

Skalární součin

Def.: (Skalární součin): Skalárním součinem na vektorovém prostoru $(V, +, \cdot)$ nad \mathbb{R} nazveme každou symmetrickou bilineární formu $f: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ k níž přísluší pozitivně definitní kvadratická forma Q_f .

Př. 1.) $f(\bar{x}, \bar{y}) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3$, kde $\bar{x} = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$, $\bar{y} = (y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3$

matice této bilin. formy: $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow f$ je symetrická b.f.

matice Q_f je stejná $\nearrow \Rightarrow Q_f$ je pozitivně def. kv. forma

$\Rightarrow f$ je skalární součin

2.) $f(\bar{x}, \bar{y}) = 2x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3$, kde $\bar{x} = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$, $\bar{y} = (y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3$

matice f i Q_f : $\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} 1.) f \text{ je symetrická b.f.} \\ 2.) Q_f \text{ je pozit. def.} \end{array} \right\} \Rightarrow f \text{ je skal. součin.}$

3.) $f(\bar{x}, \bar{y}) = x_1 y_1 + x_1 y_2 + x_2 y_1 + 2x_2 y_2 - 2x_2 y_3 - 2x_3 y_2 + 5x_3 y_3$, $\bar{x} = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$, $\bar{y} = (y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3$

matice f : $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -2 \\ 0 & -2 & 5 \end{pmatrix}$ je symetrická \Rightarrow je stejná jako matice Q_f

ověříme, že Q_f je pozitivně definitní:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -2 \\ 0 & -2 & 5 \end{pmatrix} \sim \left[\begin{array}{l} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & -2 & 5 \end{pmatrix} \\ -r_1 \rightarrow r_2 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{l} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & -2 & 5 \end{pmatrix} \\ -s_1 \rightarrow s_2 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{l} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ 2s_2 \rightarrow s_3 \end{array} \right] \Rightarrow Q_f \text{ je pozit. def.} \Rightarrow f \text{ je skal. součin}$$

Poznámka: Existuje nekonečně mnoho skalárních součinů.

Ten ze 1.) znáte ze SŠ. Zapisoval se:

$$(x_1, x_2, x_3) \cdot (y_1, y_2, y_3) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3$$

Dohoda: Pokud nebude řečeno jinak, pod pojmem skalární součin na \mathbb{R}^3 budeme mít na mysli ten ze 1.).

Poznámka: Kolmost vektorů je možné zvest
pomocí skalárního součinu. Řekněme,
že $f: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ je skalární součin. Obvykle
zapisujeme:

$$f(\bar{x}, \bar{y}) = \bar{x} \cdot \bar{y}$$

Vektory \bar{x} a \bar{y} jsou kolmé vzhledem ke
skalárnímu součinu f právě když:

$$\bar{x} \cdot \bar{y} = 0$$

Pr: a) Ověřte, zda jsou vektory $\bar{x} = (1, 0, 1)$ a $\bar{y} = (2, 1, -1)$
kolmé vzhledem ke skal. součinu: $f(\bar{x}) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3$.

$$\begin{matrix} (1, 0, 1) \cdot (2, 1, -1) = 1 \cdot 2 + 0 \cdot 1 + 1 \cdot (-1) = 1 \Rightarrow \text{nejsou kolmé} \\ \begin{matrix} \underbrace{1}_{x_1} \underbrace{0}_{x_2} \underbrace{1}_{x_3} \cdot \begin{matrix} \underbrace{2}_{y_1} \underbrace{1}_{y_2} \underbrace{-1}_{y_3} \end{matrix} \end{matrix} \end{matrix} \Rightarrow \text{vzhledem k } f!!!$$

b) Ověřte, zda jsou vektory $\bar{x} = (1, 0, 1)$ a $\bar{y} = (2, 1, -1)$
kolmé vzhledem ke skal. součinu: $f(\bar{x}, \bar{y}) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + (2)x_3 y_3$.

