

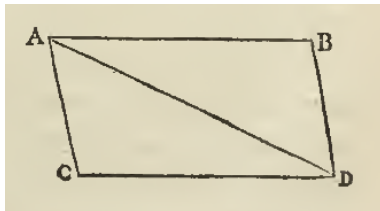
BO1 History of Mathematics
Lecture XIV
Linear algebra
Part 3: Vectors and vector spaces

MT 2020 Week 7

Vectors

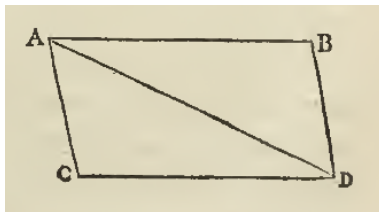
Vectors

Newton (1687): parallelogram of forces

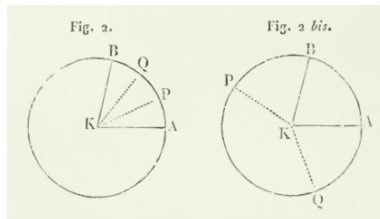


Vectors

Newton (1687): parallelogram of forces



Argand (1806): complex numbers as directed quantities in the plane



14 APPLICATIONS DU CALCUL INFINITESIMAL.

ments directs de rotation autour de ces demi-axes auront lieu de droite à gauche, et les mouvements rétrogrades de gauche à droite.

Nous appliquerons les mêmes dénominations aux deux espèces de mouvements que peut prendre un rayon vecteur mobile en tournant autour d'un point de manière à parcourir successivement les trois faces d'un angle solide quelconque; et quand le mouvement de rotation du rayon vecteur sur chaque face aura lieu de droite à gauche autour de l'arête située hors de cette face, ce mouvement sera nommé *direct* ou *rétrograde*, suivant que les mouvements de rotation des plans coordonnés, tournant de droite à gauche autour des demi-axes $\overline{OX}$, $\overline{OY}$, $\overline{OZ}$, seront eux-mêmes directs ou rétrogrades.

Une droite $\overline{AB}$, menée d'un point A supposé fixe à un point B supposé mobile, sera généralement désignée sous le nom de *rayon vecteur*. Nommons R ce rayon vecteur,

$$x_0, y_0, z_0$$

les coordonnées du point A :

$$x, y, z$$

celles du point B; et

$$a, b, c$$

les angles formés par la direction $\overline{AB}$ avec les demi-axes des coordonnées positives;

$$\pi - \alpha, \pi - \beta, \pi - \gamma$$

seront les angles formés par le même rayon vecteur avec les demi-axes des coordonnées négatives. De plus, la *projection orthogonale* du rayon vecteur sur l'axe des x sera égale, d'après un théorème connu de Trigonométrie, au produit de ce rayon vecteur par le cosinus de l'angle aigu qu'il forme avec l'axe des x prolongé dans un certain sens. Cette projection se trouvera donc représentée : si l'angle α est aigu, par le produit

$$R \cos \alpha,$$

et si l'angle α est obtus, par le produit

$$R \cos(\pi - \alpha) = -R \cos \alpha,$$

Word applied mostly to **radius**
vectors

14 — APPLICATIONS DU CALCUL INFINITESIMAL.

ments directs de rotation autour de ces demi-axes auront lieu de droite à gauche, et les mouvements rétrogrades de gauche à droite.

Nous appliquerons les mêmes dénominations aux deux espèces de mouvements que peut prendre un rayon vecteur mobile en tournant autour d'un point de manière à parcourir successivement les trois faces d'un angle solide quelconque; et quand le mouvement de rotation du rayon vecteur sur chaque face aura lieu de droite à gauche autour de l'arête située hors de cette face, ce mouvement sera nommé *direct* ou *rétrograde*, suivant que les mouvements de rotation des plans coordonnés, tournant de droite à gauche autour des demi-axes $\overline{OX}$, $\overline{OY}$, $\overline{OZ}$, seront eux-mêmes directs ou rétrogrades.

Une droite $\overline{AB}$, menée d'un point A supposé fixe à un point B supposé mobile, sera généralement désignée sous le nom de *rayon vecteur*. Nommons R ce rayon vecteur,

$$x_0, y_0, z_0$$

les coordonnées du point A :

$$x, y, z$$

celles du point B; et

$$a, b, c$$

les angles formés par la direction $\overline{AB}$ avec les demi-axes des coordonnées positives;

$$\pi - \alpha, \pi - \beta, \pi - \gamma$$

seront les angles formés par le même rayon vecteur avec les demi-axes des coordonnées négatives. De plus, la *projection orthogonale* du rayon vecteur sur l'axe des x sera égale, d'après un théorème connu de Trigonométrie, au produit de ce rayon vecteur par le cosinus de l'angle aigu qu'il forme avec l'axe des x prolongé dans un certain sens. Cette projection se trouvera donc représentée : si l'angle α est aigu, par le produit

$$R \cos \alpha,$$

et si l'angle α est obtus, par le produit

$$R \cos(\pi - \alpha) = -R \cos \alpha,$$

Word applied mostly to **radius vectors**

e.g., as **rayon vecteur** in Laplace's *Mécanique Céleste* (1799–1825)

14 — APPLICATIONS DU CALCUL INFINITESIMAL.

ments directs de rotation autour de ces demi-axes auront lieu de droite à gauche, et les mouvements rétrogrades de gauche à droite.

