Obsah

1 Úvod **3**
1.1 Predhovor . . . 3
1.2 Sylaby a literatúra . . . 3
1.3 Základné označenia . . . 3

2 Množiny a zobrazenia **4**
2.1 Dôkazy . . . 4
2.1.1 Základné typy dôkazov . . . 4
2.1.2 Matematická indukcia . . . 4
2.1.3 Drobné rady ako dokazovať . . . 4
2.1.4 Výroky, logické spojky, tautológie . . . 4
2.1.5 Negácia výrokov s kvantifikátormi . . . 4
2.2 Množiny a zobrazenia . . . 4
2.2.1 Množiny . . . 4
2.2.2 Zobrazenia . . . 5
2.2.3 Vzor a obraz množiny* . . . 6
2.3 Permutácie . . . 6
2.3.1 Rozklad na súčin disjunktných cyklov* . . . 6

3 Grupy a polia **8**
3.1 Binárne operácie . . . 8
3.1.1 Zovšeobecnený asociatívny zákon* . . . 8
3.2 Grupy . . . 9
3.3 Polia . . . 9

4 Vektorové priestory **11**
4.1 Vektorový priestor . . . 11
4.2 Podpriestory . . . 11
4.3 Lineárna kombinácia, lineárna nezávislosť . . . 12
4.3.1 Lineárna kombinácia a lineárny obal . . . 12
4.3.2 Lineárna nezávislosť . . . 13
4.4 Báza a dimenzia . . . 13
4.5 Lineárne a direktné súčty podpriestorov . . . 14

5 Lineárne zobrazenia a matice **15**
5.1 Matice . . . 15
5.2 Riadková ekvivalencia a hodnosť matice . . . 16
5.3 Lineárne zobrazenia . . . 17

5.4 Súčin matíc . . . 17
5.5 Inverzná matica . . . 18
5.6 Elementárne riadkové operácie a súčin matíc* . . . 19
5.7 Sústavy lineárnych rovníc . . . 19
5.7.1 Homogénne sústavy lineárnych rovníc . . . 20
5.7.2 Gaussova eliminačná metóda . . . 20
5.7.3 Frobeniova veta . . . 20
5.8 Jadro a obraz lineárneho zobrazenia . . . 20
5.9 Hodnosť transponovanej matice . . . 21
5.10 Násobenie blokových matíc* . . . 21

6 Determinanty **22**
6.1 Motivácia . . . 22
6.2 Definícia determinantu . . . 22
6.3 Výpočet determinantov . . . 22
6.3.1 Laplaceov rozvoj . . . 22
6.3.2 Výpočet pomocou riadkových a stĺpcových operácií . . . 22
6.4 Determinant súčinu matíc . . . 23
6.5 Využitie determinantov . . . 23
6.5.1 Výpočet inverznej matice . . . 23
6.5.2 Cramerovo pravidlo . . . 23

7 Euklidovské vektorové priestory **24**
7.1 Skalárny súčin . . . 24
7.2 Gram-Schmidtov ortogonalizačný proces . . . 25

A Delenie so zvyškom **27**

B Komplexné čísla **28**
B.1 Definícia komplexných čísel, algebraický tvar komplexného čísla . . . 28
B.2 Geometrická interpretácia komplexných čísel, goniometrický tvar, Moivrova veta 28
B.3 Riešenie rovníc v komplexných číslach . . . 29
B.3.1 Kvadratické rovnice s reálnymi koeficientmi . . . 29
B.3.2 Binomické rovnice . . . 29
B.4 Zopár ďalších vecí súvisiacich s komplexnými číslami . . . 29

Kapitola 1

Úvod

1.1 Predhovor

1.2 Sylaby a literatúra

1.3 Základné označenia

Kapitola 2

Množiny a zobrazenia

2.1 Dôkazy

2.1.1 Základné typy dôkazov

Tvrdenie 2.1.1. *Nech n je celé číslo. Potom zvyšok čísla n^2 po delení 4 je 0 alebo 1. Pritom ak n je párne, tak n^2 je deliteľné 4 a ak n je nepárne tak n^2 má zvyšok 1.*

Tvrdenie 2.1.2. *Ak pre celé čísla a, b, c platí rovnosť $a^2 + b^2 = c^2$, tak aspoň jedno z čísel a, b je párne.*

Tvrdenie 2.1.3. *Nech n je prirodzené číslo. Ak n^2 je deliteľné štyrmi, tak n je párne.*

2.1.2 Matematická indukcia

2.1.3 Drobné rady ako dokazovať

2.1.4 Výroky, logické spojky, tautológie

Definícia 2.1.4. *Negáciou* výroku P rozumieme výrok „neplatí P“. Označujeme ju $\neg P$.

Pre dva výroky P a Q nazývame ich *konjunkciou* výrok „P a Q“, označujeme $P \wedge Q$.

Disjunkcia je výrok „P alebo Q“, označujeme $P \vee Q$.

Pod *implikáciou* rozumieme výrok „ak platí P, tak platí Q“, označujeme $P \Rightarrow Q$.

Ekvivalencia výrokov P a Q je výrok „P platí práve vtedy, keď platí Q“, označujeme $P \Leftrightarrow Q$.

2.1.5 Negácia výrokov s kvantifikátormi

2.2 Množiny a zobrazenia

2.2.1 Množiny

Definícia 2.2.1. Vzťah byť prvok množiny zapisujeme ako $x \in A$, čítame „x patrí A.“

Hovoríme, že množiny A a B sa *rovnajú* (označujeme $A = B$), ak platí

$$(x \in A) \qquad \Leftrightarrow \qquad (x \in B)$$

pre ľubovoľný prvok x.

Množiny, ktorá nemá nijaké prvky nazývame *prázdna množina* a označujeme $\emptyset$.

Definícia 2.2.2. Hovoríme, že A je *podmnožinou* B, ak každý prvok množiny A patrí aj do B, označujeme $A \subseteq B$. Inak povedané, $A \subseteq B$ ak pre každé x platí

$$(x \in A) \qquad \Rightarrow \qquad (x \in B).$$

Vzťah množín A a B, pre ktoré platí $A \subseteq B$ sa tiež zvykne nazývať *inklúzia.*

Definícia 2.2.3. *Zjednotenie* dvoch množín A a B je množina

$$A \cup B = \{x; x \in A \vee x \in B\}.$$

Prienik dvoch množín A a B je množina

$$A \cap B = \{x \in A; x \in B\}.$$

Rozdiel dvoch množín A a B je množina

$$A \setminus B = \{x \in A; x \notin B\}$$

Definícia 2.2.4. Ak A, B sú množiny, tak ich *karteziánsky súčin* je množina všetkých usporiadaných dvojíc (a, b) takých, že $a \in A$ a $b \in B$. Označujeme ho

$$A \times B = \{(a, b); a \in A, b \in B\}.$$

2.2.2 Zobrazenia

Definícia 2.2.5. *Zobrazenie* $f\colon X \to Y$ z množiny X do množiny Y je podmnožina f množiny $X \times Y$ taká, že ku každému $x \in X$ existuje práve jedno $y \in Y$ s vlastnosťou $(x, y) \in f$.

Množinu X budeme tiež nazývať *definičný obor* zobrazenia f a množina Y je *obor hodnôt* zobrazenia f.

Namiesto zápisu $(x, y) \in f$ budeme používať zápis $y = f(x)$.

Definícia 2.2.6. Hovoríme, že dve zobrazenia $f\colon X \to Y$ a $g\colon Z \to W$ sa *rovnajú,* ak $X = Z$, $Y = W$ a $f(x) = g(x)$ pre každé $x \in X$. (Inými slovami, ak sa rovnajú ich definičné obory, obory hodnôt a obe zobrazenia nadobúdajú v každom bode rovnakú hodnotu.) Rovnosť zobrazení označujeme $f = g$.

Definícia 2.2.7 (Skladanie zobrazení)**.** Ak $f\colon X \to Y$, $g\colon Y \to Z$ sú zobrazenia, tak *zložením zobrazení f a g* nazývame zobrazenie $g \circ f\colon X \to Z$ také, že pre každé $x \in X$ platí

$$g \circ f(x) = g(f(x)).$$

Tvrdenie 2.2.8 (Asociatívnosť skladania zobrazení)**.** *Nech $f\colon X \to Y$, $g\colon Y \to Z$, $h\colon Z \to W$ sú zobrazenia, potom*

$$(h \circ g) \circ f = h \circ (g \circ f).$$

Definícia 2.2.9. Nech $f\colon X \to Y$ je zobrazenie. Hovoríme, že f je *injektívne* (*prosté*) *zobrazenie* (alebo tiež injekcia), ak pre všetky $x, y \in X$ také, že $x \neq y$ platí $f(x) \neq f(y)$.

