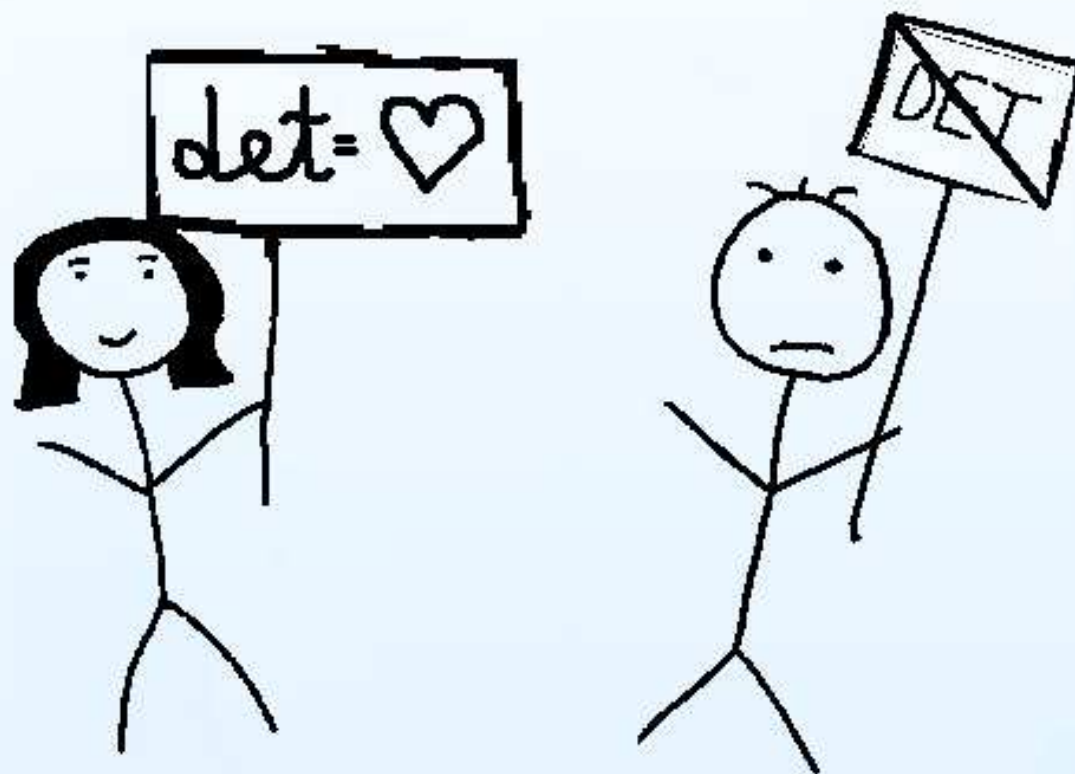


*Precz z wyznacznikiem?*



Kto mówi: „precz”?



Kto mówi: „precz”?

---



AXLER Sheldon, *Down with determinants!*,  
American Mathematical Monthly 102 (1995), 139-154.

## Kto mówi: „precz”?

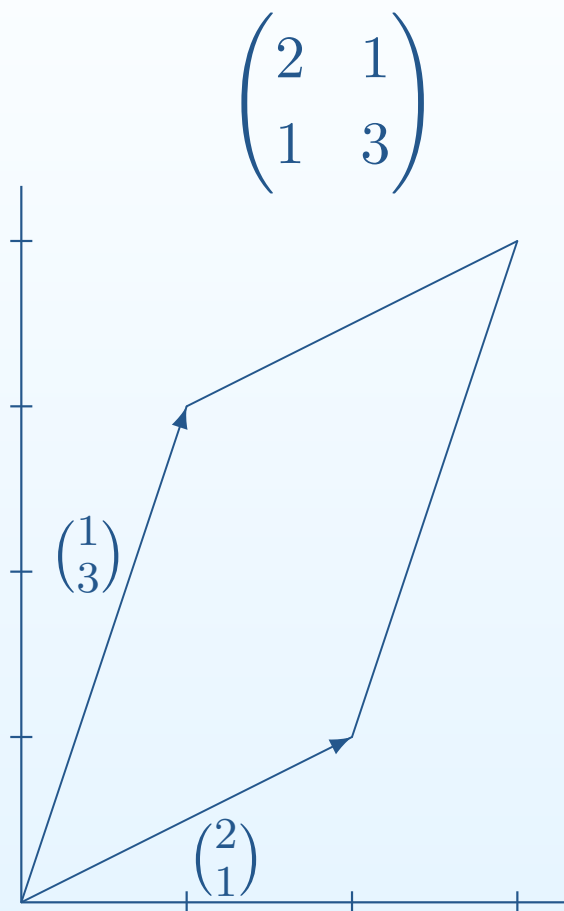
---



*„Determinants are difficult, **non - intuitive**,  
and often defined without motivation”.*