Nous appliquerons les mêmes dénominations aux deux espèces de mouvements que peut prendre un rayon vecteur mobile en tournant autour d'un point de manière à parcourir successivement les trois faces d'un angle solide quelconque; et quand le mouvement de rotation du rayon vecteur sur chaque face aura lieu de droite à gauche autour de l'arête située hors de cette face, ce mouvement sera nommé *direct* ou *rétrograde*, suivant que les mouvements de rotation des plans coordonnés, tournant de droite à gauche autour des demi-axes $\overline{OX}$, $\overline{OY}$, $\overline{OZ}$, seront eux-mêmes directs ou rétrogrades.

Une droite $\overline{AB}$, menée d'un point A supposé fixe à un point B supposé mobile, sera généralement désignée sous le nom de *rayon vecteur*. Nommons R ce rayon vecteur,

$$x_0, y_0, z_0$$

les coordonnées du point A :

$$x, y, z$$

celles du point B; et

$$a, b, c$$

les angles formés par la direction $\overline{AB}$ avec les demi-axes des coordonnées positives;

$$\alpha, \beta, \gamma$$

seront les angles formés par le même rayon vecteur avec les demi-axes des coordonnées négatives. De plus, la *projection orthogonale* du rayon vecteur sur l'axe des x sera égale, d'après un théorème connu de Trigonométrie, au produit de ce rayon vecteur par le cosinus de l'angle aigu qu'il forme avec l'axe des x prolongé dans un certain sens. Cette projection se trouvera donc représentée : si l'angle α est aigu, par le produit

$$R \cos \alpha,$$

et si l'angle α est obtus, par le produit

$$R \cos(\pi - \alpha) = -R \cos \alpha,$$

Word applied mostly to **radius vectors**

e.g., as **rayon vecteur** in Laplace's *Mécanique Céleste* (1799–1825)

Also in Cauchy's *Leçons sur les Applications du Calcul Infinitésimal à la Géométrie* (1826), p. 14:

A line $\overline{AB}$, taken from a point A, supposed to be fixed, to a moving point B, will in general be referred to as a **radius vector**.

Hamilton and vectors

Sir William Rowan Hamilton drew a distinction between a 'vector' and a 'radius vector':

Hamilton and vectors

Sir William Rowan Hamilton drew a distinction between a ‘vector’ and a ‘radius vector’:

Between 1843–1866, developed quaternions — 4-dimensional quantities $a + bi + cj + dk$, where $i^2 = j^2 = k^2 = ijk = -1$, designed for use in mechanics (and geometry of 3 dimensions)

Hamilton and vectors

Sir William Rowan Hamilton drew a distinction between a ‘vector’ and a ‘radius vector’:

Between 1843–1866, developed quaternions — 4-dimensional quantities $a + bi + cj + dk$, where $i^2 = j^2 = k^2 = ijk = -1$, designed for use in mechanics (and geometry of 3 dimensions)

“A VECTOR is thus . . . a sort of NATURAL TRIPLET (suggested by Geometry): and accordingly we shall find that QUATERNIONS offer an easy mode of symbolically representing every vector by a TRINOMIAL FORM ($ix + jy + kz$); which form brings the conception and expression of such a vector into the closest possible connexions with Cartesian and rectangular co-ordinates.”

Hamilton and vectors

Sir William Rowan Hamilton drew a distinction between a ‘vector’ and a ‘radius vector’:

Between 1843–1866, developed quaternions — 4-dimensional quantities $a + bi + cj + dk$, where $i^2 = j^2 = k^2 = ijk = -1$, designed for use in mechanics (and geometry of 3 dimensions)

“A VECTOR is thus . . . a sort of NATURAL TRIPLET (suggested by Geometry): and accordingly we shall find that QUATERNIONS offer an easy mode of symbolically representing every vector by a TRINOMIAL FORM ($ix + jy + kz$); which form brings the conception and expression of such a vector into the closest possible connexions with Cartesian and rectangular co-ordinates.”

So a quaternion is a scalar + a vector

Vector spaces appear



Die *Ausdehnungslehre*
Ausdehnungslehre.

—•••••—

Vollständig und in strenger Form

bearbeitet

VON

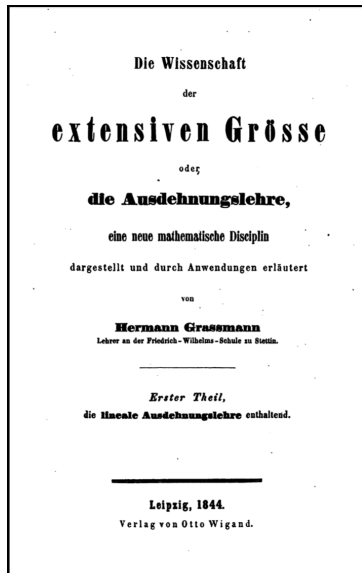
Hermann Grassmann,
Professor am Gymnasium zu Stettin.

