

Zadanie 4

Chcemy udowodnić, że $(\bigoplus_N R)^* \cong \prod_N R^*$. Aby to zrobić, będziemy zdefiniować izomorfizm

$$\phi: (\bigoplus_N R)^* \xrightarrow{\cong} \prod_N R^*$$

Trzeba pamiętać, że

$$\prod_N R = R \times R \times R \times \dots$$

i, że $\bigoplus_N R$ to podprzestrzeń przestrzeni $\prod_N R$ złożona z elementów $\prod_N R$ postaci

$$(a_1, a_2, a_3, a_4, \dots)$$

takich, że tylko skończone wiele elementów a_i są różne od zera.

Więc, np.

$$\begin{matrix} \in R \\ (1, 1, 0, 0, \dots) \in \bigoplus_N R \\ \uparrow \\ R \end{matrix}$$

$$(1, 1, 1, 1, \dots) \notin \bigoplus_N R.$$

Teraz, zdefiniujemy

$$\phi: (\bigoplus_N R)^* \xrightarrow{\cong} \prod_N R^*$$

$$\omega \longmapsto \phi(\omega) = (\omega_1, \omega_2, \omega_3, \dots)$$

gdzie $\omega_i(v_i) = \omega(0, 0, \dots, 0, \underset{\substack{\uparrow \\ i\text{-tej pozycji}}}{v_i}, 0, \dots)$, $v_i \in R$.

Z definicji, można zauważyć, że ϕ jest odwzorowaniem liniowym.
 Można widzieć, że $\phi(\omega) = 0 \Rightarrow \omega = 0$, czyli ϕ jest iniekcją.
 Właśnie,

$$\phi(\omega) = (\omega_1, \omega_2, \omega_3, \dots) = 0 \Rightarrow \omega_i = 0 \text{ dla } i=1, 2, 3, \dots$$

Więc, dla tej ω : ω jest liniowa.

$$\begin{aligned} \omega(a_1, a_2, a_3, \dots) &= \omega(a_1, 0, \dots, 0, \dots) + \\ &\quad \omega(0, a_2, 0, \dots, 0, \dots) + \\ &\quad \omega(0, 0, a_3, \dots, 0, \dots) + \\ &\quad \dots \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \omega_1(a_1) + \omega_2(a_2) + \omega_3(a_3) + \dots \\ \text{z definicji } \omega_i = 0 \text{ dla } \phi(\omega) = 0 &\rightarrow = 0 + 0 + 0 + \dots \\ &= 0. \end{aligned}$$

Czyli, $\omega = 0$, i ϕ jest iniekcją. Ponadto, można widzieć, że ϕ jest suriekcją. Długo dowolne $(\omega_1, \omega_2, \dots) \in \prod_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{R}$, zdefiniujemy $\omega \in (\bigoplus_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{R})^*$ postaci

$$\omega(a_1, a_2, a_3, \dots) = \omega_1(a_1) + \omega_2(a_2) + \omega_3(a_3) + \dots \quad (3)$$

Skoro $(a_1, a_2, a_3, \dots) \in \bigoplus_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{R}$ tylko skończone wiele a_i są różne od zera i prawa strona (3) zawsze jest mniejsza od nieskończoności (do dalszego trzeba napisać $\bigoplus_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{R}$).

Teraz, można widzieć, że

$$\phi(\omega) = (\omega_1, \omega_2, \omega_3, \omega_4, \dots)$$

więc ϕ jest suriekcją i $\phi(\bigoplus_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{R})^* \cong \prod_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{R}^*$.

Done

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & 2 \\ 2 & 5 & 2 & 1 \\ 3 & 5 & 3 & -1 \end{pmatrix} \in \text{End}_{\mathbb{R}} \mathbb{R}^4$$

To

$$\text{Im } T = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Szukamy bazy tej przestrzeni. Oczywiście, trzeci wektor można wykreślić bo się powtarza.

$$\text{Im } T = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 3 \\ v_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 5 \\ 3 \\ v_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \\ v_3 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Można widzieć, że $v_1 = (v_2 - v_3)/2$, więc są liniowo zależne i możemy wykreślić v_1 .

$$\text{Im } T = \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 5 \\ 5 \\ v_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \\ v_3 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Wektory v_2 i v_3 są liniowo niezależne, np.

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \\ 5 & 1 \\ 5 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \text{Wyznacznik różny od zera.}$$

Teraz, możemy obliczyć jądro T

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & 2 \\ 2 & 5 & 2 & 1 \\ 3 & 5 & 3 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & 5 & 3 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 5 & 0 & 5 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 5 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x + 2y + z = 0 \\ 2y + 2z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = +2t - z \\ y = -t \end{cases} \Rightarrow \ker T = \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

t, z dowolne

Teraz

$$\bar{e}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix}, \bar{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \bar{e}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \bar{e}_4 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

są liniowo niezależne, bo

$$\begin{vmatrix} 2 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 5 & 1 & 0 & 1 \\ 5 & -1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 7 & 1 & 2 & 0 \\ 5 & -1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 7 & 1 & 2 \\ 5 & -1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \\ 5 & -1 & 1 \end{vmatrix} =$$

$\neq 0$. $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3, \bar{e}_4$ są liniowo niezależne

$$\dim \langle \bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3, \bar{e}_4 \rangle = 4$$

$$\dim V_1 + V_2 = 4 = \frac{\dim V_1 + \dim V_2 - \dim V_1 \cap V_2}{2}$$

$$\Rightarrow \dim V_1 \cap V_2 = 0 \Rightarrow V_1 \cap V_2 = \{0\}.$$

Wobec

$$V_1 \oplus V_2 = \mathbb{R}^4.$$

Musimy ~~zdefiniować~~ napisać macierz rzutu $\pi: V_1 \oplus V_2 \rightarrow V_1$
czyli $\pi|_{V_1} = \text{Id}|_{V_1}$ i $\pi|_{V_2} = 0$.

