

VENERDI 25 NOVEMBRE

• NUCLEO E IMMAGINE DI  $L_A$

SIA  $A$  UNA MATRICE  $m \times n$ .  $L_A: K^n \rightarrow K^m$   $L_A(v) = A \cdot v$

$$N(L_A) = \left\{ v \in K^n : A \cdot v = 0 \right\}$$

QUINDI SONO LE SOLUZIONI DEL SISTEMA OMOGENEO ASSOCIATO AD  $A$ .

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in K^3 : A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0$$

$$\begin{cases} 2x + y = 0 \\ x + 2y + 3z = 0 \end{cases}$$

PER STUDIARE  $A \cdot v = 0$  RIDUCIAMO A SCALINI :

$$\begin{array}{cccc} \boxed{1} & \dots & 0 & \dots & 0 \\ 0 & & \boxed{1} & \dots & 0 \\ & & 0 & & \boxed{1} \\ & & & & 0 \\ 0 & & 0 & & 0 \end{array}$$

SIA  $k$  IL NUMERO DELLE VARIABILI LIBERE

INDICO CON  $Y$  LE

VARIABILI LIBERE E CON  $X$  QUELLE CORRISP.

AI PIVOT, LE VARIABILI  $X$  SONO  $n-k$

$$Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_k \end{pmatrix} \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-k} \end{pmatrix}$$

SAPPIAMO CHE ESISTE UNA MATRICE  $C$   $(n-k) \times k$

TALE CHE LE SOLUZIONI DEL SISTEMA SONO LE  $\begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix}$  TALI CHE  $X = CY$

OSSERVAZIONE.  $\dim N(L_A) = k$

DESCRIVO UNA BASE DEL NUCLEO

$$\text{Sce } e_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \in K^k \quad \text{se } y = e_i$$

$$X = C \cdot \varepsilon_i = \delta_i \quad \text{QUINDI } \sigma_i = \begin{pmatrix} \delta_i \\ \varepsilon_i \end{pmatrix} \in N(L_A)$$

$\sigma_1, \dots, \sigma_k$  SONO UNA BASE DEL NUCLEO

dim. SIA  $v \in N(L_A)$  QUINDI  $v = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

$$\text{e } X = C \cdot \gamma. \quad \gamma = \begin{pmatrix} \gamma_1 \\ \vdots \\ \gamma_k \end{pmatrix} = \gamma_1 \varepsilon_1 + \dots + \gamma_k \varepsilon_k$$

$$\begin{aligned} X = C \cdot \gamma &= C \cdot (\gamma_1 \varepsilon_1 + \dots + \gamma_k \varepsilon_k) = \\ &= \gamma_1 C \varepsilon_1 + \gamma_2 C \varepsilon_2 + \dots + \gamma_k C \varepsilon_k \\ &= \gamma_1 \delta_1 + \dots + \gamma_k \delta_k \end{aligned}$$

$$v = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma_1 \delta_1 + \dots + \gamma_k \delta_k \\ \gamma_1 \varepsilon_1 + \dots + \gamma_k \varepsilon_k \end{pmatrix} =$$

$$= \gamma_1 \begin{pmatrix} \delta_1 \\ \varepsilon_1 \end{pmatrix} + \dots + \gamma_k \begin{pmatrix} \delta_k \\ \varepsilon_k \end{pmatrix} =$$

$$= \gamma_1 \sigma_1 + \dots + \gamma_k \sigma_k$$

E QUESTA SCRITTURA È UNICA.