—————

BERLIN, 1862.

VERLAG VON TH. CHR. FR. ENSLIN.
(ADOLPH ENSLIN.)

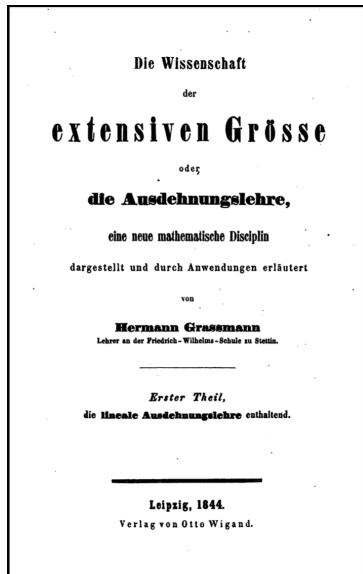
Grassmann's 'doctrine of extension'



Die Ausdehnungslehre [*Doctrine of extension*] (1862) is a heavily reworked version of an earlier (1844) work:

The Science of Extensive Quantities, or the Doctrine of Extension, a New Mathematical Discipline, Presented and Explained through Examples

Grassmann's 'doctrine of extension'

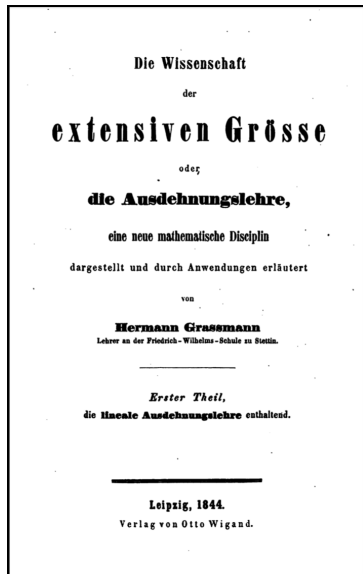


Die Ausdehnungslehre [*Doctrine of extension*] (1862) is a heavily reworked version of an earlier (1844) work:

The Science of Extensive Quantities, or the Doctrine of Extension, a New Mathematical Discipline, Presented and Explained through Examples

Introduced idea of objects generated by motion — a single element generates an object of order 1, an object of order 1 generates an object of order 2, etc.

Grassmann's 'doctrine of extension'



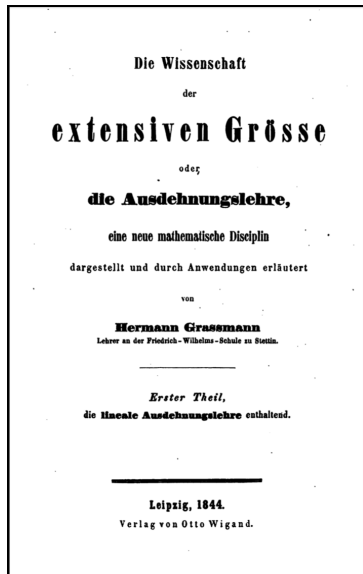
Die Ausdehnungslehre [*Doctrine of extension*] (1862) is a heavily reworked version of an earlier (1844) work:

The Science of Extensive Quantities, or the Doctrine of Extension, a New Mathematical Discipline, Presented and Explained through Examples

Introduced idea of objects generated by motion — a single element generates an object of order 1, an object of order 1 generates an object of order 2, etc.

Objects of the same order can be added together or scaled by real numbers

Grassmann's 'doctrine of extension'



Die Ausdehnungslehre [*Doctrine of extension*] (1862) is a heavily reworked version of an earlier (1844) work:

The Science of Extensive Quantities, or the Doctrine of Extension, a New Mathematical Discipline, Presented and Explained through Examples

Introduced idea of objects generated by motion — a single element generates an object of order 1, an object of order 1 generates an object of order 2, etc.

Objects of the same order can be added together or scaled by real numbers

Little impact at the time

Grassmann's 'extensive quantities'

4

(9)

$$\begin{aligned} 3) a + b - b &= \sum \overline{ae} + \sum \overline{\beta e} - \sum \overline{\beta e} \\ &= \sum (\overline{a + \beta})e - \sum \overline{\beta e} & [6]. \\ &= \sum (\overline{a + \beta - \beta})e & [7]. \\ &= \sum \overline{ae} = a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 4) a - b + b &= \sum \overline{ae} - \sum \overline{\beta e} + \sum \overline{\beta e} \\ &= \sum (\overline{a - \beta})e + \sum \overline{\beta e} & [7]. \\ &= \sum (\overline{a - \beta + \beta})e & [6]. \\ &= \sum \overline{ae} = a \end{aligned}$$

9. Für extensive Grössen gelten die sämtlichen Gesetze algebraischer Addition und Subtraktion.

Beweis. Denn diese Gesetze können, wie bekannt, aus den 4 Fundamentalformeln in No. 8 abgeleitet werden.