Hovoríme, že f je *surjekcia* (*surjektívne zobrazenie, zobrazenie na*), ak pre každé $y \in Y$ existuje také, $x \in X$, že $f(x) = y$.

Hovoríme, že f je *bijekcia* (*bijektívne zobrazenie*), ak f je súčasne injekcia aj surjekcia.

Tvrdenie 2.2.10. *Zloženie dvoch injekcií je injekcia, zloženie dvoch surjekcií je surjekcia, zloženie dvoch bijekcií je bijekcia.*

Definícia 2.2.11. Zobrazenie $id_X\colon X \to X$ také, že $id_X(x) = x$ pre každé $x \in X$ sa nazýva *identické zobrazenie* (*identita*).

Definícia 2.2.12. Nech $f\colon X \to Y$ a $g\colon Y \to X$ sú zobrazenia. Ak platí

$$g \circ f = id_X$$
$$f \circ g = id_Y$$

tak hovoríme, že zobrazenie g je *inverzné zobrazenie k* f. Inverzné zobrazenie k zobrazeniu f označujeme f^{-1}.

Tvrdenie 2.2.13. *Inverzné zobrazenie k f existuje práve vtedy, keď f je bijekcia.*

Tvrdenie 2.2.14. *Nech $f\colon X \to Y$ a $g\colon Y \to Z$ sú bijekcie. Potom*

$$(f^{-1})^{-1} = f$$
$$(g \circ f)^{-1} = f^{-1} \circ g^{-1}$$

Dôsledok 2.2.15. *Ak f je bijekcia, tak aj f^{-1} je bijekcia.*

2.2.3 Vzor a obraz množiny*

Definícia 2.2.16. Nech $f\colon X \to Y$ je zobrazenie, $A \subseteq X$, $B \subseteq Y$. Množinu

$$f[A] = \{f(a); a \in A\}$$

nazývame *obrazom* množiny A v zobrazení f. Množinu

$$f^{-1}(B) = \{x \in X; f(x) \in B\}$$

nazývame *vzorom* množiny B v zobrazení f.

2.3 Permutácie

Definícia 2.3.1. Ak M je konečná množina, tak bijekciu $\varphi\colon M \to M$ budeme nazývať *permutáciou* množiny M.

2.3.1 Rozklad na súčin disjunktných cyklov*

Definícia 2.3.2. Permutáciu φ konečnej množiny M nazveme *cyklus*, ak existujú prvky $a_1, a_2, \dots, a_k$ také, že

$$\begin{cases} \varphi(a_i) = a_{i+1} \text{ pre } i = 1, 2, \dots, k-1, \\ \varphi(a_k) = a_1, \\ \varphi(a) = a \text{ pre ostatné prvky } a \neq a_i. \end{cases}$$

Pre cyklus tohoto tvaru budeme používať zápis $(a_1 a_2 \dots a_k)$.

V definícii cyklu pripúšťame aj nulový počet prvkov. *Prázdny cyklus,* ktorý označujeme $()$, sa rovná identickej permutácii.

Definícia 2.3.3. Dve permutácie φ a τ tej istej množiny M nazveme *disjunktné,* ak pre každý prvok $a \in M$ platí $\varphi(a) = a$ alebo $\tau(a) = a$. (Teda každý prvok zostáva nezmenený pri aspoň jednej z týchto dvoch permutácií.)

Lema 2.3.4. *Ak φ a τ sú disjunktné permutácie, tak*

$$\varphi \circ \tau = \tau \circ \varphi.$$

Tvrdenie 2.3.5. *Každú permutáciu možno zapísať ako zloženie disjunktných cyklov. Tento zápis je jednoznačný až na poradie cyklov (a vynechanie prázdneho cyklu). Nazývame ho* rozklad permutácie na súčin disjunktných cyklov.

Definícia 2.3.6. Ak φ je permutácia konečnej množiny M, tak *rád permutácie φ* je najmenšie prirozdené číslo $n \geq 1$ také, že

$$\varphi^n = id_M.$$

Lema 2.3.7. *Rád cyklu je rovný jeho dĺžke, t.j. ak $\varphi = (a_1 \dots a_n)$, tak rád φ je rovný n.*

Veta 2.3.8. *Rád permutácie je najmenší spoločný násobok dĺžok disjunktných cyklov, ktoré vystupujú v jej rozklade.*

Kapitola 3

Grupy a polia

3.1 Binárne operácie

Definícia 3.1.1. *Binárna operácia* $*$ na množine A je zobrazenie z množiny $A \times A$ do A.

Namiesto $*(a, b)$ budeme používať označenie $a * b$, tento zápis budeme niekedy skracovať ako ab.

Definícia 3.1.2. Nech $*$ je binárna operácia na množine M. Hovoríme, že $e \in M$ je *neutrálny prvok* operácie $*$, ak pre všetky $m \in M$ platí

$$e * m = m * e = m.$$

Tvrdenie 3.1.3. *Ak má binárna operácia $*$ na množine M neutrálny prvok, tak tento neutrálny prvok je jediný.*

Definícia 3.1.4. Binárna operácia $*$ na množine M je *komutatívna,* ak pre všetky $x, y \in M$ platí

$$x * y = y * x.$$

Definícia 3.1.5. Binárna operácia $*$ na množine M je *asociatívna,* ak pre všetky $x, y, z \in M$ platí

$$(x * y) * z = x * (y * z).$$

Definícia 3.1.6. Nech $*$ je binárna operácia na množine M. Nech $a \in M$ a nech e je neutrálny prvok operácie $*$. Prvok $b \in M$ je *inverzný* k prvku a, ak platí

$$a * b = b * a = e.$$

Tvrdenie 3.1.7. *Nech $*$ je asociatívna operácia na množine M a $*$ má neutrálny prvok e. Ak existuje inverzný prvok k a, tak je jednoznačne určený.*

3.1.1 Zovšeobecnený asociatívny zákon*

Tvrdenie 3.1.8 (Zovšeobecnený asociatívny zákon)**.** *Nech $\cdot$ je asociatívna binárna operácia na množine A. Potom súčin $a_1 * a_2 * \cdots * a_n$ nezávisí od spôsobu uzátvorkovania.*

3.2 Grupy

Definícia 3.2.1. Dvojica $(G,*)$, kde G je množina a $*$ je binárna operácia na G, sa nazýva *grupa,* ak

(i) operácia $*$ je asociatívna,

(ii) operácia $*$ má neutrálny prvok, (neutrálny prvok budeme spravidla označovať e)

(iii) ku každému prvku $g \in G$ existuje inverzný prvok vzhľadom na operáciu $*$. (Tento inverzný prvok budeme označovať g^{-1}.)

Definícia 3.2.2. Grupa $(G,*)$ sa nazýva *komutatívna,* ak operácia $*$ na G je komutatívna. (Tiež sa používa termín *abelovská grupa.*)

Veta 3.2.3 (Zákony o krátení). *Ak $(G,*)$ je grupa, tak pre ľubovoľné $a,b,c \in G$ platí*

$$\begin{aligned} a*b=a*c \qquad &\Rightarrow \qquad b=c \\ b*a=c*a \qquad &\Rightarrow \qquad b=c \end{aligned}$$

Veta 3.2.4. *Nech $(G,*)$ je grupa. Potom pre ľubovoľné $a,b \in G$ platí*

$$\begin{aligned} (a^{-1})^{-1} &= a \\ (a*b)^{-1} &= b^{-1}*a^{-1} \end{aligned}$$

3.3 Polia

Definícia 3.3.1. Nech F je množina, $+$ a $\cdot$ sú binárne operácie na F. Hovoríme, že trojica $(F,+,\cdot)$ je *pole,* ak

(i) $(F,+)$ je komutatívna grupa, jej neutrálny prvok budeme označovať 0;

(ii) $(F \setminus \{0\},\cdot)$ je komutatívna grupa, jej neutrálny prvok budeme označovať 1;

(iii) pre ľubovoľné $a,b,c \in F$ platí

$$\begin{aligned} a(b+c) &= ab+ac, \\ (a+b)c &= ac+bc. \end{aligned}$$

(Túto vlastnosť nazývame *distributívnosť.*)

Pre inverzný prvok v grupe $(F,+)$ budeme používať označenie $-a$, t.j. pre túto grupu používame aditívny zápis. Prvok $-a$ nazývame *opačný prvok* k prvku a.