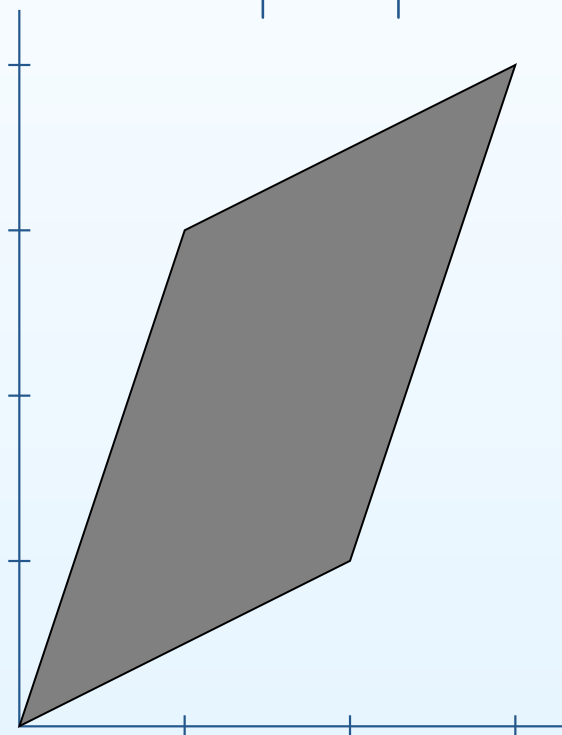
OBJĘTOŚĆ

# Objętość

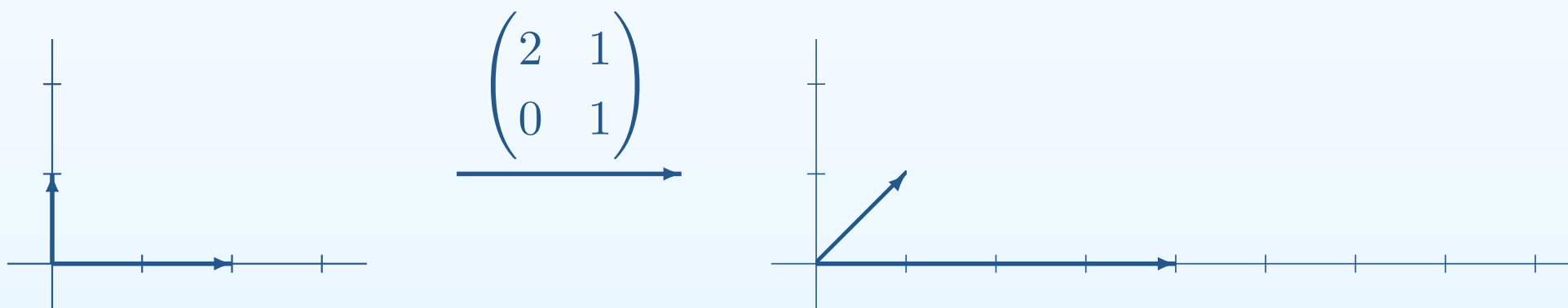


# Objętość

$$\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \end{vmatrix}$$

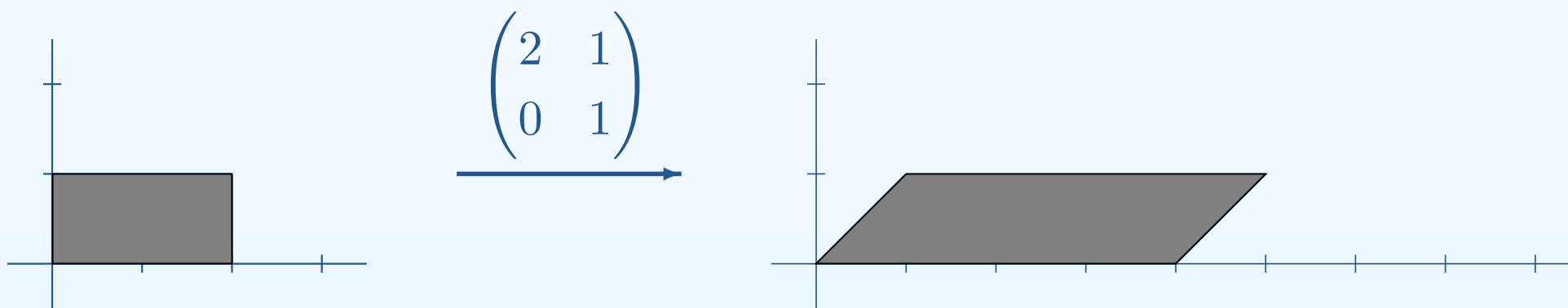


# Zmiana objętości

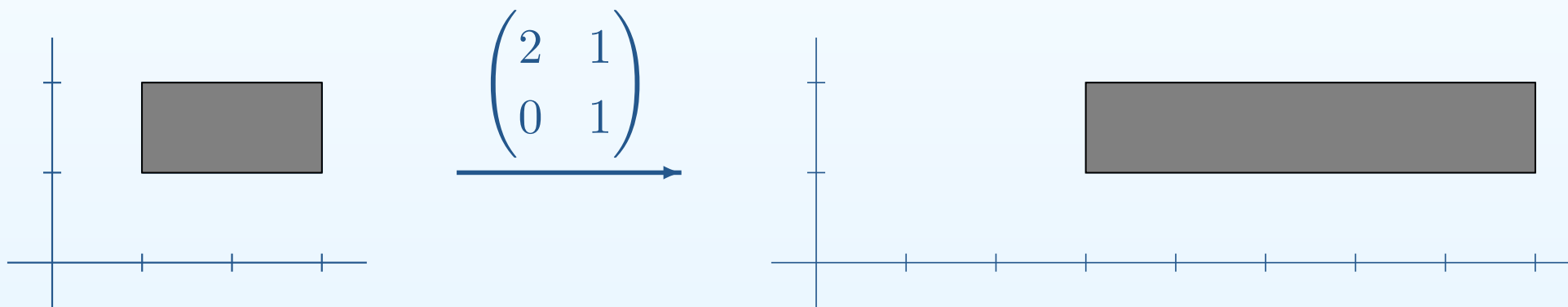




# Zmiana objętości



# Zmiana objętości?



# WARTOŚCI WŁASNE

## Produkt wartości własnych

---

**Cauchy [1826].** *W przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$  istnieje ortonormalna baza złożona z wektorów własnych przekształcenia liniowego  $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  wtedy i tylko wtedy, gdy  $S$  jest samosprężone.*

# Produkt wartości własnych

---