10. Erklärung. Eine extensive Grösse mit einer Zahl multipliciren heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen mit dieser Zahl multipliciren, d. h.

$$\sum \overline{ae} \cdot \beta = \beta \cdot \sum \overline{ae} = \sum (\overline{a\beta})e$$

11. Erklärung. Eine extensive Grösse durch eine Zahl, die nicht gleich null ist, dividiren, heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen durch diese Zahl dividiren, d. h.

$$\sum \overline{ae} : \beta = \sum \frac{\overline{a}}{\beta} e$$

12. Für die Multiplikation und Division extensiver Grössen (a, b) durch Zahlen (β , γ) gelten die Fundamentalformeln:

- 1) $a\beta = \beta a$,
- 2) $a\beta\gamma = a(\beta\gamma)$,
- 3) $(a + b)\gamma = a\gamma + b\gamma$,
- 4) $a(\beta + \gamma) = a\beta + a\gamma$,
- 5) $a \cdot 1 = a$,
- 6) $a\beta = 0$ dann und nur dann, wenn entweder $a = 0$, oder $\beta = 0$,
- 7) $a : \beta = a \cdot \frac{1}{\beta}$, wenn $\beta \gtrless 0$ ist *).

Beweis. Es sei $a = \sum \overline{ae}$, $b = \sum \overline{\beta e}$, wo die Summe sich auf das System der Einheiten $e_1 \dots e_n$ bezieht, so ist

*) Das Zeichen $\gtrless$ zusammengesetzt aus $\succ$ und $\lessdot$ soll ungleich bedeuten.

The 1862 text contains a theory of **extensive** quantities

$$a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots,$$

where the e_i are 'units' and the a_i are real numbers,

Grassmann's 'extensive quantities'

4

(9)

$$\begin{aligned} 3) \ a + b - b &= \overline{\sum ae} + \overline{\sum \beta e} - \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a + \beta) e} - \overline{\sum \beta e} & [6]. \\ &= \overline{\sum (a + \beta - \beta) e} & [7]. \\ &= \overline{\sum ae} = a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 4) \ a - b + b &= \overline{\sum ae} - \overline{\sum \beta e} + \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a - \beta) e} + \overline{\sum \beta e} & [7]. \\ &= \overline{\sum (a - \beta + \beta) e} & [6]. \\ &= \overline{\sum ae} = a \end{aligned}$$

9. Für extensive Grössen gelten die sämtlichen Gesetze algebraischer Addition und Subtraktion.

Beweis. Denn diese Gesetze können, wie bekannt, aus den 4 Fundamentalformeln in No. 8 abgeleitet werden.

10. Erklärung. Eine extensive Grösse mit einer Zahl multipliciren heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen mit dieser Zahl multipliciren, d. h.

$$\overline{\sum ae} \cdot \beta = \overline{\sum \beta a e} = \overline{\sum (\alpha \beta) e}$$

11. Erklärung. Eine extensive Grösse durch eine Zahl, die nicht gleich null ist, dividiren, heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen durch diese Zahl dividiren, d. h.

$$\overline{\sum ae} : \beta = \overline{\sum \frac{a}{\beta} e}$$

12. Für die Multiplikation und Division extensiver Grössen (a, b) durch Zahlen (β , γ) gelten die Fundamentalformeln:

- 1) $a\beta = \beta a$,
- 2) $a\beta\gamma = a(\beta\gamma)$,
- 3) $(a + b)\gamma = a\gamma + b\gamma$,
- 4) $a(\beta + \gamma) = a\beta + a\gamma$,
- 5) $a \cdot 1 = a$,
- 6) $a\beta = 0$ dann und nur dann, wenn entweder $a = 0$, oder $\beta = 0$,
- 7) $a : \beta = a \cdot \frac{1}{\beta}$, wenn $\beta \gtrless 0$ ist *).

Beweis. Es sei $a = \overline{\sum ae}$, $b = \overline{\sum \beta e}$, wo die Summe sich auf das System der Einheiten $e_1 \dots e_n$ bezieht, so ist

*) Das Zeichen $\gtrless$ zusammengesetzt aus $\gtr$ und $\less$ soll ungleich bedeuten.

The 1862 text contains a theory of **extensive** quantities

$$a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots,$$

where the e_i are 'units' and the a_i are real numbers, including

- rules for the arithmetic of such quantities

Grassmann's 'extensive quantities'

4

(9)

$$\begin{aligned} 3) a + b - b &= \overline{\sum ae} + \overline{\sum \beta e} - \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a + \beta) e} - \overline{\sum \beta e} & [6]. \\ &= \overline{\sum (a + \beta - \beta) e} & [7]. \\ &= \overline{\sum ae} = a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 4) a - b + b &= \overline{\sum ae} - \overline{\sum \beta e} + \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a - \beta) e} + \overline{\sum \beta e} & [7]. \\ &= \overline{\sum (a - \beta + \beta) e} & [6]. \\ &= \overline{\sum ae} = a \end{aligned}$$

9. Für extensive Größen gelten die sämtlichen Gesetze algebraischer Addition und Subtraktion.

Beweis. Denn diese Gesetze können, wie bekannt, aus den 4 Fundamentalformeln in No. 8 abgeleitet werden.