Esempio

$$A = \begin{pmatrix} \boxed{1} & 2 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & \boxed{1} & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \boxed{1} \end{pmatrix}$$

$$z_1 + 2z_2 - 2z_3 = 0$$

$$z_3 + 3z_4 = 0$$

$$z_5 = 0$$

$$\bullet \rightarrow X = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_3 \\ z_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 0 & -3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_2 \\ z_4 \end{pmatrix}$$

$$X = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_3 \\ z_5 \end{pmatrix}$$

$$\gamma = \begin{pmatrix} z_2 \\ z_4 \end{pmatrix}$$

$\rightarrow C$

$$\begin{array}{l}
 z_2 = 1 \\
 z_3 = 0 \\
 \hline
 \varepsilon_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}
 \end{array}
 \quad
 v_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}
 \quad
 \begin{array}{l}
 z_2 = 0 \\
 z_3 = 1 \\
 \varepsilon_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}
 \end{array}
 \quad
 v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

### OSSERVAZIONE

$$\text{rang} A = \text{rang} L_A = \dim \text{Im} L_A$$

no. var. con. ai pivot.  $n-k$

QUELLO A SINISTRA È  $n-k$

$$\begin{aligned}
 \dim \text{Im} L_A &= \dim K^n - \dim N(L_A) \\
 &= n - k
 \end{aligned}$$

### SISTEMI LINEARI: IL RITORNO

$$A \cdot v = b$$

①° SUPPONIAMO ABBIA UNA SOLUZIONE  $v_0$

$$1^\circ \quad \left\{ v : A \cdot v = b \right\} = \left\{ v_0 + u : u \in N(L_A) \right\}$$

VERIFICA:  $v = v_0 + u$  con  $u \in N(L_A)$

$$A \cdot (v_0 + u) = A v_0 + A u = b + 0 = b$$

VICEVERSA SE  $A v = b$  e  $u = v - v_0$

OVVERO  $v = v_0 + u$

$$A u = A v - A v_0 = b - b = 0$$

②°  $Av = b$  ha soluzione se e solo se una delle seguenti condizioni è verificata

• (a) -  $b \in \text{Im } L_A$

• (b) -  $b \in \langle A^1 \dots A^n \rangle$   $A^i$  le colonne di  $A$

• (c) -  $\langle A^1 \dots A^n \rangle = \langle A^1 \dots A^n b \rangle$

• (d) -  $\text{rang}(A) = \underbrace{\text{rang}(A/b)}_{\text{questa matrice}} (A^1 A^2 \dots A^n b)$

$$\begin{aligned} \textcircled{e} \quad \text{Im } L_A &= \{ L_A(v) : v \in K^n \} \\ &= \{ A \cdot v : v \in K^n \} \end{aligned}$$

③ fatto generale  $F: V \longrightarrow W$  lineare e siano  $v_1, \dots, v_r$  GENERATORI DI  $V$

allora  $\langle F(v_1) \dots F(v_r) \rangle = \text{Im } F$

infatti se  $w \in \text{Im } F$  vuol dire

$$w = F(v) \quad \text{con } v \in V,$$

QUINDI ESISTONO  $\alpha_1, \dots, \alpha_r \in E$

$$v = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_r v_r$$

$$w = F(v) = \alpha_1 F(v_1) + \dots + \alpha_r F(v_r)$$

TORNANDO AD  $L_A: K^n \longrightarrow K^m$

$$\text{Im } L_A = \langle L_A(e_1) \dots L_A(e_n) \rangle$$

$$L_A(e_1) = A \cdot e_1 = A^1$$

...

$$L_A(e_n) = A \cdot e_n = A^n$$

$b \in \text{Im } L_A$  è come dire

$$b \in \langle A^1 \dots A^n \rangle = \text{Im } L_A$$

Ⓐ LO ABBIAMO OSS. A SUO TEMPO

$$\text{Ⓒ} \quad \langle A^1 \dots A^n \rangle = \langle A^1 \quad A^n \quad b \rangle$$

OSSERVIAMO CHE "C" È SICURAMENTE  
VERA. E CHE VALE "=" SOLO SE

$$\underline{b \in \langle A^1 \dots A^n \rangle}$$

QUINDI CI SI RIDUCE A Ⓑ

ROUCHE - CAPELLI

---

---

### ISOMORFISMI

DEF.  $F: V \rightarrow W$  LINEARE SI DICE UN  
ISOMORFISMO SE  $F$  È BIGETTIVA E  $V$  E  $W$   
SI DICONO ISOMORFI

### ESEMPIO

SIA  $\dim V = n$  E SIA  $v_1, \dots, v_n$  UNA  
BASE DI  $V$ .