**Cauchy [1826].** W przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$  istnieje ortonormalna baza złożona z wektorów własnych przekształcenia liniowego  $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  wtedy i tylko wtedy, gdy  $S$  jest samosprężone.

$$\langle Sv, w \rangle = \langle v, S^*w \rangle$$

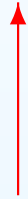


## Produkt wartości własnych

---

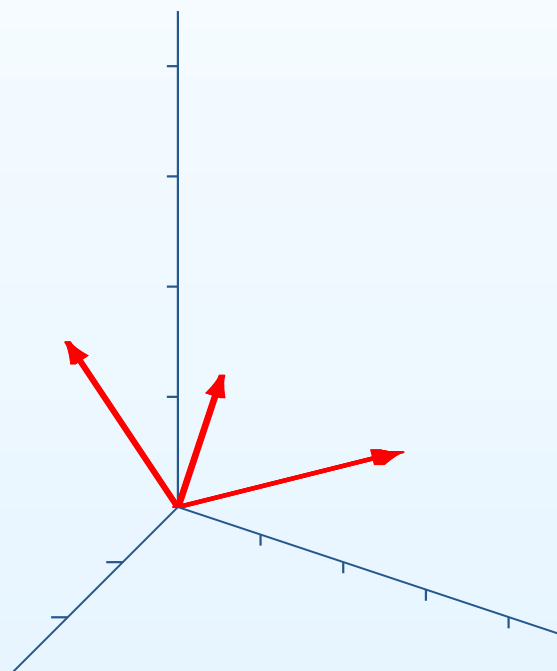
**Cauchy [1826].** W przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$  istnieje ortonormalna baza złożona z wektorów własnych przekształcenia liniowego  $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  wtedy i tylko wtedy, gdy  $S$  jest **samosprężone**.