10. Erklärung. Eine extensive Grösse mit einer Zahl multipliciren heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen mit dieser Zahl multipliciren, d. h.

$$\overline{\sum ae} \cdot \beta = \overline{\sum \beta a e} = \overline{\sum (\alpha \beta) \cdot e}$$

11. Erklärung. Eine extensive Grösse durch eine Zahl, die nicht gleich null ist, dividiren, heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen durch diese Zahl dividiren, d. h.

$$\overline{\sum ae} : \beta = \overline{\sum \frac{a}{\beta} e}$$

12. Für die Multiplikation und Division extensiver Größen (a, b) durch Zahlen (β, γ) gelten die Fundamentalformeln:

- 1) $a\beta = \beta a$,
- 2) $a\beta\gamma = a(\beta\gamma)$,
- 3) $(a + b)\gamma = a\gamma + b\gamma$,
- 4) $a(\beta + \gamma) = a\beta + a\gamma$,
- 5) $a \cdot 1 = a$,
- 6) $a\beta = 0$ dann und nur dann, wenn entweder $a = 0$, oder $\beta = 0$,
- 7) $a : \beta = a \cdot \frac{1}{\beta}$, wenn $\beta \gtrless 0$ ist *).

Beweis. Es sei $a = \overline{\sum ae}$, $b = \overline{\sum \beta e}$, wo die Summe sich auf das System der Einheiten $e_1 \dots e_n$ bezieht, so ist

*) Das Zeichen $\gtrless$ zusammengesetzt aus $\gtr$ und $\less$ soll ungleich bedeuten.

The 1862 text contains a theory of **extensive** quantities

$$a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots,$$

where the e_i are 'units' and the a_i are real numbers, including

- rules for the arithmetic of such quantities
- a notion of linear independence

Grassmann's 'extensive quantities'

4

9

$$\begin{aligned} 3) a + b - b &= \sum \overline{ae} + \sum \overline{\beta e} - \sum \overline{\beta e} \\ &= \sum (\overline{a + \beta})e - \sum \overline{\beta e} & [6]. \\ &= \sum (\overline{a + \beta - \beta})e & [7]. \\ &= \sum \overline{ae} = a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 4) a - b + b &= \sum \overline{ae} - \sum \overline{\beta e} + \sum \overline{\beta e} \\ &= \sum (\overline{a - \beta})e + \sum \overline{\beta e} & [7]. \\ &= \sum (\overline{a - \beta + \beta})e & [6]. \\ &= \sum \overline{ae} = a \end{aligned}$$

9. Für extensive Größen gelten die sämtlichen Gesetze algebraischer Addition und Subtraktion.

Beweis. Denn diese Gesetze können, wie bekannt, aus den 4 Fundamentalformeln in No. 8 abgeleitet werden.

10. Erklärung. Eine extensive Grösse mit einer Zahl multipliciren heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen mit dieser Zahl multipliciren, d. h.

$$\sum \overline{ae} \cdot \beta = \beta \cdot \sum \overline{ae} = \sum (\overline{a\beta})e$$

11. Erklärung. Eine extensive Grösse durch eine Zahl, die nicht gleich null ist, dividiren, heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen durch diese Zahl dividiren, d. h.

$$\sum \overline{ae} : \beta = \sum \frac{\overline{a}}{\beta} e$$

12. Für die Multiplikation und Division extensiver Größen (a, b) durch Zahlen (β , γ) gelten die Fundamentalformeln:

- 1) $a\beta = \beta a$,
- 2) $a\beta\gamma = a(\beta\gamma)$,
- 3) $(a + b)\gamma = a\gamma + b\gamma$,
- 4) $a(\beta + \gamma) = a\beta + a\gamma$,
- 5) $a \cdot 1 = a$,
- 6) $a\beta = 0$ dann und nur dann, wenn entweder $a = 0$, oder $\beta = 0$,
- 7) $a : \beta = a \cdot \frac{1}{\beta}$, wenn $\beta \gtrless 0$ ist *).

Beweis. Es sei $a = \sum \overline{ae}$, $b = \sum \overline{\beta e}$, wo die Summe sich auf das System der Einheiten $e_1 \dots e_n$ bezieht, so ist

*) Das Zeichen $\gtrless$ zusammengesetzt aus $\gtr$ und $\less$ soll ungleich bedeuten.