Pre grupu $(F \setminus \{0\},\cdot)$ budeme používať multiplikatívny zápis, teda inverzný prvok k prvku $a \neq 0$ poľa F vzhľadom na operáciu $\cdot$ budeme značiť a^{-1}. Ak použijeme termín *inverzný prvok* v súvislosti s poľom a nešpecifikujeme binárnu operáciu, myslí sa tým práve prvok a^{-1}.

Namiesto $b+(-c)$ budeme používať stručnejší zápis $b-c$.

Definícia 3.3.2. Pole je množina F, na ktorej sú definované 2 binárne operácie $+$ a $\cdot$ spĺňajúce:

(i) pre všetky $a,b,c \in F$ platí $a+(b+c)=(a+b)+c$,

(ii) pre všetky $a,b \in F$ platí $a+b=b+a$,

(iii) existuje prvok $0 \in F$ taký, že pre každé $a \in F$ sa $a + 0 = a$,

(iv) ku každému $a \in F$ existuje $b \in F$ tak, že $a + b = 0$,

(v) pre všetky $a, b, c \in F$ platí $a.(b.c) = (a.b).c$,

(vi) pre všetky $a, b \in F$ platí $a.b = b.a$,

(vii) existuje prvok $1 \in F$ taký, že $1 \neq 0$ a pre každé $a \in F$ sa $a.1 = a$,

(viii) ku každému $a \in F$, $a \neq 0$ existuje $b \in F$ tak, že $a.b = 1$,

(ix) pre všetky $a, b, c \in F$ sa $a.(b + c) = a.b + a.c$.

Tvrdenie 3.3.3. *Nech $(F, +, \cdot)$ je pole. Potom pre $a, b, c \in F$ platí*

(i) $a.0 = 0$, $0.a = 0$,

(ii) $a.b = b.a$,

(iii) $1.a = a.1 = a$,

(iv) $(-a).b = -a.b$,

(v) $(-a).(-b) = a.b$,

(vi) $a.b = 0 \Rightarrow a = 0 \vee b = 0$,

(vii) $a.b = a.c \wedge a \neq 0 \Rightarrow b = c$,

(viii) $a.a = a \Rightarrow a = 0 \vee a = 1$.

Definícia 3.3.4. Nech $n \in \mathbb{N}$, $n \geq 2$. Množinu $\mathbb{Z}_n$ definujeme ako $\mathbb{Z}_n := \{0, 1, \ldots, n-1\}$. (Teda množina $\mathbb{Z}_n$ obsahuje všetky možné zvyšky po delení číslom n.)

Na množine $\mathbb{Z}_n$ zavedieme operácie $\oplus$ a $\odot$ predpisom

$$a \oplus b = (a + b) \mod n,$$
$$a \odot b = (ab) \mod n,$$

kde operácia $\mod$ označuje zvyšok po delení číslom n (pozri dodatok A).

Definícia 3.3.5. Číslo $n \in \mathbb{N}$, $n > 1$, nazývame *zloženým číslom,* ak $n = m.k$ pre nejaké $m, k \in \mathbb{N}$ také, že $1 < m, k < n$.

Ak $n \in \mathbb{N}$, $n > 1$, nie je zložené, tak ho nazývame *prvočíslo.*

Číslo 1 nepovažujeme ani za prvočíslo ani za zložené číslo.

Veta 3.3.6. *Ak p je prvočíslo, tak $(\mathbb{Z}_p, \oplus, \odot)$ je pole.*

Definícia 3.3.7. Ak n je celé číslo a a, b sú prvky poľa F, tak definujeme $n \times a$ takto:
$0 \times a = 0$,
$(n + 1) \times a = n \times a + a$ (zatiaľ sme to indukciou definovali pre prirodzené čísla),
Ak $n > 0$ tak definujeme $(-n) \times a = -(n \times a)$ (tým sme rozšírili definíciu aj na záporné čísla).
Podobne definujeme pre $a \neq 0$:
$a^0 = 1$,
$a^{n+1} = a^n.a$,
$a^{-n} = (a^n)^{-1}$ $(n > 0)$.

Kapitola 4

Vektorové priestory

4.1 Vektorový priestor

Definícia 4.1.1. Nech F je pole a $V \neq \emptyset$ je množina. Nech $+$ je binárna operácia na V a každej dvojici $c \in F$, $\vec{\alpha} \in V$ je priradený prvok $c.\vec{\alpha} \in V$, pričom platí pre ľubovoľné $c, d \in F$ a $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in V$:

(i) $(V, +)$ je komutatívna grupa,

(ii) $c.(\vec{\alpha} + \vec{\beta}) = c.\vec{\alpha} + c.\vec{\beta}$,

(iii) $(c + d).\vec{\alpha} = c.\vec{\alpha} + d.\vec{\alpha}$,

(iv) $(c.d).\vec{\alpha} = c.(d.\vec{\alpha})$,

(v) $1.\vec{\alpha} = \vec{\alpha}$.

Potom hovoríme, že V je *vektorový priestor* nad poľom F.

Veta 4.1.2. *Nech V je vektorový priestor nad poľom F, $c \in F$ a $\vec{\alpha} \in V$.*

(a) $0.\vec{\alpha} = \vec{0}$*,*

(b) $c.\vec{0} = \vec{0}$*,*

(c) $c.\vec{\alpha} = \vec{0}$ *práve vtedy, keď* $c = 0$ *alebo* $\vec{\alpha} = \vec{0}$*,*

(d) $(-c).\vec{\alpha} = -c.\vec{\alpha}$*.*

4.2 Podpriestory

Definícia 4.2.1. Ak V je vektorový priestor nad poľom F, $S \neq \emptyset$ a $S \subseteq V$, tak S nazveme *podpriestorom* (alebo tiež *vektorovým podpriestorom*) priestoru V, ak

(i) pre ľubovoľné $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in S$ platí $\vec{\alpha} + \vec{\beta} \in S$,

(ii) pre ľubovoľné $\vec{\alpha} \in S$ a $c \in F$ platí $c.\vec{\alpha} \in S$.

Tvrdenie 4.2.2 (Kritérium vektorového podpriestoru)**.** *Nech V je vektorový priestor nad poľom F a $S \subseteq V$, $S \neq \emptyset$. Potom S je podpriestor V práve vtedy, keď pre ľubovoľné $c, d \in F$ a $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in V$ platí*

$$\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in S \qquad \Rightarrow \qquad c\vec{\alpha} + d\vec{\beta} \in S. \tag{4.1}$$ {ppr:EQKRIT}

Veta 4.2.3. *Ak S a T sú podpriestory vektorového priestoru V, tak aj $S \cap T$ je podpriestor V.*

Dôsledok 4.2.4. *Nech $n \in \mathbb{N}$. Ak $S_1, S_2, \dots, S_n$ sú podpriestory priestoru V, tak aj $\bigcap_{i=1}^{n} S_i$ je podpriestor priestoru V.*

Veta 4.2.5. *Nech $I \neq \emptyset$ je ľubovoľná neprázdna množina a S_i je podpriestor priestoru V pre každé $i \in I$. Potom aj $\bigcap_{i \in I} S_i$ je podpriestor priestoru V.*

4.3 Lineárna kombinácia, lineárna nezávislosť

4.3.1 Lineárna kombinácia a lineárny obal

Definícia 4.3.1. Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Hovoríme, že vektor $\vec{\alpha}$ je *lineárnou kombináciou* vektorov $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$, ak existujú skaláry $c_1, c_2, \dots, c_n \in F$ také, že

$$\vec{\alpha} = c_1\vec{\alpha}_1 + c_2\vec{\alpha}_2 + \dots + c_n\vec{\alpha}_n.$$

Skaláry $c_1, c_2, \dots, c_n$ nazývame *koeficienty lineárnej kombinácie.*

Tvrdenie 4.3.2. *Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Ak $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n \in V$, tak množina*

$$M = \{c_1\vec{\alpha}_1 + c_2\vec{\alpha}_2 + \dots + c_n\vec{\alpha}_n; n \in \mathbb{N}, c_i \in F, \vec{\alpha}_i \in V \text{ pre } i = 1, 2 \dots, n\}$$

je podpriestor vektorového priestoru V.