$$\langle Sv, w \rangle = \langle v, Sw \rangle$$



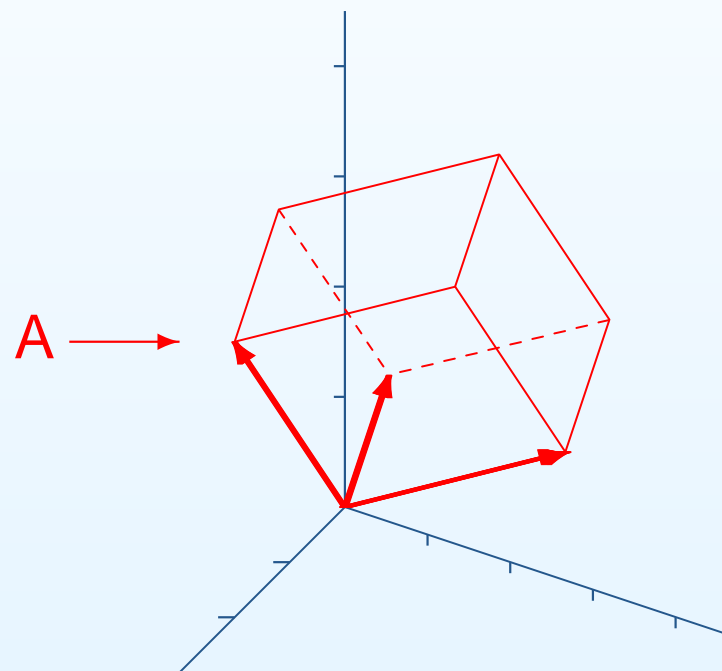
# Produkt wartości własnych

---



# Produkt wartości własnych

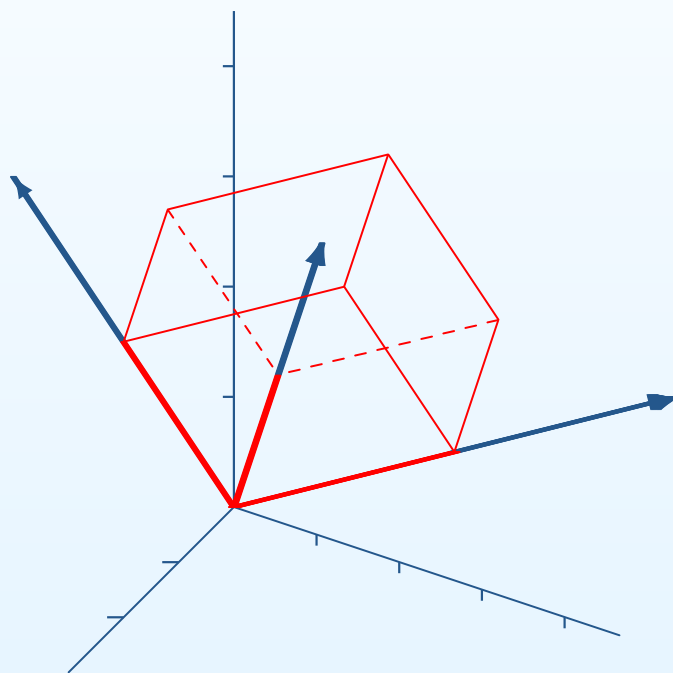
---





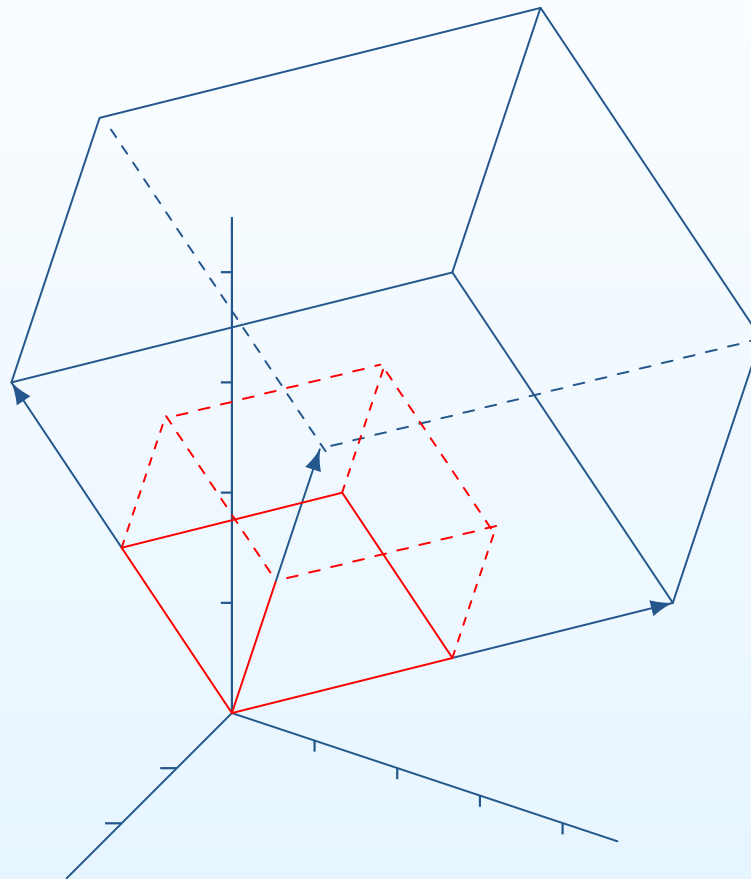
# Produkt wartości własnych

---



# Produkt wartości własnych

---



## Produkt wartości własnych

---

**Cauchy [1826].** *W przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$  istnieje ortonormalna baza złożona z wektorów własnych przekształcenia liniowego  $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  wtedy i tylko wtedy, gdy  $S$  jest samosprężone.*

**Wniosek.** *„Zmiana objętości” przy przekształceniu samosprężonym  $S$  wyraża się przez iloczyn wartości własnych  $S$  (licząc krotności).*

$$\frac{\text{vol}(S(A))}{\text{vol}(A)} = \prod_{\sigma(A)} a.$$

## Produkt wartości własnych

---

**Cauchy [1826].** *W przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$  istnieje ortonormalna baza złożona z wektorów własnych przekształcenia liniowego  $S : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  wtedy i tylko wtedy, gdy  $S$  jest samosprężone.*

**Wniosek.** *„Zmiana objętości” przy przekształceniu samosprężonym  $S$  wyraża się przez iloczyn wartości własnych  $S$  (licząc krotności).*

$$\frac{\text{vol}(S(A))}{\text{vol}(A)} = \prod_{\sigma(A)} a.$$

**Definicja.** *’Wyznacznik’ przekształcenia samosprężonego  $S$  – iloczyn jego wartości własnych.*

## Niekoniecznie samosprężone...

Problemy:

1. Skąd wziąć wartości własne, gdy nie ma wyznaczników?
2. Nie każdy endomorfizm  $\mathbb{R}^n$  ma wartości własne.
3. Wektory własne nie muszą rozpinać całej przestrzeni.

## Wartości własne bez wyznacznika

---