The 1862 text contains a theory of **extensive** quantities

$$a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots,$$

where the e_i are 'units' and the a_i are real numbers, including

- rules for the arithmetic of such quantities
- a notion of linear independence
- dimension

Grassmann's 'extensive quantities'

4

(9)

$$\begin{aligned} 3) a + b - b &= \overline{\sum ae} + \overline{\sum \beta e} - \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a + \beta) e} - \overline{\sum \beta e} & [6]. \\ &= \overline{\sum (a + \beta - \beta) e} & [7]. \\ &= \overline{\sum ae} = a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 4) a - b + b &= \overline{\sum ae} - \overline{\sum \beta e} + \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a - \beta) e} + \overline{\sum \beta e} & [7]. \\ &= \overline{\sum (a - \beta + \beta) e} & [6]. \\ &= \overline{\sum ae} = a \end{aligned}$$

9. Für extensive Größen gelten die sämtlichen Gesetze algebraischer Addition und Subtraktion.

Beweis. Denn diese Gesetze können, wie bekannt, aus den 4 Fundamentalförmeln in No. 8 abgeleitet werden.

10. Erklärung. Eine extensive GröÖe mit einer Zahl multipliciren heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen mit dieser Zahl multipliciren, d. h.

$$\overline{\sum ae} \cdot \beta = \overline{\sum \beta a e} = \overline{\sum (\alpha \beta) \cdot e}$$

11. Erklärung. Eine extensive GröÖe durch eine Zahl, die nicht gleich null ist, dividiren, heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen durch diese Zahl dividiren, d. h.

$$\overline{\sum ae} : \beta = \overline{\sum \frac{a}{\beta} e}$$

12. Für die Multiplikation und Division extensiver GröÖen (a, b) durch Zahlen (β , γ) gelten die Fundamentalförmeln:

- 1) $a\beta = \beta a$,
- 2) $a\beta\gamma = a(\beta\gamma)$,
- 3) $(a + b)\gamma = a\gamma + b\gamma$,
- 4) $a(\beta + \gamma) = a\beta + a\gamma$,
- 5) $a \cdot 1 = a$,
- 6) $a\beta = 0$ dann und nur dann, wenn entweder $a = 0$, oder $\beta = 0$,
- 7) $a : \beta = a \cdot \frac{1}{\beta}$, wenn $\beta \gtrless 0$ ist *).

Beweis. Es sei $a = \overline{\sum ae}$, $b = \overline{\sum \beta e}$, wo die Summe sich auf das System der Einheiten $e_1 \dots e_n$ bezieht, so ist

*) Das Zeichen $\gtrless$ zusammengesetzt aus $\gtr$ und $\less$ soll ungleich bedeuten.

The 1862 text contains a theory of **extensive** quantities

$$a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots,$$

where the e_i are 'units' and the a_i are real numbers, including

- rules for the arithmetic of such quantities
- a notion of linear independence
- dimension
- ...

Grassmann's 'extensive quantities'

4

9

$$\begin{aligned} 3) a + b - b &= \overline{\sum a e} + \overline{\sum \beta e} - \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a + \beta) e} - \overline{\sum \beta e} & [6]. \\ &= \overline{\sum (a + \beta - \beta) e} & [7]. \\ &= \overline{\sum a e} = a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 4) a - b + b &= \overline{\sum a e} - \overline{\sum \beta e} + \overline{\sum \beta e} \\ &= \overline{\sum (a - \beta) e} + \overline{\sum \beta e} & [7]. \\ &= \overline{\sum (a - \beta + \beta) e} & [6]. \\ &= \overline{\sum a e} = a \end{aligned}$$

9. Für extensive Größen gelten die sämtlichen Gesetze algebraischer Addition und Subtraktion.

Beweis. Denn diese Gesetze können, wie bekannt, aus den 4 Fundamentalförmeln in No. 8 abgeleitet werden.

10. Erklärung. Eine extensive GröÖe mit einer Zahl multipliciren heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen mit dieser Zahl multipliciren, d. h.

$$\overline{\sum a e} \cdot \beta = \beta \cdot \overline{\sum a e} = \overline{\sum (\alpha \beta) \cdot e}$$

11. Erklärung. Eine extensive GröÖe durch eine Zahl, die nicht gleich null ist, dividiren, heisst ihre sämtlichen Ableitungszahlen durch diese Zahl dividiren, d. h.

$$\overline{\sum a e} : \beta = \overline{\sum \frac{a}{\beta} e}$$

12. Für die Multiplikation und Division extensiver GröÖen (a, b) durch Zahlen (β , γ) gelten die Fundamentalförmeln:

- 1) $a\beta = \beta a$,
- 2) $a\beta\gamma = a(\beta\gamma)$,
- 3) $(a + b)\gamma = a\gamma + b\gamma$,
- 4) $a(\beta + \gamma) = a\beta + a\gamma$,
- 5) $a \cdot 1 = a$,
- 6) $a\beta = 0$ dann und nur dann, wenn entweder $a = 0$, oder $\beta = 0$,
- 7) $a : \beta = a \frac{1}{\beta}$, wenn $\beta \neq 0$ ist *).

Beweis. Es sei $a = \overline{\sum a e}$, $b = \overline{\sum \beta e}$, wo die Summe sich auf das System der Einheiten $e_1 \dots e_n$ bezieht, so ist

*) Das Zeichen $\neq$ zusammengesetzt aus $\neq$ und $\neq$ soll ungleich bedeuten.