Tento podpriestor nazývame lineárny obal *vektorov $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$ alebo* podpriestor generovaný vektormi $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$. *Označujeme ho*

$$M =: [\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n].$$

Ak platí $[\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n] = V$, hovoríme, že vektory $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$ generujú *vektorový priestor V.*

Lema 4.3.3. *Ak $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n \in S$, kde S je podpriestor vektorového priestoru V nad poľom F, aj ich ľubovoľná lineárna kombinácia $c_1\vec{\alpha}_1 + c_2\vec{\alpha}_2 + \dots + c_n\vec{\alpha}_n$ patrí do podpriestoru S.*

Veta 4.3.4. *Ak $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n \in S$, kde S je podpriestor vektorového priestoru V nad poľom F, tak $[\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n] \subseteq S$.*

Veta 4.3.5. *Nech $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n \in V$, $\vec{\beta} \in V$, kde V je vektorový priestor nad poľom F. Potom $\vec{\beta}$ je lineárnou kombináciou vektorov $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n$ práve vtedy, keď*

$$[\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n] = [\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2, \dots, \vec{\alpha}_n, \vec{\beta}].$$

4.3.2 Lineárna nezávislosť

Definícia 4.3.6. Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Vektory $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ sú *lineárne závislé,* ak existujú $c_1, \dots, c_n \in F$, ktoré nie sú všetky nulové a platí

$$c_1\vec{\alpha}_1 + \dots + c_n\vec{\alpha}_n = \vec{0}.$$

(Stručne: $\vec{0}$ je nenulovou lineárnou kombináciou vektorov $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$.)

V opačnom prípade hovoríme, že vektory $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ *lineárne nezávislé.*

Veta 4.3.7. *Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Nech n je prirodzené číslo, $n \geq 2$ a $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n \in V$. Vektory $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ sú lineárne závislé práve vtedy, keď niektorý z nich je lineárnou kombináciou ostatných.*

Veta 4.3.8. *Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Nech $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n \in V$ sú vektory také, že $\vec{\alpha}_1 \neq \vec{0}$. Vektory $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ sú lineárne závislé práve vtedy, keď niektorý z nich je lineárnou kombináciou predchádzajúcich.*

Veta 4.3.9. *Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Vektory $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n \in V$ sú lineárne závislé práve vtedy, keď niektorý z nich je lineárnou kombináciou predchádzajúcich.*

Veta 4.3.10 (Steinitzova veta o výmene)**.** *Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Ak $V = [\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n]$ (vektorový priestor V je generovaný vektormi $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$) a $\vec{\beta}_1, \dots, \vec{\beta}_s \in V$ sú lineárne nezávislé vektory, tak*

(i) $s \leq n$,

(ii) z vektorov $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ sa dá vybrať $n - s$ vektorov, ktoré spolu s vektormi $\vec{\beta}_1, \dots, \vec{\beta}_s$ generujú V.

4.4 Báza a dimenzia

Definícia 4.4.1. Nech V je vektorový priestor. Hovoríme, že V je *konečnorozmerný* ak existuje taká konečná množina vektorov $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n\}$, že platí $[\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n] = V$.

Definícia 4.4.2. Nech V je vektorový priestor nad poľom F. Množinu vektorov $\{\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n\}$ nazývame *bázou* priestoru V, ak

(i) vektory $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ sú lineárne nezávislé,

(ii) $V = [\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n]$.

(Stručne: Báza je taká množina lineárne nezávislých vektorov, ktorá generuje celý priestor.)

Veta 4.4.3. *Ľubovoľné dve bázy konečnorozmerného vektorového priestoru V majú rovnaký počet prvkov.*

Veta 4.4.4. *Nech V je konečnorozmerný vektorový priestor. Ak $\vec{\beta}_1, \dots, \vec{\beta}_s \in V$ sú lineárne nezávislé, tak sa dajú doplniť na bázu priestoru V.*

Dôsledok 4.4.5. *Každý konečnorozmerný vektorový priestor $V \neq \{\vec{0}\}$ má bázu.*

Definícia 4.4.6. *Dimenziou* konečnorozmerného vektorového priestoru V nazývame počet prvkov ľubovoľnej jeho bázy. (Pre nulový priestor dodefinujeme $d(\{\vec{0}\}) = 0$.) Toto číslo označujeme $d(V)$.

Dôsledok 4.4.7. *Ak V je konečnorozmený vektorový priestor a $\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n$ sú lineárne nezávislé vo V, tak $n \leq d(V)$.*

Veta 4.4.8. *Nech V je konečnorozmerný vektorový priestor a $d(V) = n$. Nasledujúce podmienky sú ekvivalentné:*

(i) $\{\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n\}$ *je báza priestoru V,*

(ii) vektory $\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n$ sú lineárne nezávislé,

(iii) $V = [\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n]$.

Veta 4.4.9. *Nech V je vektorový priestor. Vektory $\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n$ tvoria bázu priestoru V práve vtedy, keď každý vektor $\vec{\beta}$ sa dá jednoznačne vyjadriť ako*

$$\vec{\beta} = c_1\vec{\alpha}_1 + \cdots + c_n\vec{\alpha}_n.$$

Veta 4.4.10. *Ľubovoľný podpriestor S konečnorozmerného priestoru V je konečnorozmerný. Navyše, $d(S) \leq d(V)$.*

Tvrdenie 4.4.11. *Ak S je podpriestor konečnorozmerného vektorového priestoru V a $d(S) = d(V)$, tak $S = V$.*

4.5 Lineárne a direktné súčty podpriestorov

Veta 4.5.1. *Nech S, T sú vektorové podpriestory vektorového priestoru V nad poľom F. Potom*

$$S + T = \{\vec{\alpha} + \vec{\beta}; \vec{\alpha} \in S, \vec{\beta} \in T\}$$

je podpriestorom vektorového priestoru V.

Definícia 4.5.2. Ak S, T sú podpriestory vektorového podpriestoru V, tak vektorový podpriestor $S + T$ sa nazýva *lineárny súčet* podpriestorov S a T.

Veta 4.5.3. *Nech S a T sú podpriestory vektorového priestoru V nad poľom F. Nech $S = [\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n]$, $T = [\vec{\beta}_1, \ldots, \vec{\beta}_m]$. Potom $S + T = [\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n, \vec{\beta}_1, \ldots, \vec{\beta}_m]$.*

Veta 4.5.4. *Nech S, T sú podpriestory konečnorozmerného priestoru V. Potom*[1]

$$d(S) + d(T) = d(S + T) + d(S \cap T).$$

Definícia 4.5.5. Nech S, T sú podpriestory vektorového priestoru V nad poľom F a nech $S \cap T = \{\vec{0}\}$. Potom podpriestor $S + T$ nazývame *direktný* (*priamy*) *súčet* podpriestorov S a T a označujeme ho $S \oplus T$.

Veta 4.5.6. *Nech S, T, P sú podpriestory konečnorozmerného vektorového priestoru V nad poľom F. Tieto podmienky sú potom ekvivalentné:*

(i) $P = S \oplus T$

(ii) $P = S + T$ *a* $d(P) = d(S) + d(T)$

(iii) Ak $\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n$ je báza podpriestoru S a $\vec{\beta}_1, \ldots, \vec{\beta}_m$ je báza podpriestoru T, tak $\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n, \vec{\beta}_1, \ldots, \vec{\beta}_m$ je báza podpriestoru P.

(iv) $P = S + T$ a každý vektor $\vec{\gamma} \in P$ sa dá jediným spôsobom vyjadriť v tvare $\vec{\alpha} + \vec{\beta}$, kde $\vec{\alpha} \in S$ a $\vec{\beta} \in T$. (T.j. ak $\vec{\gamma} = \vec{\alpha}_1 + \vec{\beta}_1 = \vec{\alpha}_2 + \vec{\beta}_2$, pričom $\vec{\alpha}_1, \vec{\alpha}_2 \in S$ a $\vec{\beta}_1, \vec{\beta}_2 \in T$, tak $\vec{\alpha}_1 = \vec{\alpha}_2$ a $\vec{\beta}_1 = \vec{\beta}_2$.)

[1] Tento vzorec pripomína vzorec pre počet prvkov zjednotenia dvoch množín $|S \cup T| = |S| + |T| - |S \cap T|$.

Kapitola 5

Lineárne zobrazenia a matice

5.1 Matice

Definícia 5.1.1. *Maticou* typu $m \times n$ nad poľom F nazývame ľubovoľnú tabuľku pozostávajúcu z prvkov poľa F, ktorá má m riadkov a n stĺpcov.

Definícia 5.1.2. Nech A, B sú matice typu $m \times n$ nad poľom F a $c \in F$.

(a) *Súčet matíc* $A = ||a_{ij}||$ a $B = ||b_{ij}||$ je matica $A + B = ||a_{ij} + b_{ij}||$.

