

ТЕМА 3. ВЕКТОРНАЯ АЛГЕБРА.

□ План лекции:

1. Векторы. Линейные операции над векторами.
2. Линейная зависимость и независимость векторов.
3. Понятие базиса. Координаты вектора.
4. Разложение вектора по базису.



□ 1. Векторы. Линейные операции над векторами.

□ **Определение 1.** n -мерным вектором называется упорядоченный набор из n действительных чисел, записываемый в виде

□

$$\overline{X} = (x_1; x_2; x_3; \dots; x_n),$$

□ числа $x_1; x_2; x_3; \dots; x_n$ – координаты

□ вектора.

□ Размерность вектора определяется числом его координат, например:

$\bar{x} = (1; 3)$ – **двумерный вектор,**

$\bar{y} = (1; 0; -5)$ – **трехмерный вектор.**

$\bar{z} = (3; 2; -1; 4; 7)$ – **пятимерный, и т.д.**

Координаты вектора можно расположить в строку или в столбец.

В первом случае $\overline{X} = (x_1; x_2; x_3; \dots; x_n)$ –

□ вектор строка (матрица-строка),

□ во втором случае

□ $\overline{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{pmatrix}$ –

□ – вектор – столбец (матрица-столбец).

- **Определение 2.** Два вектора и называются **равными**, если они имеют одинаковую размерность и равные соответствующие координаты.

$$\bar{X} = (x_1; x_2; x_3; \dots; x_n)$$

$$\bar{Y} = (y_1; y_2; y_3; \dots; y_n)$$

-
- $\bar{X} = \bar{Y},$ если

$$x_1 = y_1, x_2 = y_2, \dots, x_n = y_n$$

□ Определение 3. Суммой векторов

$$\square \quad \bar{X} = (x_1; x_2; x_3; \dots; x_n)$$

$$\bar{Y} = (y_1; y_2; y_3; \dots; y_n)$$

называется вектор

$$\bar{X} + \bar{Y} = x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_n + y_n$$

Определение 4. Произведением вектора

$$\overline{X} = (x_1; x_2; x_3; \dots; x_n)$$

на действительное число λ называется
вектор

$$\lambda \cdot \overline{X} = (\lambda x_1; \lambda x_2; \dots; \lambda x_n)$$

□ **Замечание.**

- Введенные операции над n - мерными векторами аналогичны операциям над матрицами. Поэтому n – мерные векторы можно рассматривать как *матрицы – строки* или как *матрицы – столбцы* и совершать над векторами матричные операции.

- Линейные операции над любыми векторами удовлетворяют следующим свойствам.
- 1. $x + y = y + x$ – коммутативное (переместительное) свойство суммы.
- 2. $(x + y) + z = x + (y + z)$ – ассоциативное (сочетательное) свойство суммы.
- 3. $\alpha(\beta x) = (\alpha\beta)x$ – ассоциативное относительно числового множителя свойство.
- 4. $x + y$ – дистрибутивное (распределительное) относительно суммы векторов свойство.

- $5(\alpha + \beta)x = \alpha x + \beta x$ - дистрибутивное относительно суммы числовых множителей свойство.
- 6. Существует нулевой вектор $\mathbf{0} = (0, 0, \dots, 0)$ такой, что $x + \mathbf{0} = x$ для любого вектора x (особая роль нулевого вектора).
- 7. Для любого вектора существует противоположный вектор $(-x)$ такой, что
 - $x + (-x) = \mathbf{0}$.
- 8. $1x = x$ для любого вектора x (особая роль числового множителя 1).

□ 2. Линейная зависимость и независимость векторов n -мерного пространства.

□ Определение 1.

- Совокупность всевозможных n -мерных векторов с действительными координатами называется n -мерным векторным пространством и обозначается \mathbf{R}^n .

□ **Определение 2.** Линейной комбинацией

□ векторов $\bar{A}_1, \bar{A}_2, \dots, \bar{A}_m$ называется сумма вида

□
$$\lambda_1 \cdot \bar{A}_1 + \lambda_2 \cdot \bar{A}_2 + \dots + \lambda_m \cdot \bar{A}_m \quad ,$$

□ где λ_i – действительные числа, называемые коэффициентами.

□ Линейная комбинация векторов также является вектором, так как она образуется из них с помощью операций сложения и умножения на число.