The 1862 text contains a theory of **extensive** quantities

$$a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots,$$

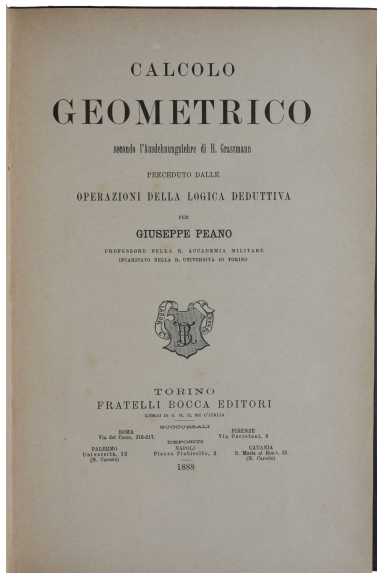
where the e_i are 'units' and the a_i are real numbers, including

- rules for the arithmetic of such quantities
- a notion of linear independence
- dimension
- ...

But still had little impact

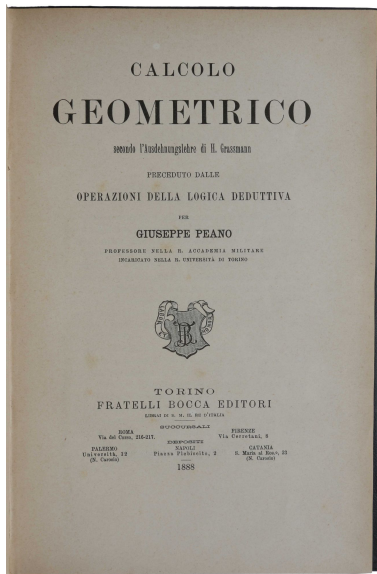
(See *Mathematics emerging*, §17.4.1.)

Vector spaces defined



On the way towards developing a 'geometric calculus', Giuseppe Peano axiomatised Grassmann's collections of extensive quantities as **linear systems** (**sistemi lineari**), and moved to a fully abstract setting

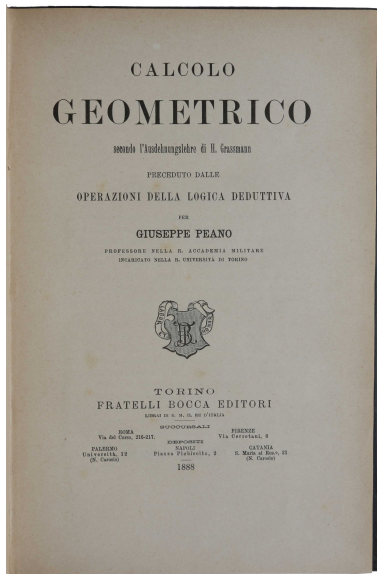
Vector spaces defined



On the way towards developing a 'geometric calculus', Giuseppe Peano axiomatised Grassmann's collections of extensive quantities as **linear systems** (**sistemi lineari**), and moved to a fully abstract setting

Clarified connection between dimension and linear independence

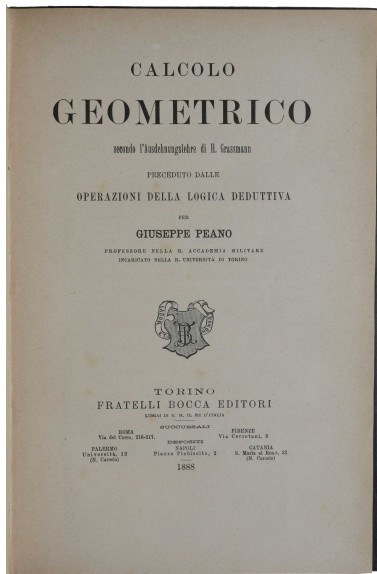
Vector spaces defined



On the way towards developing a 'geometric calculus', Giuseppe Peano axiomatised Grassmann's collections of extensive quantities as **linear systems** (**sistemi lineari**), and moved to a fully abstract setting

Clarified connection between dimension and linear independence — noted existence of linear systems with infinite dimension

Vector spaces defined



On the way towards developing a 'geometric calculus', Giuseppe Peano axiomatised Grassmann's collections of extensive quantities as **linear systems** (**sistemi lineari**), and moved to a fully abstract setting

Clarified connection between dimension and linear independence — noted existence of linear systems with infinite dimension

Also no immediate impact!

Algebraische Theorie der Körper.

Von Herrn Ernst Steinitz in Berlin.

In dem vorliegenden Aufsatz ist der Begriff „Körper“ in derselben abstrakten und allgemeinen Weise gefaßt wie in H. Webers Untersuchungen über die allgemeinen Grundlagen der Galoisschen Gleichungstheorie*), nämlich als ein System von Elementen mit zwei Operationen: Addition und Multiplikation, welche dem assoziativen und kommutativen Gesetz unterworfen, durch das distributive Gesetz verbunden sind und unbeschränkte und eindeutige Umkehrungen zulassen**). Während aber bei Weber das Ziel eine allgemeine, von der Zahlenbedeutung der Elemente unabhängige Behandlung der Galoisschen Theorie ist, steht für uns der Körperbegriff selbst im Mittelpunkt des Interesses. Eine Übersicht über alle möglichen Körpertypen zu gewinnen und ihre Beziehungen untereinander in ihren Grundzügen festzustellen, kann als Programm dieser Arbeit gelten***). Da hierbei die der Arithmetik im engeren Sinn angehörigen Unterscheidungen zwischen ganzen und gebrochenen Größen nicht weiter zu verfolgen waren, wurde der Titel *Algebraische Theorie der Körper* gewählt.