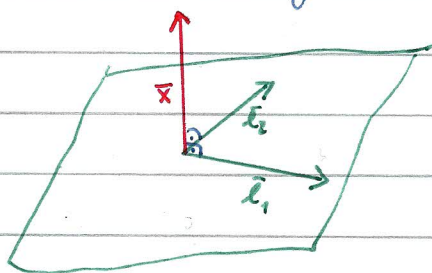
$$\begin{matrix} (1, 0, 1) \cdot (2, 1, -1) = 1 \cdot 2 + 0 \cdot 1 + 2 \cdot 1 \cdot (-1) = 0 \Rightarrow \text{jsou kolmé} \\ \begin{matrix} \underbrace{1}_{x_1} \underbrace{0}_{x_2} \underbrace{1}_{x_3} \cdot \begin{matrix} \underbrace{2}_{y_1} \underbrace{1}_{y_2} \underbrace{-1}_{y_3} \end{matrix} \end{matrix} \end{matrix} \Rightarrow \text{vzhledem k tomu to } f!!!$$

\Rightarrow Vidíme, že vzhledem k jednomu skalárnímu součinu
mohou být dané vektory kolmé a vzhledem k jinému
skalárnímu součinu kolmé být nemusí.

ale mohou! Například $\bar{x} = (1, -1, 0)$ a $\bar{y} = (1, 1, 3)$ by v
a) i b) vždy byly kolmé!

Př. Určete všechny vektory $\bar{x} \in \mathbb{R}^3$, které jsou kolmé na vektory $\bar{l}_1 = (1, 3, 1)$ a $\bar{l}_2 = (2, 1, 3)$.

Hledáme vektory $\bar{x} \in \mathbb{R}^3$ splňující: $\bar{x} \cdot (1, 3, 1) = 0$



$$\bar{x} \cdot (2, 1, 3) = 0$$

$$(x_1, x_2, x_3) \cdot (1, 3, 1) = 0$$

$$(x_1, x_2, x_3) \cdot (2, 1, 3) = 0$$

$$x_1 + 3x_2 + x_3 = 0$$

$$2x_1 + x_2 + 3x_3 = 0$$

Vyřešíme soustavu:

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 & | & 0 \\ 2 & 1 & 3 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{-2R_1} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 & | & 0 \\ 0 & -5 & 1 & | & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x_1 + 3x_2 + x_3 = 0 \Rightarrow x_1 = -8\lambda$$

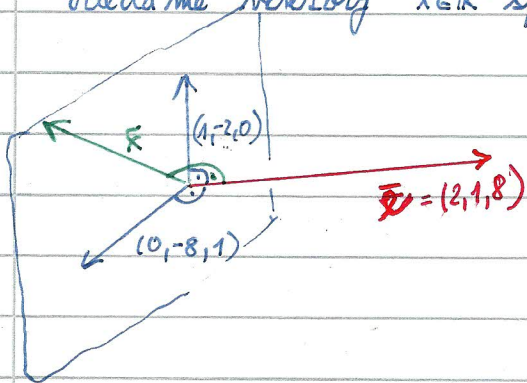
$$\Rightarrow -5x_2 + x_3 = 0 \quad / \text{ zvolíme parametr } x_2 = \lambda$$

$$-5\lambda + x_3 = 0 \Rightarrow x_3 = 5\lambda$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{\bar{x} = (-8\lambda, \lambda, 5\lambda) = \lambda(-8, 1, 5); \lambda \in \mathbb{R}}}$$

Př. Určete všechny vektory $\bar{x} \in \mathbb{R}^3$, které jsou kolmé na vektor $\bar{l} = (2, 1, 8)$.

