alpha_1 + \dots + c_k \alpha_k \in N_T \xrightarrow{N_T = \{0\}} c_1 \alpha_1 + \dots + c_k \alpha_k = 0$$

$$\underbrace{\{\alpha_1, \dots, \alpha_k\}}_{\text{مستقل}} \quad c_1 = \dots = c_k = 0$$

فرض: T همواره همبند مستقل و T را به یک زیر مجموعه مستقل خطی محدود کنید. باید ثابت کنیم:

$\forall \alpha \in V, T(\alpha) \neq 0$.

$\alpha \neq 0$.

چون T همبند است.

مقادیر هم

$T(S) = \{ T(\alpha) \} \rightarrow S = \{ \alpha \}$
 مستقل خطی و $\alpha \neq 0$

طبق فرض $T(S)$ مستقل خطی است و $T(\alpha) \neq 0$.

پس تعداد برای $\alpha = 0$ داریم $T(\alpha) = 0$ یعنی $N_T = \{ 0 \}$ است.

قضیه: اگر $T: V \rightarrow W$ یک تبدیل خطی و $\dim W = \dim V$ ($\dim W < \infty$ و $\dim V < \infty$) در این صورت گزاره های زیر هم ارزش دارند.

1) T معکوس پذیر است

2) T نامنفرد است (T یک به یک است)

3) T پویا است (یعنی $R_T = W$)

4) اگر $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ پایه ای برای V باشد آنگاه $T(\alpha_1), \dots, T(\alpha_n)$ پایه ای برای W می باشد.

5) پایه ای مانند $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ برای V وجود دارد که $T(\alpha_1), \dots, T(\alpha_n)$ پایه ای برای W باشد.

برای اثبات می توان از 1) به ترتیب به 5) رسید و از 5) دوباره به 1) رسید.

1.5 نمره - آزمون فصل هفتم Digital
2-3 نمره - آزمون فصل هفتم ریاضی

سایر نمره - پایان تم 15، خصوصیات 1.5 نمره، 1.5 نمره
یک مثال اجتنابی 2 نمره (درای پایان تم)

مفاهیم خطی: تقریب مفاهیم دیگر ماتریس

کتابهای $n \times n$ مستطین (مستطیل) وجود دارد که ماتریس A است آنگاه A مستطیل $n \times n$ است و ماتریس A از A کوچکتر است و ماتریس A از A کوچکتر است و ماتریس A از A کوچکتر است
MATLAB

مفاهیم ماتریس تبدیلی خطی

اگر $B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ پایه‌ای برای V است و β_1, \dots, β_m برداری در W باشد
تبدیل $T: V \rightarrow W$ وجود دارد که $T(\alpha_j) = \beta_j$ است

$$\forall \alpha \in V: T(\alpha) = \sum_{i=1}^n x_i \beta_i \quad \begin{bmatrix} \alpha \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad T(\alpha_j) = \beta_j$$

* اگر V و W در فضای برداری F باشند $B = \{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ و $B' = \{\beta_1, \dots, \beta_m\}$ به ترتیب پایه‌های
برای V و W باشند و $T: V \rightarrow W$ تبدیلی خطی باشد $m \times n$ ماتریس A در فضای F
مطابق:

$$\forall \alpha \in V: \begin{bmatrix} T(\alpha) \\ B' \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} \alpha \\ B \end{bmatrix}$$

$$\text{if } \alpha \in V \rightarrow \alpha = \sum_{i=1}^n x_i \alpha_i \quad T(\alpha) = T\left(\sum_{i=1}^n x_i \alpha_i\right) = \sum_{i=1}^n x_i T(\alpha_i)$$

$$\begin{aligned} T(\alpha_i) \in W &\rightarrow T(\alpha_i) = \sum_{j=1}^m y_j \beta_j \Rightarrow T(\alpha) = \sum_{i=1}^n x_i \sum_{j=1}^m y_j \beta_j = \sum_{j=1}^m \left(\sum_{i=1}^n x_i y_j\right) \beta_j \\ &= \sum_{j=1}^m y_j \sum_{i=1}^n x_i \alpha_i \quad T: V \rightarrow W \\ &\dim(V) = n; \dim(W) = m \end{aligned}$$

$$\text{if } \begin{bmatrix} \alpha \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_r \end{bmatrix} = X \rightarrow \begin{bmatrix} T(\alpha) \\ B' \end{bmatrix} = ?$$