## Wartości własne bez wyznacznika

---

$V$  – liniowa nad  $\mathbb{C}$ ,  $\dim V = n$

$T \in \text{End}_{\mathbb{C}}V$ ,  $T \neq 0$

$v \in V$ ,  $v \notin \ker T$

## Wartości własne bez wyznacznika

---

$V$  – liniowa nad  $\mathbb{C}$ ,  $\dim V = n$

$T \in \text{End}_{\mathbb{C}}V$ ,  $T \neq 0$

$v \in V$ ,  $v \notin \ker T$

$\Downarrow$

$v, Tv, T^2v, \dots, T^nv$  – są liniowo zależne



## Wartości własne bez wyznacznika

---

$V$  – liniowa nad  $\mathbb{C}$ ,  $\dim V = n$

$T \in \text{End}_{\mathbb{C}}V$ ,  $T \neq 0$

$v \in V$ ,  $v \notin \ker T$

↓

$v, Tv, T^2v, \dots, T^n v$  – są liniowo zależne

↓

$a_0v + a_1Tv + \dots + a_nT^n v = 0$ ,  $a_i \in \mathbb{C}$ ,  $\prod_{i>1} a_i \neq 0$

## Wartości własne bez wyznacznika

---

$V$  – liniowa nad  $\mathbb{C}$ ,  $\dim V = n$

$T \in \text{End}_{\mathbb{C}}V$ ,  $T \neq 0$

$v \in V$ ,  $v \notin \ker T$

$\Downarrow$

$v, Tv, T^2v, \dots, T^nv$  – są liniowo zależne

$\Downarrow$

$(a_0I + a_1Tv + \dots + a_nT^n)v = 0$ ,  $a_i \in \mathbb{C}$ ,  $\prod_{i>1} a_i \neq 0$

## Wartości własne bez wyznacznika

---

$V$  – liniowa nad  $\mathbb{C}$ ,  $\dim V = n$

$T \in \text{End}_{\mathbb{C}}V$ ,  $T \neq 0$

$v \in V$ ,  $v \notin \ker T$

$\Downarrow$

$v, Tv, T^2v, \dots, T^nv$  – są liniowo zależne

$\Downarrow$

$c(T - r_1I)(T - r_2I) \dots (T - r_nI)v = 0$ ,  $r_i \in \mathbb{C}$

## Wartości własne bez wyznacznika

$V$  – liniowa nad  $\mathbb{C}$ ,  $\dim V = n$

$T \in \text{End}_{\mathbb{C}}V$ ,  $T \neq 0$

$v \in V$ ,  $v \notin \ker T$

$\Downarrow$

$v, Tv, T^2v, \dots, T^nv$  – są liniowo zależne

$\Downarrow$

$c(T - r_1I)(T - r_2I) \dots (T - r_nI)v = 0$ ,  $r_i \in \mathbb{C}$

$\Downarrow$

$\exists_i T - r_iI$  nie jest injekcją.