□ Если же все коэффициенты

□ $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_m = 0$,

□ то система векторов $\overline{a_1}, \overline{a_2}, \dots, \overline{a_m}$

называется *линейно независимой*.

□ На вопрос о линейной зависимости или независимости системы векторов иногда можно ответить, используя следующие теоремы:

□ **Теорема 1.** Для того, чтобы система векторов

$$\overline{a_1}, \overline{a_2}, \dots, \overline{a_m}$$

- была *линейно зависимой*, необходимо и достаточно, чтобы хотя бы один из них был представлен в виде *линейной комбинации* остальных.
- **Теорема 2.** В n -мерном пространстве любая система, содержащая более чем n векторов, является *линейно зависимой*.

□ **Теорема 3.** Если определитель, составленный из координат векторов, отличен от нуля, то система векторов *линейно независима*.

Если указанные теоремы не дают ответа на вопрос о линейной зависимости или независимости векторов, то необходимо решать систему уравнений относительно

$$\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m,$$

либо определять ранг системы векторов.

- **Пример 3.** Дана система из трех векторов трехмерного пространства:

$$\overline{a_1} = (1; 0; -1); \quad \overline{a_2} = (1; -1; 1); \quad \overline{a_3} = (1; -3; -1).$$

- Установить, является ли данная система линейно зависимой или нет.
- .

- **Решение:** Составим определитель из координат векторов и вычислим его.

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -3 \\ -1 & 1 & -1 \end{vmatrix} = 1 + 3 - 1 + 3 \neq 0$$

- Так как определитель отличен от нуля, то согласно теореме 3 вектора линейно независимы.

- **Ответ:** векторы $\overline{a_1}, \overline{a_2}$ и $\overline{a_3}$
- линейно независимы

- **Пример 4.** Выяснить, являются ли векторы
-

$$\overline{a_1} = (0; 1; -1; 3), \quad \overline{a_2} = (1; -2; 1; 4) \quad \text{и} \quad \overline{a_3} = (2; -3; 1; 11)$$

- линейно зависимыми.
- **Решение:** Составим линейную комбинацию:

$$\lambda_1 \overline{a_1} + \lambda_2 \overline{a_2} + \lambda_3 \overline{a_3} = \overline{0}$$

- ИЛИ

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \\ 11 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

□ Необходимо решить систему уравнений

$$\begin{cases} \lambda_2 + 2\lambda_3 = 0 \\ \lambda_1 - 2\lambda_2 - 3\lambda_3 = 0 \\ -\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0 \\ 3\lambda_1 + 4\lambda_2 + 11\lambda_3 = 0 \end{cases}$$

- Эта система имеет бесконечное множество решений:
-

$$\lambda_1 = -c; \quad \lambda_2 = -2c \quad \lambda_3 = c$$

- Значит векторы $\overline{a_1}, \overline{a_2}$ и $\overline{a_3}$ линейно зависимы.

- Действительно, получаем

$$-c\overline{a_1} - 2c\overline{a_2} + c\overline{a_3} = \overline{0}$$

-

$$-c(\overline{a_1} + 2\overline{a_2} - \overline{a_3}) = 0$$

откуда

$$\overline{\mathbf{a}}_3 = \overline{\mathbf{a}}_1 + 2\overline{\mathbf{a}}_2$$

□ т.е. вектор $\overline{\mathbf{a}}_3$ линейно выражается
через векторы $\overline{\mathbf{a}}_1$ и $\overline{\mathbf{a}}_2$.

□ Ранг и базис системы векторов.

□

□ **Определение 1.** Рангом системы векторов называется максимальное число линейно независимых векторов этой системы.

Система из n - векторов n -мерного векторного пространства линейно независима тогда и только тогда, когда определитель, составленный из координат этих векторов, отличен от нуля.

- Таким образом, чтобы установить, является ли данная система векторов линейно независимой или нет, надо составить матрицу из координат этих векторов и вычислить ее ранг.
- Если ранг матрицы равен числу векторов в системе, то система векторов линейно независима

- .

- Для системы из n -векторов n -мерного пространства достаточно вычислить определитель, составленный из координат этих векторов.
- Если определитель не равен нулю, то система векторов линейно независима.
- В противном случае линейно зависима.

