

• $A = (a_1, \dots, a_k) \in \mathbb{C}^{m \times k}$; $\mathcal{L}: \mathbb{C}^k \rightarrow \mathbb{C}^m$ l'app. lin def da A.

def: * $\text{im}(A) = \text{im } \mathcal{L} = \{v \in \mathbb{C}^m \mid v = Ax, x \in \mathbb{C}^k\} = \langle a_1, \dots, a_k \rangle$
 (IMMAGINE di A, è s.s.v. di \mathbb{C}^m)

* $\text{rk}(A) = \dim \text{im}(A)$; RANGO di A, $\leq m$

* $\text{ker}(A) = \{v \in \mathbb{C}^k \mid Av = 0\}$ (NUCLEO di A, è s.s.v. di \mathbb{C}^k)

TEO: $A \in \mathbb{C}^{m \times k}$; $\dim \text{im}(A) + \dim \text{ker}(A) = k$
 (dim: no) **OSS:** TEO $\Rightarrow \text{rk}(A) \leq k$.

Es: $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{C}^{3 \times 3}$

* $\text{im}(A) = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle$

* $\text{rk}(A) = 2$

* $\dim \text{ker}(A) = 3 - 2 = 1$

* $\text{ker}(A) = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \rangle$

Sol: $\text{im}(A) = \{b \in \mathbb{C}^3 \mid \exists \text{ sol di } Ax = b\}$
 con elim Gauss: ha le STESSÉ SOLUZIONI di
 $Ax = b \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 - b_1 \end{bmatrix}$

q. d.:

- $\text{im}(A) = \{b \in \mathbb{C}^3 \mid b_3 - b_1 = 0\} = \dots$
- $\text{ker}(A) = \{x \in \mathbb{C}^3 \mid x_1 + x_3 = 0, x_2 + 2x_3 = 0\} = \dots$

Es: $A = \begin{bmatrix} 3 & 3i \\ 0 & 0 \\ i & -1 \end{bmatrix}$, $v = \begin{bmatrix} 3+3i \\ 0 \\ i-1 \end{bmatrix}$ **Pb:** determinare TUTTE le sol dell'eq. $Ax = v$
 (ovvero tutti gli elem di $\mathbb{C}^2 \dots$)

SOL: con elim Gauss $Ax = b \sim \begin{bmatrix} 1 & i \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} b_1/3 \\ b_2 \\ b_3 - \frac{i}{3}b_1 \end{bmatrix}$

q. d.:

- $\text{im}(A) = \{b \in \mathbb{C}^3 \mid b_2 = 0, b_3 - \frac{i}{3}b_1 = 0\} = \langle \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ i/3 \end{bmatrix} \rangle$ ($\text{rk}(A) = 1$)
- $\text{ker}(A) = \{x \in \mathbb{C}^2 \mid x_1 + ix_2 = 0\} = \langle \begin{bmatrix} -i \\ 1 \end{bmatrix} \rangle$ (è soluzioni!)
- Oss:** $v \in \text{im}(A)$; $Ax = v \sim \begin{bmatrix} 1 & i \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 1+i \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow x_p = \begin{pmatrix} 1+i \\ 0 \end{pmatrix}$
- $\mathcal{S} = \{x \in \mathbb{C}^2 \mid Ax = v\} \stackrel{(\ominus)}{=} x_p + \text{ker}(A) = \begin{pmatrix} 1+i \\ 0 \end{pmatrix} + \langle \begin{bmatrix} -i \\ 1 \end{bmatrix} \rangle$
 (vedere pag. seguenti)

Oss: Siano $A \in \mathbb{C}^{m \times k}$, $v \in \mathbb{C}^m$ ed $x_p \in \mathbb{C}^k$ t.c.
 $Ax_p = v$ (ovvero, x_p è una soluzione dell'equazione $Ax = v$). Allora, l'insieme \mathcal{S} di tutte le soluzioni dell'equazione $Ax = v$ è

$$\mathcal{S} = x_p + \text{ker}(A) = \{x_p + w, w \in \text{ker}(A)\}$$

dim:

1) $\mathcal{S} \supset x_p + \text{ker}(A)$

infatti, se $w \in \text{ker}(A)$ si ha $A(x_p + w) = Ax_p + Aw = v + 0 = v$, ovvero $x_p + w \in \mathcal{S}$

2) $\mathcal{S} \subset x_p + \text{ker}(A)$

infatti, se $f \in \mathcal{S}$

si ha $f - x_p \in \text{ker}(A)$ $\left[A(f - x_p) = Af - Ax_p = v - v = 0 \right]$
 ovvero $f \in x_p + \text{ker}(A)$.