Hledáme vektory $\bar{x} \in \mathbb{R}^3$ splňující: $\bar{x} \cdot (2, 1, 8) = 0$



$$(x_1, x_2, x_3) \cdot (2, 1, 8) = 0$$

$$2x_1 + x_2 + 8x_3 = 0$$

soustava 1 rovnice o 3 neznámých \Rightarrow

zvolíme 2 parametry, např. $x_3 = \lambda, x_1 = s$

$$\Rightarrow 2s + x_2 + 8\lambda = 0$$

$$x_2 = -2s - 8\lambda$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{\bar{x} = (s, -2s - 8\lambda, \lambda) = s(1, -2, 0) + \lambda(0, -8, 1); s, \lambda \in \mathbb{R}}}$$

Norma vektoru

Def. (Norma vektoru): Necht' $(V, +, \cdot)$ je vektorový prostor nad \mathbb{R} .

Zobrazení $n: V \rightarrow \mathbb{R}^+$ (značíme $n(\vec{x}) = \|\vec{x}\|$)

nazveme normou na vektorovém prostoru $(V, +, \cdot)$,

právě když $\forall \vec{u}, \vec{v} \in V$ a $\forall \alpha \in \mathbb{R}$:

$$1.) \|\vec{u} + \vec{v}\| \leq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|$$

$$2.) \|\alpha \cdot \vec{u}\| = |\alpha| \cdot \|\vec{u}\|$$

$$3.) \|\vec{u}\| = 0 \Leftrightarrow \vec{u} = \vec{0} \dots \text{nulový vektor}$$

Poznámka: Na daném vektorovém prostoru můžeme vyložit různé normy například na $(\mathbb{R}^3, +, \cdot)$:

$$a) n: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^+, \text{ kde } n(x_1, x_2, x_3) = |x_1| + |x_2| + |x_3|$$

je normou na $(\mathbb{R}^3, +, \cdot)$ - splňuje podmínky def.:

$$1.) \|(m_1, m_2, m_3) + (n_1, n_2, n_3)\| = \|(m_1+n_1, m_2+n_2, m_3+n_3)\| = \\ = |m_1+n_1| + |m_2+n_2| + |m_3+n_3| \leq |m_1| + |n_1| + |m_2| + |n_2| + \\ + |m_3| + |n_3| = \|\vec{m}\| + \|\vec{n}\|$$

$$2.) \|\alpha(m_1, m_2, m_3)\| = \|(\alpha m_1, \alpha m_2, \alpha m_3)\| = \\ = |\alpha m_1| + |\alpha m_2| + |\alpha m_3| = |\alpha| (|m_1| + |m_2| + |m_3|) = |\alpha| \|\vec{m}\|$$

$$3.) \|(m_1, m_2, m_3)\| = |m_1| + |m_2| + |m_3| = 0 \Leftrightarrow m_1 = m_2 = m_3 = 0 \Leftrightarrow \vec{m} = \vec{0}$$

b) Euklidovská norma: Jestliže $f: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ je skalární součin, pak zobrazení dané předpisem:

$$\|\vec{u}\| = \sqrt{f(\vec{u}, \vec{u})} = \sqrt{\vec{u} \cdot \vec{u}}$$

je normou na $(V, +, \cdot)$

Př: $f(\vec{x}, \vec{y}) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3$, kde $\vec{x} = (x_1, x_2, x_3)$; $\vec{y} = (y_1, y_2, y_3)$, je skal. součin na $\mathbb{R}^3 \Rightarrow$

$$\|(1, 1, 1)\| = \sqrt{\begin{matrix} (1, 1, 1) \cdot (1, 1, 1) \\ x_1 x_1 + x_2 x_2 + x_3 x_3 \end{matrix}} = \sqrt{1+1+1} = \sqrt{3} = \sqrt{3}$$

Záleží na tom, který skalární součin zvolíme! Při „obvyklém“

$$f(\vec{x}, \vec{y}) = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3 \text{ by } \|(1, 1, 1)\| = \sqrt{(1, 1, 1) \cdot (1, 1, 1)} = \sqrt{3}$$