□ **Определение 2. Базисом системы векторов**

$$\overline{a_1}, \overline{a_2}, \dots, \overline{a_m}$$

- называется совокупность линейно независимых векторов данной системы, число которых равно ее рангу.

- **Определение 3.** Любая система n линейно независимых векторов n -мерного векторного пространства называется базисом этого пространства.

□ **Определение 4.** Линейно независимые векторы $\bar{a}_1, \bar{a}_2, \dots, \bar{a}_m$

□ образуют базис рассматриваемого векторного пространства, если любой вектор \bar{a} этого пространства является линейной комбинацией этих векторов, т.е.

$$\bar{a} = \lambda_1 \bar{a}_1 + \lambda_2 \bar{a}_2 + \dots + \lambda_m \bar{a}_m = 0$$

где λ_i - некоторые числа

- В этом случае говорят, что вектор \bar{a}
- разложен по данному базису, а числа λ_i
- называют координатами вектора \bar{a}
- по данному базису.
- При изменении базиса координаты вектора могут измениться

- **Пример 1.** Найти ранг системы векторов:
-

$$\overline{a_1} = (3, 1, 8, -7);$$

$$\overline{a_2} = (1, 2, 1, 1);$$

$$\overline{a_3} = (2, -3, -9, -12);$$

$$\overline{a_4} = (-2, -4, -2, -2);$$

- **Решение:** Составим определитель из координат векторов данной системы:

□

□

$$\begin{vmatrix} 3 & 1 & 2 & -2 \\ 1 & 2 & -3 & -4 \\ 8 & 1 & -9 & -2 \\ -7 & 1 & -12 & -2 \end{vmatrix} =$$

$$= \begin{vmatrix} 3 & 1 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & -3 & 0 \\ 8 & 1 & -9 & 0 \\ -7 & 1 & -12 & 0 \end{vmatrix} = 0,$$

□ т.к. содержит нулевой столбец.

- Значит векторы $\overline{a_1}, \overline{a_2}, \overline{a_3}$ и $\overline{a_4}$
- линейно зависимы. Поэтому ранг не равен 4.
- Вычислим определитель третьего порядка:

$$\begin{vmatrix} 3 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & -3 \\ 8 & 1 & -9 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 3 & 1 & 2 \\ -5 & 0 & -7 \\ 5 & 0 & -11 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^3 \cdot M_{12} =$$
$$= - \begin{vmatrix} -5 & -7 \\ 5 & -11 \end{vmatrix} = -(55 + 35) = -90 \neq 0$$

- Так как определитель не равен нулю
значит 3 вектора линейно независимы, т.е. .
-

$$r(\overline{a_1}, \overline{a_2}, \overline{a_3}, \overline{a_4}) = 3$$

□ **Пример 3.** Разложить вектор $\overline{X} (5; -6)$

□ по базису $\overline{a}_1, \overline{a}_2$, где

□
$$\overline{a}_1 = (-2; 3); \quad \overline{a}_2 = (1; -1);$$

□ **Решение:** Запишем разложение вектора \overline{X}

□ по базису $\overline{a}_1, \overline{a}_2$:

□

$$\overline{X} = \lambda_1 \overline{a}_1 + \lambda_2 \overline{a}_2 \quad (1)$$

- Для нахождения координат λ_1 и λ_2 подставим в равенство (1) координаты данных векторов:

$$(5; -6) = \lambda_1 (-2; 3) + \lambda_2 (1; -1)$$

- Отсюда получаем систему уравнений:

$$\begin{cases} -2\lambda_1 + \lambda_2 = 5 \\ 3\lambda_1 - \lambda_2 = -6 \end{cases}$$

□ Сложим эти уравнения, получим решение:

$$\begin{cases} -2\lambda_1 + \lambda_2 = 5 \\ \lambda_1 = -1 \end{cases}$$

$$\lambda_2 = 5 + 2\lambda_1 = 5 - 2 = 3$$

Итак, разложение вектора \overline{X} по базису $\overline{a_1}, \overline{a_2}$ имеет вид:

$$\overline{X} = -\overline{a_1} + 3\overline{a_2},$$

т.е. $\overline{X} = (-1; 3)$ в базисе $\overline{a_1}, \overline{a_2}$.

□ *Благодарю*

□ *за*

□ *внимание!*