# Postać biegunowa

---

**Autonne [1902].** Niech  $S$  będzie endomorfizmem przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$ . Wówczas istnieje izometria liniowa  $A$  na  $\mathbb{R}^n$  oraz przekształcenie liniowe samosprężone  $P$  na  $\mathbb{R}^n$ , że  $S = AP$ .

## LICZBY ZESPOLONE

$$z = e^{i\theta} \cdot \sqrt{\bar{z}z}$$

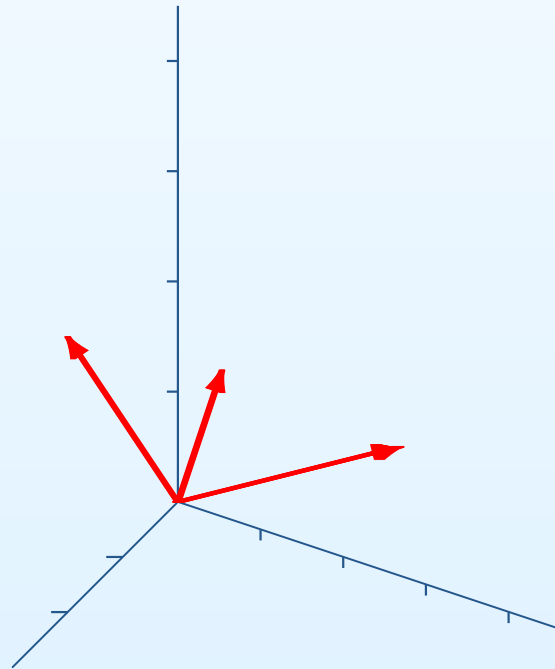
## PRZEKSZTAŁCENIA LINIOWE

$$S = A \circ \sqrt{S^*S}$$

# Postać biegunowa

---

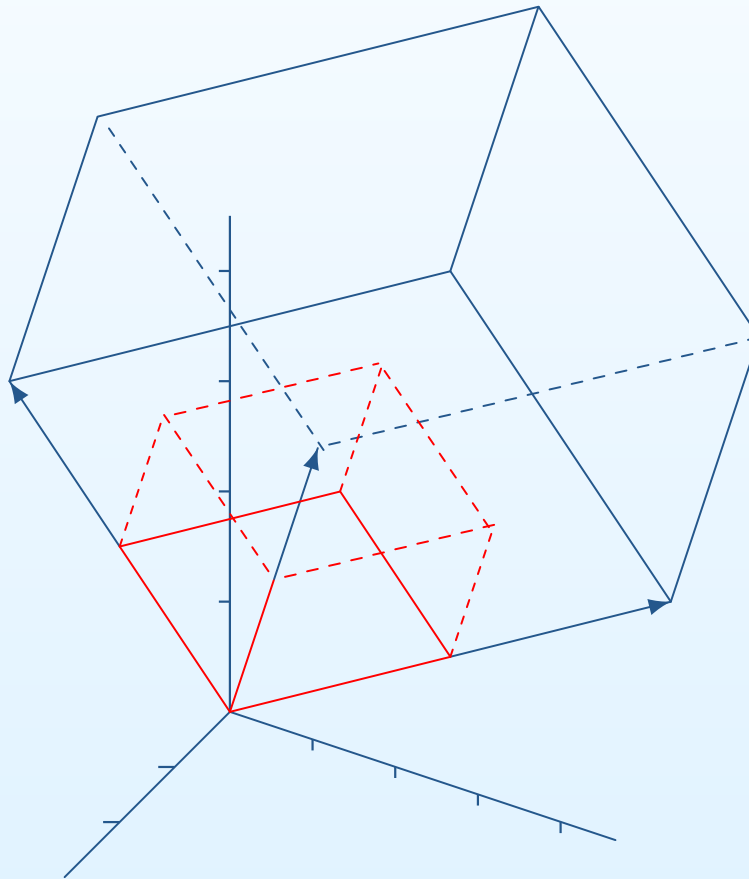
**Autonne [1902].** Niech  $S$  będzie endomorfizmem przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$ . Wówczas istnieje izometria liniowa  $A$  na  $\mathbb{R}^n$  oraz przekształcenie liniowe samosprężone  $P$  na  $\mathbb{R}^n$ , że  $S = AP$ .