SIA  $F: V \longrightarrow K^n$   $F(v) = [v]_{v_1, \dots, v_n}$   
 $F$  È LINEARE E BIGETTIVA.

### OSSERVAZIONE

$F: V \rightarrow W$  ISOMORFISMO

SIA  $G: W \rightarrow V$  L'INVERSA DI  $F$ .

RICORDO: 
$$\left[ \begin{array}{l} F(v) = w \iff G(w) = v \\ G(F(v)) = v \quad F(G(w)) = w \\ G \circ F = \text{Id}_V \quad G \circ F = \text{Id}_W \end{array} \right.$$

ALLORA  $G$  È LINEARE E QUINDI È UN  
ISOMORFISMO

dim.

$w_1, w_2 \in W$  E VERIFICO

$$G(w_1 + w_2) = G(w_1) + G(w_2)$$

POICHÈ  $F$  È SURGETTIVA  $\exists v_1, v_2 \in V$

$$F(v_1) = w_1 \quad F(v_2) = w_2$$

$$\text{E QUINDI } F(v_1 + v_2) = w_1 + w_2 \quad .$$

$$\text{QUINDI } G(w_1) = v_1 \quad G(w_2) = v_2$$

$$G(w_1 + w_2) = v_1 + v_2$$

$$\text{ANALOGAMENTE } G(\lambda w) = \lambda G(w)$$

#

OSSERVAZIONE  $\dim V < +\infty$

$F: V \rightarrow W$  ISOMORFISMO

ALLORA  $\dim V = \dim W$

dim  $\text{Im } F = W$   $N(F) = 0$   
 $\uparrow$   $\uparrow$   
 $F$  è surgettiva  $F$  è iniettiva

$$\begin{aligned} \dim V &= \dim \text{Im } F + \dim N(F) \\ &= \dim W + 0 = \dim W. \quad \# \end{aligned}$$

PROPOSIZIONE  $\dim V < +\infty$

$F: V \rightarrow V$  LINEARE

$F$  È UN ISOMORFISMO  $\Leftrightarrow F$  È INIETTIVA

$\Leftrightarrow F$  È SURGETTIVA

dim  $\dim V = \dim \text{Im } F + \dim N(F)$   $\bullet$

SE  $F$  È INIETTIVA ALLORA  $\dim N(F) = 0$   
E QUINDI  $\dim V = \dim \text{Im } F$  E QUINDI  
 $\text{Im } F = V$ .

SE  $F$  È SURGETTIVA ALLORA  $\text{Im } F = V$   
E QUINDI  $\dim N(F) = 0$  E QUINDI  
 $F$  È INIETTIVA

#

CONSEGUENZA

SIA  $A$  una MATRICE  $n \times n$ .

- 1) • SE  $\exists B$   $n \times n$  e  $BA = Id$  ALLORA  
 $\exists C$   $n \times n$  E  $AC = Id$ . E QUINDI PER  
 QUELLO CHE ABBIAMO GIÀ VISTO  $C = B$
- 2) • E VICEVERSA SE ESISTE  $C : AC = I$   
 ALLORA  $\exists B : BA = I$ .

dim

$$A, B \quad n \times n. \quad BA = I.$$

$$L_B \circ L_A : K^n \longrightarrow K^n$$

$$L_B \circ L_A = L_{BA} = Id.$$

QUINDI  $L_A$  È INIETTIVA OVVERO  $N(L_A) = 0$ .

SE  $L_A(v) = 0 \hat{=} L_B(L_A(v)) = 0$  QUINDI  
 ALLORA.

$$v = L_B^{-1}(L_A(v)) = 0.$$

QUINDI  $L_A$  È UN ISOMORFISMO QUINDI

BIGETTIVA. E SIA  $G$  L'INVERSA DI  $L_A$

$G : K^n \rightarrow K^n$  È LINEARE QUINDI

$G = L_C$  PER QUALCHE  $C$   $n \times n$ .

$$Id = F \circ G = L_A \circ L_C = L_{AC} = L_I$$

QUINDI  $AC = I$ .

#

---