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1n} \\ A_{21} & A_{22} & \dots & A_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m1} & A_{m2} & \dots & A_{mn} \end{bmatrix}_{m \times n} = [A_1 \ A_2 \ \dots \ A_n] \quad \begin{matrix} \text{ستون } j\text{-th} \\ \text{بارتین } A \end{matrix} = \begin{bmatrix} A_{1j} \\ A_{2j} \\ \vdots \\ A_{mj} \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow AX = x_1 A_1 + x_2 A_2 + \dots + x_m A_m$$

$$AX = \begin{bmatrix} \sum_{j=1}^n A_{1j} x_j \\ \sum_{j=1}^n A_{2j} x_j \\ \vdots \\ \sum_{j=1}^n A_{mj} x_j \end{bmatrix} = A [\alpha]_B \quad \Rightarrow T(\alpha) = \sum_{j=1}^m \left(\sum_{i=1}^n A_{ji} x_i \right) \alpha'_j \Rightarrow [T(\alpha)]_{B'} = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^n A_{1i} x_i \\ \sum_{i=1}^n A_{2i} x_i \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^n A_{mi} x_i \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow [T(\alpha)]_{B'} = A [\alpha]_B$$

تبدیل مختص T توسط بارتین A مختص می‌گردد.

* بارتین A و بارتین A' این تبدیل مختص T در بارتین B و B' گوئیم در زیر بیان می‌کنیم:

$$[T]_{B', B} = A$$

اگر $T: V \rightarrow V$ یک عمل مختص در $\dim V = n$ و $B = B'$ در نظر بگیریم

* درجه بارتین A یک بارتین A در درجه n بارتین A یک است.

$$i\text{-th} \text{ ستون } A_j = \begin{bmatrix} A_{1i} \\ A_{2i} \\ \vdots \\ A_{mi} \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} B' = \{ \alpha'_1, \dots, \alpha'_m \} \\ j = 1, \dots, m \end{matrix}$$

$$T(\alpha'_j) = \sum_{i=1}^m A_{ji} \alpha'_i = A_{j1} \alpha'_1 + A_{j2} \alpha'_2 + \dots + A_{jm} \alpha'_m$$

$$\Rightarrow T(\alpha'_i) = \sum_{j=1}^m A_{ji} \alpha'_j = A_{i1} \alpha'_1 + A_{i2} \alpha'_2 + \dots + A_{im} \alpha'_m$$

$$\Rightarrow [T(\alpha'_i)]_{B'} = \begin{bmatrix} A_{1i} \\ A_{2i} \\ \vdots \\ A_{mi} \end{bmatrix} = \text{ستون } i\text{-th} \text{ بارتین } A$$

مثال: $T: F^2 \rightarrow F^2$

$$T(x_1, x_2) = (x_1, x_1)$$

$$T(c\alpha + \beta) = cT(\alpha) + T(\beta)$$

$$\alpha = (x_1, x_2), \beta = (y_1, y_2)$$

$$\Rightarrow c\alpha + \beta = (cx_1 + y_1, cx_2 + y_2)$$

$$T(c\alpha + \beta) = (x_1, cx_1 + y_1)$$

$$T(\beta) = (y_1, y_1) = cT(\alpha) + T(\beta) = c(x_1, x_1) + (y_1, y_1) = (cx_1 + y_1, cx_1 + y_1) = T(c\alpha + \beta)$$

تبدیل خطی است.

* نقطه $(0, x_1)$ چون مختار خطی است (مستقیم می‌ماند) معلوم است که تبدیل خطی است.

مطلوب است ماتریس T در پایه استاندارد:

$$B = \{e_1, e_2\}; e_1(1,0) \quad e_2(0,1) \quad \begin{matrix} A_{11} \\ A_{21} \end{matrix}$$

$$T(e_1) = T(1,0) = (1,1) = \alpha_1' e_1 + \alpha_2' e_2$$

$$T(e_2) = T(0,1) = (0,0) = \alpha_1' e_1 + \alpha_2' e_2 \quad \Rightarrow [T]_B = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

* مثال: فضای بردار چند جمله‌ای درجه 3: $V = \{p: F \rightarrow F \mid p(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2 + c_3x^3\}$

