

O b s a h

I. Fórmula	3
I. <u>Algebra matic</u>	
1. Základní pojmy	5
2. Operace s maticemi	11
3. Algebra čtvercových matic	13
4. Rozdělené matice	21
5. Invertování matic	26
Cvičení ke kapitole I.	34
II. Vlastní čísla a vlastní vektory. Cayleyova-Hamiltonova věta	
1. Některé poznámky k teorii lineárních prostorů	36
2. Lineární operátory	41
3. Vlastní čísla a vlastní vektory. Invariantní podprostory	47
4. Minimální polynom. Cayleyova-Hamiltonova věta	64
Cvičení ke kapitole II.	71
III. Jordanův normální tvar	
1. Kořenové podprostory. Kvazidiagonální tvar matice operátoru	73
2. Použití věty o kvazidiagonální formě při řešení soustav lineárních diferenciálních rovnic s konstantními koeficienty	78
3. Kanonická báze. Jordanův normální tvar	81
4. Invariantní faktory a elementární dělitelé	93
Cvičení ke kapitole III.	98
IV. Funkce a řady matic. Normy a konvergence	
1. Pojem funkce matic	100
2. Jiné vyjádření hodnoty $f(A)$. Algebra matic $f(A)$	104
3. Některé další vlastnosti funkcí matic	108
4. Normy a konvergence	111
5. Posloupnosti a řady matic	115
6. Vyjádření funkcí matic potenčními řadami	121
7. Použití funkcí matic při řešení lineárních diferenciálních rovnic ...	122
Cvičení ke kapitole IV.	127
V. Elementy spektrální teorie speciálních operátorů a matic	
1. Spektrální rozklad a jeho geometrický význam	129
2. Prostor se skalárním součinem	132
3. Konjugovaný operátor. Hermitovsky sdružená matice	135
4. Normální operátory	137
5. Unitární a symetrické operátory	141
6. Polární reprezentace lineárního operátoru. Cayleyova transformace ...	147
7. Extremální vlastnosti vlastních čísel symetrického operátoru (matice)	152
Cvičení ke kapitole V.	155
Literatura	158
Rejstřík	159