Durch die hier gekennzeichnete Tendenz ist auch der Weg, den wir einzuschlagen haben, vorgezeichnet. Wir werden von der Bildung der einfachsten Körper ausgehen und sodann die Methoden betrachten, durch

*) Math. Ann. 43. S. 521. — **) Nur die Division durch Null ist auszuschließen.

***)) Zu diesen allgemeinen Untersuchungen wurde ich besonders durch Hensels Theorie der algebraischen Zahlen (Leipzig, 1908) angeregt, in welcher der Körper der p -adischen Zahlen den Ausgangspunkt bildet, ein Körper, der weder den Funktionen- noch den Zahlkörpern im gewöhnlichen Sinne des Wortes beizuzählen ist.

Journal für Mathematik. Bd. 137. Heft 3.

Dedekind (1879): fields and ‘modules’ needed for algebraic number theory in famous appendices to his third edition of Dirichlet, *Vorlesungen über Zahlentheorie* [*Lectures on number theory*]; published also separately in France, 1876–77

Vector spaces develop

167

Algebraische Theorie der Körper.

Von Herrn Ernst Steinitz in Berlin.

In dem vorliegenden Aufsatz ist der Begriff „Körper“ in derselben abstrakten und allgemeinen Weise gefaßt wie in H. Webers Untersuchungen über die allgemeinen Grundlagen der Galois'schen Gleichungstheorie*, nämlich als ein System von Elementen mit zwei Operationen: Addition und Multiplikation, welche dem assoziativen und kommutativen Gesetz unterworfen, durch das distributive Gesetz verbunden sind und unbeschränkte und eindeutige Umkehrungen zulassen**. Während aber bei Weber das Ziel eine allgemeine, von der Zahlenbedeutung der Elemente unabhängige Behandlung der Galois'schen Theorie ist, steht für uns der Körperbegriff selbst im Mittelpunkt des Interesses. Eine Übersicht über alle möglichen Körpertypen zu gewinnen und ihre Beziehungen untereinander in ihren Grundzügen festzustellen, kann als Programm dieser Arbeit gelten***. Da hierbei die der Arithmetik im engeren Sinn angehörigen Unterscheidungen zwischen ganzen und gebrochenen Größen nicht weiter zu verfolgen waren, wurde der Titel *Algebraische Theorie der Körper* gewählt.

Durch die hier gekennzeichnete Tendenz ist auch der Weg, den wir einzuschlagen haben, vorgezeichnet. Wir werden von der Bildung der einfachsten Körper ausgehen und sodann die Methoden betrachten, durch

* Math. Ann. 43. S. 521. — ** Nur die Division durch Null ist auszuschließen.

*** Zu diesen allgemeinen Untersuchungen wurde ich besonders durch Hensels Theorie der algebraischen Zahlen (Leipzig, 1908) angeregt, in welcher der Körper der p -adischen Zahlen den Ausgangspunkt bildet, ein Körper, der weder den Funktionen- noch den Zahlkörpern im gewöhnlichen Sinne des Wortes beizuzählen ist.

Journal für Mathematik. Bd. 137. Heft 3.

Dedekind (1879): fields and ‘modules’ needed for algebraic number theory in famous appendices to his third edition of Dirichlet, *Vorlesungen über Zahlentheorie* [*Lectures on number theory*]; published also separately in France, 1876–77

Ernst Steinitz (1910), ‘Algebraische Theorie der Körper’ [‘Algebraic theory of fields’] — contains a beautifully crystallised theory of linear dependence and independence, bases, dimension, etc., in the form it is now taught

Vector spaces develop

FINITE DIMENSIONAL VECTOR SPACES

BY
PAUL R. HALMOS

PRINCETON
PRINCETON UNIVERSITY PRESS
LONDON HUMPHREY MILFORD
OXFORD UNIVERSITY PRESS
1948

B. L. van der Waerden (1930–31),
Moderne Algebra, incorporating
material from lectures by Emil Artin
and Emmy Noether (1926–1928)

Vector spaces develop

FINITE DIMENSIONAL VECTOR SPACES

BY
PAUL R. HALMOS

PRINCETON
PRINCETON UNIVERSITY PRESS
LONDON HUMPHREY MILFORD
OXFORD UNIVERSITY PRESS
1948

B. L. van der Waerden (1930–31),
Moderne Algebra, incorporating
material from lectures by Emil Artin
and Emmy Noether (1926–1928)

Paul Halmos (1942),
Finite-dimensional vector spaces —
made the subject accessible to 1st
and 2nd year undergraduates