W bazie $B' = \langle \underbrace{\bar{e}_1, \bar{e}_2}_{V_1}, \underbrace{\bar{e}_3, \bar{e}_4}_{V_2} \rangle$ macierz π jest

$$M_{B'B'}^\pi = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$M_{BB'}^\pi = \begin{pmatrix} -1 & 3 & -1 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$M_{BB}^\pi = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 5 & 1 & 0 & 1 \\ 5 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 5 & 1 & 0 & 1 \\ 5 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}^{-1}$$

↑
Zmiana bazy
od B' do B

↑
Zmiana bazy
od B do B'

$$M_{BB}^{\pi} = \begin{pmatrix} -1/9 & 1/3 & -1/9 & 5/9 \\ 5/9 & 1/3 & 5/9 & -7/9 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ -5/9 & 2/3 & -5/9 & 16/9 \end{pmatrix}$$

Jak trzeba, można wrócić, że

$$M_{BB}^{\pi} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$M_{BB}^{\pi} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$M_{BB}^{\pi} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$M_{BB}^{\pi} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Wszysto działa :).

Druga metoda:

$$B^* = \{ \bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3, \bar{e}_4 \}$$

Baza dualna do $B = \{ e_1, e_2, e_3, e_4 \}$ (we współrzędnych bazy kanonicznej) można obliczyć jako rozwiązanie układu

$$\begin{pmatrix} w_{11} & w_{12} & w_{13} \\ w_{21} & w_{22} & w_{23} \\ w_{31} & w_{32} & w_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 5 & 1 & 0 & 1 \\ 5 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \bar{e}_i = w_{i1}e^1 + w_{i2}e^2 + w_{i3}e^3$$

$$\begin{pmatrix} w_{11} & w_{12} & w_{13} \\ w_{21} & w_{22} & w_{23} \\ w_{31} & w_{32} & w_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 5 & 1 & 0 & 1 \\ 5 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} -1/8 & 1/6 & -1/8 & 5/8 \\ 5/8 & 1/6 & 5/8 & -7/8 \\ 5/9 & -2/3 & 5/9 & -7/9 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Druge metody (niezrobione w zeszłym tygodniu).

Teraz pamiętaj $(\bar{e}_1 \otimes \bar{e}^1)(v) = e_1 \cdot \bar{e}^1(v)$
liczba.

$$\mathbb{R}^4 \quad \pi = \bar{e}_1 \otimes \bar{e}^1 + \bar{e}_2 \otimes \bar{e}^2$$

Wtedy

$$\pi(\bar{e}_1) = \bar{e}_1 \cdot \bar{e}^1(\bar{e}_1) + \bar{e}_2 \cdot \bar{e}^2(\bar{e}_1) = \bar{e}_1$$

$$\pi(\bar{e}_2) = \bar{e}_1 \cdot \bar{e}^1(\bar{e}_2) + \bar{e}_2 \cdot \bar{e}^2(\bar{e}_2) = \bar{e}_2$$

$$\pi(\bar{e}_3) = \bar{e}_1 \cdot \bar{e}^1(\bar{e}_3) + \bar{e}_2 \cdot \bar{e}^2(\bar{e}_3) = 0$$

$$\pi(\bar{e}_4) = \bar{e}_1 \cdot \bar{e}^1(\bar{e}_4) + \bar{e}_2 \cdot \bar{e}^2(\bar{e}_4) = 0.$$

$$M^{\pi} = \bar{e}_1 \otimes \bar{e}^1 + \bar{e}_2 \otimes \bar{e}^2 \Rightarrow M_{\text{baz}} (2 \times 2 - 1)$$

$$= \begin{pmatrix} -\frac{1}{18} & \frac{1}{6} & -\frac{1}{18} & \frac{5}{18} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -\frac{1}{18} & \frac{1}{6} & -\frac{1}{18} & \frac{5}{18} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \frac{5}{18} & \frac{1}{6} & \frac{5}{18} & -\frac{7}{18} \end{pmatrix}$$

$$M_{\text{BD}}^{\pi} = \begin{pmatrix} -\frac{2}{18} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{9} & \frac{5}{9} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{5}{18} & \frac{5}{6} & -\frac{5}{18} & \frac{25}{18} \\ -\frac{5}{18} & \frac{5}{6} & -\frac{5}{18} & \frac{25}{18} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{10}{18} & \frac{1}{3} & \frac{10}{18} & -\frac{7}{18} \\ \frac{1}{18} & \frac{1}{6} & \frac{5}{18} & -\frac{7}{18} \\ -\frac{5}{18} & -\frac{1}{6} & -\frac{5}{18} & \frac{7}{18} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{2}{18} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{9} & \frac{5}{9} \\ \frac{10}{18} & \frac{1}{3} & \frac{10}{18} & -\frac{7}{18} \\ \frac{1}{18} & \frac{1}{6} & \frac{5}{18} & -\frac{7}{18} \\ -\frac{5}{18} & \frac{2}{3} & -\frac{5}{18} & \frac{16}{18} \end{pmatrix}$$

Jak wczesniej!!