# Postać biegunowa

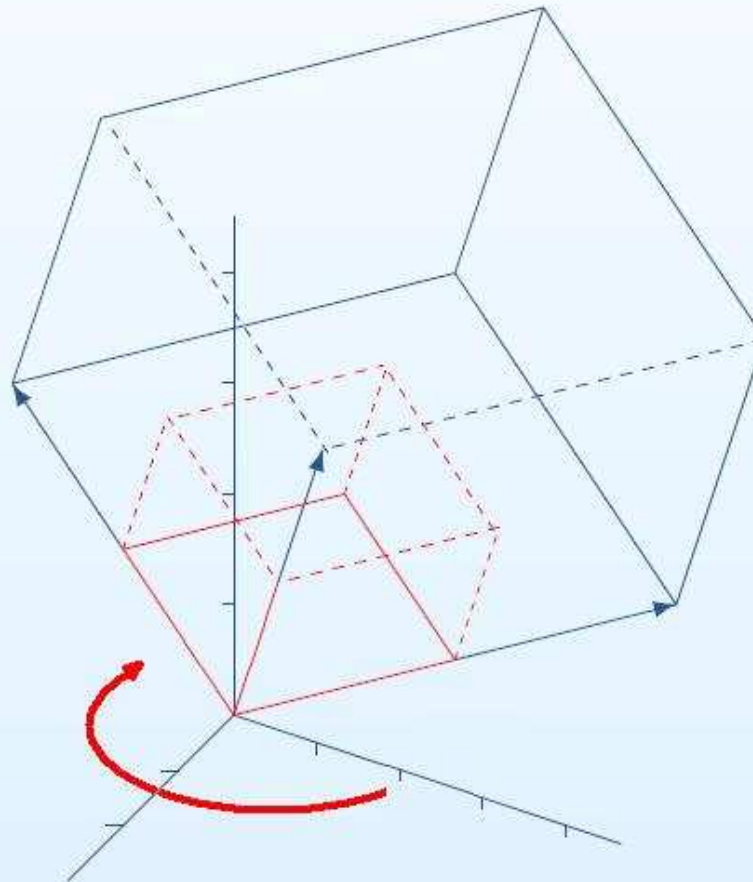
---

**Autonne [1902].** Niech  $S$  będzie endomorfizmem przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$ . Wówczas istnieje izometria liniowa  $A$  na  $\mathbb{R}^n$  oraz przekształcenie liniowe samosprężone  $P$  na  $\mathbb{R}^n$ , że  $S = AP$ .



# Postać biegunowa

**Autonne [1902].** Niech  $S$  będzie endomorfizmem przestrzeni euklidesowej  $\mathbb{R}^n$ . Wówczas istnieje izometria liniowa  $A$  na  $\mathbb{R}^n$  oraz przekształcenie liniowe samosprężone  $P$  na  $\mathbb{R}^n$ , że  $S = AP$ .





ODWRACALNOŚĆ

## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

*Przykład:*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

*Przykład:*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\det(A - xI) = x^2 - 5x - 2$$

## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

*Przykład:*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\det(A - xI) = x^2 - 5x - 2$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}^2$$

## Fałszywy dowód...

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

*Przykład:*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\det(A - xI) = x^2 - 5x - 2$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}^2 - 5 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

## Fałszywy dowód...

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

*Przykład:*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\det(A - xI) = x^2 - 5x - 2$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}^2 - 5 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} - 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

## Fałszywy dowód...

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

*Przykład:*

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\det(A - xI) = x^2 - 5x - 2$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}^2 - 5 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} - 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$



## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

*„Dowód”:*

$w_A(x)$  – wielomian charakterystyczny macierzy  $A$

$$w_A(x) = \det(A - xI)$$

## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

„Dowód”:

$w_A(x)$  – wielomian charakterystyczny macierzy  $A$

$$w_A(x) = \det(A - xI)$$

$$w_A(A) = \det(A - AI) = \det(A - A) = \det(0) = 0.$$

## Fałszywy dowód...

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

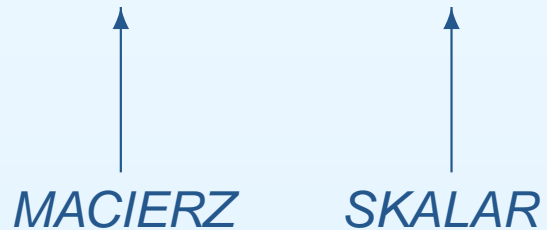
„Dowód”:

$w_A(x)$  – wielomian charakterystyczny macierzy  $A$

$$w_A(x) = \det(A - xI)$$

$$w_A(A) \neq \det(A - AI) = \det(A - A) = \det(0) = 0.$$

MACIERZ      SKALAR



## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

„Dowód”:

$w_A(x)$  – wielomian charakterystyczny macierzy  $A$

$$w_A(x) = \det(A - xI)$$

$$w_A(A) = \det(A - AI) \cdot I = \det(A - A) \cdot I = \det(0) \cdot I = 0 \cdot I = \mathbf{0}.$$

## Fałszywy dowód...

---

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

„Dowód”:

$w_A(x)$  – wielomian charakterystyczny macierzy  $A$

$$w_A(x) = \det(A - xI)$$

$$w_A(B) \stackrel{???}{=} \det(A - BI)I, \quad A, B \in M_n(\mathbb{C})$$

## Fałszywy dowód...

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

„Dowód”:

$w_A(x)$  – wielomian charakterystyczny macierzy  $A$

$$w_A(x) = \det(A - xI)$$

$$w_A(B) \neq \det(A - BI)I, \quad A, B \in M_n(\mathbb{C})$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

## Fałszywy dowód...

**Cayley – Hamilton.** *Każda macierz zespolona spełnia swój wielomian charakterystyczny.*

„Dowód”:

$w_A(x)$  – wielomian charakterystyczny macierzy  $A$

$$w_A(x) = \det(A - xI)$$

$$w_A(B) \neq \det(A - BI)I, \quad A, B \in M_n(\mathbb{C})$$

↑  
NIEPRZEMIENNE

# Współczynniki nieprzemienne



# Współczynniki nieprzemienne

---

$$\begin{cases} \mathbf{i}x + \mathbf{j}y = 0 \\ \mathbf{2i}x + \mathbf{2j}y = 0 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} i & j \\ 2i & 2j \end{pmatrix}$$

niezerowy wyznacznik

brak odwrotności

## Wartości własne?

Niemożliwe:

1. Nie wiadomo czy istnieją i w jakiej kolejności je mnożyć?
2. Prawe i lewe wartości własne?
3. Nieskończenie wiele wartości własnych?

## Wartości własne?

Niemożliwe:

1. Nie wiadomo czy istnieją i w jakiej kolejności je mnożyć?
2. Prawe i lewe wartości własne?
3. **Nieskończenie wiele wartości własnych?**

$$x^2 + 1 = 0$$



Bardzo nieprzemienne pierścienie...

# Bardzo nieprzemienne pierścienie...

## PIERŚCIEŃ NIEPRZEMIENNE

$$ab \neq ba$$



## MALEŃSTWA

- macierze
- kwaterniony
- nieprzemienne wielomiany

# Bardzo nieprzemienne pierścienie...

---

## PIERŚCIEŃ NIEPRZEMIENNE

$$ab \neq ba$$



### MALEŃSTWA

- macierze
- kwaterniony
- nieprzemienne wielomiany

### DOROSŁE

- endomorfizmy ciągów
- ilorazy wielomianów nieskończenie wielu zmiennych
- algebry wolne

# Bardzo nieprzemienne pierścienie...

## PIERŚCIENIE NIEPRZEMIENNE

$$ab \neq ba$$



### MALEŃSTWA

- macierze
- kwaterniony
- nieprzemienne wielomiany

### DOROSŁE $ab = 1, ba \neq 1$

- endomorfizmy ciągów
- ilorazy wielomianów nieskończenie wielu zmiennych
- algebry wolne

# Endomorfizmy ciągów

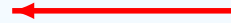
---

$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	$\dots$
-------	-------	-------	-------	-------	---------



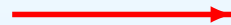
# Endomorfizmy ciągów

$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	$\dots$
-------	-------	-------	-------	-------	---------



$e_1$

<del><math>x_1</math></del>	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	$\dots$
-----------------------------	-------	-------	-------	-------	---------



$e_2$

$0$	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$\dots$
-----	-------	-------	-------	-------	---------

## Macierze z endomorfizmów?

---

$$A = \begin{pmatrix} e_1 & 1 \\ 0 & -e_2 \end{pmatrix}$$

## Macierze z endomorfizmów?

---

$$A = \begin{pmatrix} e_1 & 1 \\ 0 & -e_2 \end{pmatrix}$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} e_1 & 1 \\ 1 - e_2e_1 & -e_2 \end{pmatrix}$$

# *Precz z wyznacznikiem?*