(b) Matica $c.A = ||ca_{ij}||$ sa nazýva *c-násobok* matice A.

(Teda sčitovanie matíc a násobenie matice skalárom definujeme po súradniciach.)

Veta 5.1.3. *Matice typu $m \times n$ nad poľom F s takto definovaným sčitovaním a násobením skalármi tvoria vektorový priestor nad poľom F.*

Definícia 5.1.4. Maticu typu $n \times n$ (teda takú, ktorá má rovnaký počet riadkov a stĺpcov) nazývame *štvorcová matica.*

Maticu

$$I = I_n = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

typu $n \times n$, ktorá má na diagonále jednotky a mimo diagonály nuly, nazývame *jednotková matica.*

Štvorcová matica, ktorá má mimo diagonály iba nuly (t.j. $a_{ij} = 0$ pre $i \neq j$) sa nazýva *diagonálna matica.* (Príkladom diagonálnej matice je jednotková matica.)

Definícia 5.1.5. *Transponovaná matica* k matici A typu $m \times n$ je matica A^T typu $n \times m$ určená ako

$$A^T = ||a_{ji}||.$$

Štvorcová matica A sa nazýva *symetrická,* ak $A = A^T$ a *antisymetrická,* ak $A = -A^T$.

5.2 Riadková ekvivalencia a hodnosť matice

Definícia 5.2.1. *Podpriestorom prislúchajúcim matici A* typu $m \times n$ nad poľom F nazývame podpriestor priestoru F^n generovaný riadkami matice A. Označujeme ho V_A.

Definícia 5.2.2. *Elementárne riadkové operácie* na matici A nad poľom F sú:

1. výmena 2 riadkov matice,
2. vynásobenie niektorého riadku matice nenulovým prvkom c poľa F,
3. pripočítanie násobku niektorého riadku k inému riadku.

Hovoríme, že matice A a B sú *riadkovo ekvivalentné* ak maticu B možno z A dostať pomocou konečnej postupnosti elementárnych riadkových operácií. Ak matice A a B sú riadkovo ekvivalentné, zapisujeme to ako $A \sim B$.

Veta 5.2.3. *Elementárne riadkové operácie nemenia podpriestor prislúchajúci danej matici. (Teda riadkovo ekvivalentným maticiam zodpovedá rovnaký podpriestor.)*

Definícia 5.2.4. Matica A je *redukovaná trojuholníková matica,* ak:

(i) Vedúci (=prvý nenulový) prvok každého riadku matice je 1.

(ii) Každý stĺpec obsahujúci vedúci prvok niektorého riadku má prvky v ostatných riadkoch nulové.

(iii) Nulové riadky ležia pod nenulovými riadkami. (Presnejšie povedané: Akýkoľvek nulový riadok musí byť nižšie ako akýkoľvek nenulový riadok.)

(iv) Vedúci prvok ľubovoľného nenulového riadku je napravo od vedúcich prvkov všetkých nenulových riadkov nad ním a naľavo od vedúcich prvkov riadkov pod ním (t.j. vedúce riadky sú usporiadané zľava doprava).

Veta 5.2.5. *Každá matica nad poľom F je riadkovo ekvivalentná s nejakou redukovanou trojuholníkovou maticou.*

Veta 5.2.6. *Nenulové riadky redukovanej trojuholníkovej matice sú lineárne nezávislé.*

Definícia 5.2.7. *Hodnosť matice A* je dimenzia podpriestoru V_A prislúchajúceho tejto matici. Označujeme ju $h(A)$.

Lema 5.2.8. *Nech A je redukovaná trojuholníková matica typu $m \times n$ nad poľom F. Označme jej nenulové riadky $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_k$ a ako $i_1, \dots, i_k$ označme čísla stĺpcov, v ktorých sú vedúce jednotky. Potom $\vec{\alpha} = (c_1, \dots, c_n) \in V_A$ práve vtedy, keď $\vec{\alpha} = c_{i_1}\vec{\alpha}_1 + c_{i_2}\vec{\alpha}_2 + \ldots + c_{i_k}\vec{\alpha}_k$.*

Veta 5.2.9. *Ak A a B sú redukované trojuholníkové matice rovnakého typu $m \times n$ nad poľom F a $V_A = V_B$, tak $A = B$.*

Dôsledok 5.2.10. *Nech A a B sú matice typu $m \times n$ nad poľom F. Nasledovné podmienky sú ekvivalentné:*

(i) A a B sú riadkovo ekvivalentné,

(ii) $V_A = V_B$,

(iii) A a B sú riadkovo ekvivalentné s tou istou redukovanou trojuholníkovou maticou.

5.3 Lineárne zobrazenia

Definícia 5.3.1. Ak V a W sú vektorové priestory nad poľom F a $f\colon V \to W$ je zobrazenie z V do W, tak hovoríme, že f je *lineárne zobrazenie,* ak pre ľubovoľné $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in V$ a ľubovoľné $c \in F$ platí

(i) $f(\vec{\alpha} + \vec{\beta}) = f(\vec{\alpha}) + f(\vec{\beta})$,

(ii) $f(c\vec{\alpha}) = cf(\vec{\alpha})$.

Veta 5.3.2. *Nech V, W sú vektorové priestory nad poľom F a $f\colon V \to W$ je zobrazenie. Nasledujúce podmienky sú ekvivalentné:*

(a) *zobrazenie f je lineárne,*

(b) $f(c\vec{\alpha} + d\vec{\beta}) = cf(\vec{\alpha}) + df(\vec{\beta})$ *pre ľubovoľné $c, d \in F$ a ľubovoľné $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in V$,*

(c) $f(c_1\vec{\alpha}_1 + \cdots + c_n\vec{\alpha}_n) = c_1 f(\vec{\alpha}_1) + \ldots + c_n f(\vec{\alpha}_n)$ *pre ľubovoľné $c_1, \ldots, c_n \in F$, $\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n \in V$.*

Tvrdenie 5.3.3. *Ak f je lineárne zobrazenie, tak $f(\vec{0}) = \vec{0}$.*

Veta 5.3.4. *Nech V, W sú vektorové priestory. Nech $\vec{\alpha}_1, \ldots, \vec{\alpha}_n$ je báza priestoru V a nech $\vec{\beta}_1, \ldots, \vec{\beta}_n \in W$. Potom existuje práve jedno lineárne zobrazenie $f\colon V \to W$ také, že*

$$f(\vec{\alpha}_i) = \vec{\beta}_i$$

pre $i = 1, 2, \ldots, n$.

Definícia 5.3.5. Nech F je pole. *Matica lineárneho zobrazenia* $f\colon F^m \to F^n$ je matica typu $m \times n$ ktorej k-ty riadok je vektor $f(\vec{\varepsilon}_k)$.

Veta 5.3.6. *Nech U, V, W sú vektorové priestory nad tým istým poľom F. Ak $f\colon U \to V$ a $g\colon V \to W$ sú lineárne zobrazenia, tak aj $g \circ f$ je lineárne zobrazenie.*

5.4 Súčin matíc

Definícia 5.4.1. Ak A je matica typu $m \times n$ a B je matica typu $n \times k$ nad poľom F, tak maticu $C = ||c_{ij}||$ typu $m \times k$, kde

$$c_{ij} = \sum_{t=1}^{n} a_{it} b_{tj}$$

pre $i = 1, 2, \ldots, m$ a $j = 1, 2, \ldots, k$, nazývame *súčin matíc* A a B. Označujeme ju $A.B$.

Veta 5.4.2. *Nech F je pole, $f\colon F^m \to F^n$ a $g\colon F^n \to F^k$ sú lineárne zobrazenia. Potom platí*

$$A_{g \circ f} = A_f . A_g$$

Dôsledok 5.4.3. *Násobenie matíc je asociatívne, teda*

$$A.(B.C) = (A.B).C$$

pre ľubovoľné matice také, že ich možno násobiť v uvedenom poradí.

Veta 5.4.4. *Nech matice A, B, C nad poľom F sú majú také rozmery, že uvedené súčty a súčiny majú zmysel.*

$$
\begin{aligned}
I_m A = A &= AI_n \\
A(B+C) &= AB + AC \\
(B+C)D &= BD + CD
\end{aligned}
$$

5.5 Inverzná matica

Veta 5.5.1. *Ak $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie a existuje inverzné zobrazenie $f^{-1}\colon W \to V$, tak f^{-1} je lineárne zobrazenie.*

Lema 5.5.2. *Nech $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie a $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ je báza priestoru V.*

(i) Zobrazenie f je injekcia práve vtedy, keď vektory $f(\vec{\alpha}_1), \dots, f(\vec{\alpha}_n)$ sú lineárne nezávislé.