$D: V \rightarrow V$ عملگر مشتق گیری، $B = \{p_1, p_2, p_3, p_4\}$ (بر پایه خطی پایه استاندارد چند جمله‌ای)

$$p_1(x) = x^{0-1} \quad p_2(x) = 1 \quad p_3(x) = x \quad p_4(x) = x^2$$

* مطلوب است $[D]_B = ?$

$$D(\alpha_1) = D(p_1) = 0 = \alpha_1' p_1 + \alpha_2' p_2 + \alpha_3' p_3 + \alpha_4' p_4$$

$$D(\alpha_2) = D(p_2) = 1 = \alpha_1' p_1 + \alpha_2' p_2 + \alpha_3' p_3 + \alpha_4' p_4$$

$$D(\alpha_3) = D(p_3) = 2x = \alpha_1' p_1 + \alpha_2' p_2 + \alpha_3' p_3 + \alpha_4' p_4$$

$$D(\alpha_4) = D(p_4) = 3x^2 = \alpha_1' p_1 + \alpha_2' p_2 + \alpha_3' p_3 + \alpha_4' p_4$$

$$\Rightarrow [D]_B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$g_j(x) = (x+t)^{j-1} \quad B' = \{g_1(x), g_2(x), g_3(x), g_4(x)\}^*$$

$$\Rightarrow g_1(x) = 1 \quad g_2(x) = x+t \quad \dots$$

مطلوب است داریم $[D]_{B'}$ - $[D]_B$

$$D(g_1(x)) = 0g_1 + 0g_2 + 0g_3 + 0g_4$$

$$D(g_2(x)) = 1 = 1g_1 + 0g_2 + 0g_3 + 0g_4$$

$$D(g_3(x)) = 2(x+t) = 0g_1 + 2g_2 + 0g_3 + 0g_4$$

$$D(g_4(x)) = 3(x+t)^2 = 0g_1 + 0g_2 + 3g_3 + 0g_4 \Rightarrow [D]_{B'} = [D]_B$$

$$[D]_{B, B'} = ? \quad \text{مطلوب است}$$

$$\Rightarrow D(f_1) = 0 = 0g_1 + 0g_2 + 0g_3 + 0g_4$$

$$D(f_2) = 1 = 1g_1 + 0g_2 + 0g_3 + 0g_4$$

$$D(f_3) = 2 - 2tg_1 + 2g_2 + 0g_3 + 0g_4$$

$$D(f_4) = \dots$$

$[D]_{B, B'}$ از D پس باید B' را B حساب کرده در نسبت B نسبت B' کنیم.

$$\text{if } T: V \rightarrow V; [T]_B = A$$

$$U: V \rightarrow V; [U]_B = B$$

$$= cT + U \Rightarrow [cT + U]_B = cA + B$$

$c \in F$

نسبت B

$$\text{اگر } [T(\alpha)]_B = A[\alpha]_B; A_i = [T(\alpha_i)]_B$$

$$[U(\alpha)]_B = B[\alpha]_B; B_i = [U(\alpha_i)]_B$$

$$\Rightarrow cA_i + B_i$$

$$= c[T(\alpha_i)]_B + [U(\alpha_i)]_B$$

$$= [cT(\alpha_i) + U(\alpha_i)]_B = [(cT + U)(\alpha_i)]_B$$

$$\text{if } [T]_B = A \quad [U]_B = B \quad [1]_{\text{matrix}} = I \Rightarrow [cT + U]_B = cA + B$$

اگر $T: V \rightarrow W$ و $U: W \rightarrow Z$ باشند، آنگاه $UT: V \rightarrow Z$ تبدیل خطی است.

* خاصیت خطی به همگونی عبارت میرسد

* فرض B, B', B'' و B'' پایه‌های مرتب‌شده برای Z, W و V باشد. داریم $[T]_{B', B} = A$

$$[UT]_{B'', B} = BA \quad \text{و} \quad [U]_{B'', B'} = B$$

$\forall \alpha \in V : [T(\alpha)]_{B'} = A[\alpha]_B$ و $[U(T(\alpha))]_{B''} = B[A[\alpha]_B]$ نشان

$$[UT(\alpha)]_{B''} = [U(T(\alpha))]_{B''} = B[A[\alpha]_B] \quad (*)$$

(*) : $B[A[\alpha]_B] = BA[\alpha]_B \Rightarrow \underline{C = BA}$ پس داریم $C = BA$ است.