(ii) Zobrazenie f je surjekcia práve vtedy, keď $[f(\vec{\alpha}_1), \dots, f(\vec{\alpha}_n)] = W$ (teda ak vektory $f(\vec{\alpha}_1), \dots, f(\vec{\alpha}_n)$ generujú celý priestor W).

Veta 5.5.3. *Nech $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie a $\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n$ je báza priestoru V. Zobrazenie f je bijekcia práve vtedy, keď vektory $f(\vec{\alpha}_1), \dots, f(\vec{\alpha}_n)$ tvoria bázu vektorového priestoru W.*

Dôsledok 5.5.4. *Nech $f\colon F^n \to F^n$ je lineárne zobrazenie. Nasledujúce podmienky sú ekvivalentné:*

(i) f je bijekcia,

(ii) f je prosté,

(iii) f je surjektívne.

Dôsledok 5.5.5. *Nech $f\colon F^n \to F^n$ je lineárne zobrazenie. Nasledujúce podmienky sú ekvivalentné:*

(a) *zobrazenie f je bijekcia,*

(b) *existuje inverzné zobrazenie f^{-1},*

(c) $h(A_f) = n$.

Definícia 5.5.6. Nech A je matica typu $n \times n$. Hovoríme, že matica B je *inverzná* k matici A, ak platí

$$AB = BA = I_n.$$

Označujeme ju $B =: A^{-1}$.

Definícia 5.5.7. Štvorcová matica typu $n \times n$ sa nazýva *regulárna,* ak $h(A) = n$.

Veta 5.5.8. *Nech A je matica typu $n \times n$. K matici A existuje inverzná matica práve vtedy, keď A je regulárna.*

Definícia 5.5.9. Bijektívne lineárne zobrazenie $f\colon V \to W$ nazývame *izomorfimus vektorových priestorov* V a W (alebo tiež *lineárny izomorfizmus*).

Ak existuje bijektívne zobrazenie $f\colon V \to W$, hovoríme, že vektorové priestory V a W sú izomorfné. Fakt, že V a W sú izomorfné označujeme $V \cong W$.

Dôsledok 5.5.10. *Ak V, W sú konečnorozmerné vektorové priestory a $V \cong W$, tak $d(V) = d(W)$.*

Veta 5.5.11. *Nech V je vektorový priestor nad poľom F a $d(V) = n$. Potom V je izomorfný s priestorom F^n.*

5.6 Elementárne riadkové operácie a súčin matíc*

Definícia 5.6.1. Pre ľubovoľnú elementárnu riadkovú operáciu na matici typu $m \times n$ nazveme *maticou elementárnej riadkovej operácie* maticu typu $m \times m$, ktorá vznikne vykonaním tejto operácie na jednotkovej matici I_m.

Tvrdenie 5.6.2. *Ak matica B vznikne z matice A vykonaním nejakej elementárnej riadkovej operácie a E je matica tejto riadkovej operácie, tak $B = E.A$.*

Tvrdenie 5.6.3. *Ak matica B vznikne z matice A vykonaním nejakej elementárnej stĺpcovej operácie a E je matica tejto stĺpcovej operácie, tak $B = A.E$.*

5.7 Sústavy lineárnych rovníc

Definícia 5.7.1. *Sústavou lineárnych rovníc* rozumieme systém rovníc tvaru

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \ldots + a_{1n}x_n &= c_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \ldots + a_{2n}x_n &= c_2 \\ &\ldots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \ldots + a_{mn}x_n &= c_m \end{aligned} \tag{5.1}$$ {sust:EQSUST}

kde $a_{ij}, c_i \in F$ pre všetky prípustné hodnoty indexov i a j.

Riešenie sústavy lineárnych rovníc je n-tica $(x_1, \ldots, x_n)$ ktorá spĺňa všetky uvedené rovnice. Ak existuje aspoň jedno riešenie sústavy lineárnych rovníc, hovoríme, že táto sústava je *riešiteľná.* Skaláry $c_1, \ldots, c_n$ nazývame *pravé strany,* a_{ij} sú *koeficienty* a x_i sú neznáme.

Maticu

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \ldots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \ldots & a_{2n} \\ \ldots & \ldots & \ldots & \ldots \\ a_{m1} & a_{m2} & \ldots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

nazývame *matica sústavy* (5.1).

Maticu

$$A' = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \ldots & a_{1n} & c_1 \\ a_{21} & a_{22} & \ldots & a_{2n} & c_2 \\ \ldots & \ldots & \ldots & \ldots & \ldots \\ a_{m1} & a_{m2} & \ldots & a_{mn} & c_m \end{pmatrix}$$

nazývame *rozšírená matica sústavy* (5.1).

Veta 5.7.2. *Ak rozšírené matice dvoch sústav lineárnych rovníc sú riadkovo ekvivalentné, tak tieto dve sústavy majú rovnakú množinu riešení.*

5.7.1 Homogénne sústavy lineárnych rovníc

Veta 5.7.3. *Množina všetkých riešení homogénnej sústavy lineárnych rovníc tvorí podpriestor priestoru F^n.*

$$\begin{aligned} x_1 + c_{1,r+1}x_{r+1} + c_{1,r+2}x_{r+2} + \ldots + c_{1,n}x_n &= 0 \\ x_2 + c_{2,r+1}x_{r+1} + c_{2,r+2}x_{r+2} + \ldots + c_{2,n}x_n &= 0 \\ &\ldots \\ x_r + c_{r,r+1}x_{r+1} + c_{r,r+2}x_{r+2} + \ldots + c_{r,n}x_n &= 0 \end{aligned} \tag{5.2}$$ {sust:EQHOM}

Veta 5.7.4. *Vektory $\vec{\gamma}_{r+1}, \vec{\gamma}_{r+2}, \ldots, \vec{\gamma}_n$ tvoria bázu priestoru riešení homogénnej sústavy* (5.2)*.*

Dôsledok 5.7.5. *Nech A je matica typu $m \times n$ a S je priestor riešení homogénnej sústavy lineárnych rovníc s maticou A. Potom*

$$d(S) = n - h(A).$$

Dôsledok 5.7.6. *Homogénna sústava lineárnych rovníc s n neznámymi, ktorej matica má hodnosť n, má len triviálne riešenie.*

Veta 5.7.7. *Každý podpriestor priestoru F^n je množinou riešení nejakého homogénneho systému lineárnych rovníc.*

5.7.2 Gaussova eliminačná metóda

5.7.3 Frobeniova veta

Veta 5.7.8. *Pre každú maticu A nad poľom F platí $h(A) = h(A^T)$.*

Veta 5.7.9 (Frobeniova)**.** *Nehomogénna sústava lineárnych rovníc* (5.1) *je riešiteľná práve vtedy, keď matica sústavy a rozšírená matica sústavy majú rovnakú hodnosť, t.j.*

$$h(A) = h(A').$$

Veta 5.7.10. *Nech $\vec{\alpha}$ je riešenie sústavy lineárnych rovníc*

$$A.\vec{\alpha}^T = \vec{\gamma}^T \tag{N}$$ {sust:EQN}

a S je podpriestor pozostávajúci zo všetkých riešení homogénneho systému

$$A.\vec{\alpha}^T = \vec{0}^T. \tag{H}$$ {sust:EQH}

Potom $T = \{\vec{\alpha} + \vec{\beta}; \vec{\beta} \in S\}$ je množina všetkých riešení (N).

5.8 Jadro a obraz lineárneho zobrazenia

Definícia 5.8.1. Nech V a W sú vektorové priestory nad poľom F a $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie. Potom *jadrom lineárneho zobrazenia f* nazývame množinu

$$\operatorname{Ker} f = \{\vec{\alpha} \in V; f(\vec{\alpha}) = \vec{0}\}$$

a *obrazom lineárneho zobrazenia f* nazývame množinu

$$\operatorname{Im} f = \{f(\vec{\alpha}); \vec{\alpha} \in V\}.$$

Tvrdenie 5.8.2. *Nech V a W sú vektorové priestory nad poľom F a $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie. Potom $\operatorname{Ker} f$ je vektorový podpriestor priestoru V a $\operatorname{Im} f$ je vektorový podpriestor priestoru W.*

Tvrdenie 5.8.3. *Nech $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie a $V = [\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n]$. Potom $\operatorname{Im} f = [f(\vec{\alpha}_1), \dots, f(\vec{\alpha}_n)]$.*

Tvrdenie 5.8.4. *Nech V s W sú vektorové priestory nad poľom F a $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie.*

Zobrazenie f je injektívne práve vtedy, keď $\operatorname{Ker} f = \{\vec{0}\}$.

Tvrdenie 5.8.5. *Nech V a W sú vektorové priestory nad poľom F a $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie.*

Zobrazenie f je surjektívne práve vtedy, keď $\operatorname{Im} f = W$.

Dôsledok 5.8.6. *Lineárne zobrazenie $f\colon V \to W$ je izomorfizmus práve vtedy, keď $\operatorname{Im} f = W$ a $\operatorname{Ker} f = \{\vec{0}\}$.*

Veta 5.8.7. *Nech V a W sú konečnorozmerné vektorové priestory a $f\colon V \to W$ je lineárne zobrazenie. Potom*
$$d(V) = d(\operatorname{Ker} f) + d(\operatorname{Im} f).$$

5.9 Hodnosť transponovanej matice

5.10 Násobenie blokových matíc*

Tvrdenie 5.10.1. *Nech*
$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & \dots & A_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ A_{m1} & \dots & A_{mn} \end{pmatrix} B = \begin{pmatrix} B_{11} & \dots & B_{1k} \\ \dots & \dots & \dots \\ A_{n1} & \dots & A_{nk} \end{pmatrix}$$
sú blokové matice a navyše pre ľubovoľné prípustné i, j, k majú príslušné bloky A_{ij} a B_{jk} také rozmery, že sa tieto matice dajú násobiť. Potom ich súčin $C = AB$ sa dá zapísať ako bloková matica pozostávajúca z $m \times k$ blokov
$$C = \begin{pmatrix} A_{11} & \dots & A_{1k} \\ \dots & \dots & \dots \\ A_{m1} & \dots & A_{mk} \end{pmatrix}$$
pričom
$$C_{ij} = \sum_{s=1}^{n} A_{is} B_{sj}$$
pre $i = 1, \dots, m$, $j = 1, \dots, k$.

Kapitola 6

Determinanty

6.1 Motivácia

6.2 Definícia determinantu

Definícia 6.2.1. V tejto kapitole budeme označovať ako S_n množinu všetkých permutácií množiny $\{1, 2, \ldots, n\}$.

Dvojica $(\varphi(k), \varphi(s))$ sa volá *inverzia* permutácie φ, ak $k < s$ ale $\varphi(k) > \varphi(s)$. Počet inverzií permutácie φ budeme označovať $i(\varphi)$.

Definícia 6.2.2. Nech A je matica typu $n \times n$ nad poľom F, $A = ||a_{ij}||$. *Determinant matice* A je

$$|A| = \sum_{\varphi \in S_n} (-1)^{i(\varphi)} a_{1\varphi(1)} a_{2\varphi(2)} \ldots a_{n\varphi(n)}. \tag{6.1}$$ {det:EQDEF}

Veta 6.2.3. *Nech A je matica typu $n \times n$. Potom*

$$|A| = |A^T|.$$

6.3 Výpočet determinantov

6.3.1 Laplaceov rozvoj

Veta 6.3.1. *Pre algebraický doplnok prvku a_{rs} štvorcovej matice A platí*

$$A_{rs} = (-1)^{r+s} |M_{rs}|$$

Dôsledok 6.3.2 (Laplaceov rozvoj determinantu)**.** *Nech A je matica typu $n \times n$. Potom*

$$|A| = (-1)^{i+1} a_{i1} |M_{i1}| + (-1)^{i+2} a_{i2} |M_{i2}| + \ldots + (-1)^{i+n} a_{in} |M_{in}| \tag{6.2}$$ {det:EQLAPR}

$$|A| = (-1)^{j+1} a_{1j} |M_{1j}| + (-1)^{j+2} a_{2j} |M_{2j}| + \ldots + (-1)^{j+n} a_{nj} |M_{nj}| \tag{6.3}$$ {det:EQLAPS}

6.3.2 Výpočet pomocou riadkových a stĺpcových operácií

Veta 6.3.3. *Ak maticu B získame z A vynásobením k-teho riadku skalárom $c \in F$, tak*

$$|B| = c|A|.$$

Dôsledok 6.3.4. *Ak matica A má nulový riadok, tak $|A| = 0$.*

Veta 6.3.5. *Ak má matica A dva rovnaké riadky, tak $|A| = 0$.*

Veta 6.3.6. *Nech matice A a B sú matice typu $n \times n$, ktoré sa líšia len v k-tom riadku. Potom $|A| + |B| = |C|$, kde $c_{ij} = a_{ij} = b_{ij}$ pre $i \neq k$ a $c_{kj} = a_{kj} + b_{kj}$.*

Veta 6.3.7. *Ak matica B vznikne z A pripočítaním c-násobku niektorého riadku k inému (pričom $c \in F$), tak $|B| = |A|$.*

Veta 6.3.8. *Ak matica B vznikne z A vzájomnou výmenou dvoch riadkov, tak $|B| = -|A|$. (Výmena 2 riadkov matice mení znamienko determinantu.)*

Veta 6.3.9. *Ak A je horná trojuholníková matica (pod hlavnou diagonálou má nuly), tak determinant matice A sa rovná súčinu prvkov na diagonále.*

$$|A| = a_{11}a_{22} \dots a_{nn}$$

Dôsledok 6.3.10. *Determinant diagonálnej matice sa rovná súčinu diagonálnych prvkov.*

$$\begin{vmatrix} d_1 & & \\ & \ddots & \\ & & d_n \end{vmatrix} = d_1 d_2 \dots d_n$$

Veta 6.3.11. *Nech A je štvorcová matica typu $n \times n$. Matica A je regulárna práve vtedy, keď $|A| \neq 0$.*

6.4 Determinant súčinu matíc

Veta 6.4.1. *Nech A, B sú dve matice typu $n \times n$ nad poľom F. Potom platí*

$$|A.B| = |A|.|B|.$$

6.5 Využitie determinantov

6.5.1 Výpočet inverznej matice

Veta 6.5.1. *Ak A je regulárna matica typu $n \times n$, tak*

$$A^{-1} = \frac{1}{|A|} \begin{pmatrix} A_{11} & A_{21} & \dots & A_{n1} \\ A_{12} & A_{22} & \dots & A_{n2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ A_{1n} & A_{2n} & \dots & A_{nn} \end{pmatrix}$$

kde A_{ij} označuje algebraický doplnok prvku a_{ij}.

6.5.2 Cramerovo pravidlo

Kapitola 7

Euklidovské vektorové priestory

7.1 Skalárny súčin

Definícia 7.1.1. Nech $(V, +, \cdot)$ je vektorový priestor nad poľom $\mathbb{R}$. Potom zobrazenie $g\colon V \times V \to \mathbb{R}$ sa nazýva *skalárny súčin* na V, ak pre ľubovoľné $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in V$ a $c \in \mathbb{R}$ platí

(i) $g(\vec{\alpha}, \vec{\beta}) = g(\vec{\beta}, \vec{\alpha})$,

(ii) $g(\vec{\alpha} + \vec{\beta}, \vec{\gamma}) = g(\vec{\alpha}, \vec{\gamma}) + g(\vec{\beta}, \vec{\gamma})$,

(iii) $g(c\vec{\alpha}, \vec{\beta}) = cg(\vec{\alpha}, \vec{\beta})$,

(iv) ak $\vec{\alpha} \neq \vec{0}$, tak $g(\vec{\alpha}, \vec{\alpha}) > 0$.

Vektorový priestor V spolu so skalárnym súčinom g nazývame *euklidovským vektorovým priestorom.*

Definícia 7.1.2. Nech V je euklidovský vektorový priestor. Potom pre $\vec{\alpha} \in V$ definujeme veľkosť vektora $\vec{\alpha}$ ako

$$|\vec{\alpha}| = \sqrt{\langle \vec{\alpha}, \vec{\alpha} \rangle}.$$

Tvrdenie 7.1.3. *Nech V je euklidovský vektorový priestor. Pre ľubovoľné $\vec{\alpha}, \vec{\beta} \in V$ a $c \in \mathbb{R}$ platí:*

(i) $|\vec{\alpha}| \geq 0$

(ii) $|\vec{\alpha}| = 0 \Leftrightarrow \vec{\alpha} = \vec{0}$

(iii) $|c\vec{\alpha}| = |c||\vec{\alpha}|$

(iv) $|\langle \vec{\alpha}, \vec{\beta} \rangle| \leq |\vec{\alpha}||\vec{\beta}|$ (*Schwarzova nerovnosť*)

(v) $|\vec{\alpha} + \vec{\beta}| \leq |\vec{\alpha}| + |\vec{\beta}|$ (*trojuholníková nerovnosť*)

V (iv) *nastáva rovnosť práve vtedy, keď vektor $\vec{\alpha}$ je násobkom vektora $\vec{\beta}$.*
V (v) *nastane rovnosť, ak $\vec{\alpha}$ je nezáporným násobkom $\vec{\beta}$.*

Definícia 7.1.4. Nech V je euklidovský vektorový priestor.

Uhol dvoch nenulových vektorov definujeme ako taký uhol, pre ktorý platí

$$\cos\varphi = \frac{\langle\vec{\alpha},\vec{\beta}\rangle}{|\vec{\alpha}||\vec{\beta}|}.$$

V prípade, že niektorý z vektorov je nulový, položíme $\varphi = 0$.

Definícia 7.1.5. Vektory $\vec{\alpha},\vec{\beta} \in V$ nazveme *kolmé* (*ortogonálne*), ak $\langle\vec{\alpha},\vec{\beta}\rangle = 0$.

O k-tici vektorov $\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_k$ hovoríme, že tieto vektory sú ortogonálne, ak ľubovoľné 2 z nich sú ortogonálne, t.j. $\langle\vec{\alpha}_i,\vec{\alpha}_j\rangle = 0$ pre každé $i \neq j$.

Tvrdenie 7.1.6. *Nech V je euklidovský vektorový priestor. Ak nenulové vektory $\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_k$ sú ortogonálne, tak sú lineárne nezávislé.*

Definícia 7.1.7. Nech V je euklidovský priestor a $M \subseteq V$. Potom

$$M^{\perp} = \{\vec{\alpha} \in V; \langle\vec{\alpha},\vec{\beta}\rangle = 0 \text{ pre všetky } \vec{\beta} \in M\}$$

sa nazýva *ortogonálny doplnok* množiny M.

Tvrdenie 7.1.8. *Nech V je euklidovský priestor a $M \subseteq V$. Potom $M^{\perp}$ je vektorový podpriestor priestoru V.*

Tvrdenie 7.1.9. *Ak V je euklidovský priestor a $M \subseteq N \subseteq V$, tak*

$$N^{\perp} \subseteq M^{\perp}.$$

Lema 7.1.10. *Nech V je euklidovský priestor a $\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_k \in V$. Nech $S = [\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_k]$ je podpriestor vygenerovaný týmito vektormi. Potom $S^{\perp} = \{\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_k\}^{\perp}$.*

Tvrdenie 7.1.11. *Ak V je euklidovský priestor a S,T sú podpriestory V, tak*

$$(S+T)^{\perp} = S^{\perp} \cap T^{\perp}.$$

7.2 Gram-Schmidtov ortogonalizačný proces

Definícia 7.2.1. Vektory $\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_n$ sa nazývajú *ortonormálne*, ak pre všetky i platí $|\vec{\alpha}_i| = 1$ a pre $i \neq j$ platí

$$\langle\vec{\alpha}_i,\vec{\alpha}_j\rangle = 0.$$

Definícia 7.2.2. Ak vektory $\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_n$ sú ortonormálne a tvoria bázu vektorového priestoru V, tak túto bázu nazývame *ortonormálna báza.*

Veta 7.2.3. *Nech V je euklidovský vektorový priestor a $\vec{\alpha}_1,\dots,\vec{\alpha}_n$ je báza priestoru V. Potom existuje ortonormálna báza $\vec{\beta}_1,\dots,\vec{\beta}_n$ priestoru V.*

Veta 7.2.4. *Nech S je podpriestor konečnorozmerného euklidovského priestoru V. Potom ľubovoľný vektor $\vec{\gamma} \in V$ sa dá jednoznačne vyjadriť ako*

$$\vec{\gamma} = \vec{\alpha} + \vec{\beta},$$

kde $\vec{\alpha} \in S$ a $\vec{\beta} \in S^{\perp}$.

Definícia 7.2.5. V situácii z predošlej vety sa vektor $\vec{\alpha}$ nazýva *ortogonálna projekcia* vektora $\vec{\gamma}$ na podpriestor S.

Dôsledok 7.2.6. *Nech S, T sú podpriestory konečnorozmerného priestoru V. Potom:*

(i) $V = S \oplus S^{\perp}$

(ii) $(S^{\perp})^{\perp} = S$

(iii) $(S \cap T)^{\perp} = S^{\perp} + T^{\perp}$.

Dodatok A

Delenie so zvyškom

Dodatok B

Komplexné čísla

B.1 Definícia komplexných čísel, algebraický tvar komplexného čísla

Definícia B.1.1. *Komplexným číslom* budeme nazývať ľubovoľné číslo tvaru

$$a + bi,$$

kde $a, b \in \mathbb{R}$. Množinu všetkých komplexných čísel označujeme

$$\mathbb{C} = \{a + bi; a, b \in \mathbb{R}\}.$$

Zápis komplexného čísla v tvare $a + bi$ nazývame *algebraický zápis* komplexného čísla. Pritom a sa nazýva *reálna časť* komplexného čísla a bi sa nazýva *imaginárna časť* komplexného čísla. Pre komplexné číslo $z = a+bi$ označujeme jeho reálnu časť $\operatorname{Re} z = a$ a imaginárnu časť $\operatorname{Im} z = bi$. (Niekedy sa tiež používa označenie $\Re z$ a $\Im z$.) Číslo, ktoré má nulovú reálnu časť, sa nazýva *rýdzoimaginárne.*

Komplexné číslo je jednoznačne určené svojou reálnou a imaginárnou časťou, teda dve komplexné čísla $z_1 = a_1 + b_1 i$ a $z_2 = a_2 + b_2 i$ sa rovnajú práve vtedy, keď

$$a_1 = a_2 \quad \text{a} \quad b_1 = b_2.$$

$$(a + bi) + (c + di) = (a + c) + (b + d)i \tag{B.1}$$ {komplex:EQSUCET}

$$(a + bi)(c + di) = (ac - bd) + (bc + ad)i \tag{B.2}$$ {komplex:EQSUCIN}

Veta B.1.2. *Komplexné čísla s operáciami + a · definovanými vzťahmi* (B.1) *a* (B.2) *tvoria pole.*

Definícia B.1.3. *Komplexne združeným číslom* k číslu $z = a+bi$ nazývame číslo $\overline{z} = a - bi$.

B.2 Geometrická interpretácia komplexných čísel, goniometrický tvar, Moivrova veta

Definícia B.2.1. Zápis komplexného čísla v tvare

$$z = r(\cos\varphi + i \sin\varphi)$$

nazývame *goniometrický zápis* komplexného čísla. Číslo $r = \sqrt{a^2 + b^2}$ nazývame *absolútna hodnota* alebo tiež *modul* komplexného čísla z a označujeme ho $|z|$. Číslo φ také, že $a = r\cos\varphi$ a $b = r\sin\varphi$ nazývame *argument* komplexného čísla z.

Veta B.2.2 (Moivrova veta)**.** *Nech* $z_1 = r_1(\cos\alpha + i\sin\alpha)$ *a* $z_2 = r_2(\cos\beta + i\sin\beta)$*. Potom pre ich súčin platí*

$$z_1 z_2 = r_1 r_2(\cos(\alpha+\beta) + i\sin(\alpha+\beta)). \tag{B.3}$$ {komplex:EQMOIVRE}

Špeciálne z toho vyplýva, že pre absolútne hodnoty platí

$$|z_1 z_2| = |z_1|.|z_2|. \tag{B.4}$$ {komplex:EQABS}

Dôsledok B.2.3. *Ak* $n \in \mathbb{N}$ *a* $z = r(\cos\alpha + i\sin\alpha)$*, tak*

$$z^n = r^n\left(\cos(n\alpha) + i\sin(n\alpha)\right)$$

B.3 Riešenie rovníc v komplexných číslach

Veta B.3.1 (Základná veta algebry)**.** *Každý polynóm s komplexnými koeficientami má koreň v* $\mathbb{C}$*. T.j. ak*

$$f(x) = c_n x^n + \ldots + c_1 x + c_0,$$

tak existuje $z \in \mathbb{C}$ *také, že* $f(z) = 0$.

B.3.1 Kvadratické rovnice s reálnymi koeficientmi

B.3.2 Binomické rovnice

B.4 Zopár ďalších vecí súvisiacich s komplexnými číslami