

$A, A' \in M_{m,n}(K)$ rappresentano la stessa applicazione lineare

$$f: V \longrightarrow W$$

rispetto a due basi B, B' in V e C, C' in W

$\iff \exists S \in GL_n(K)$ e $T \in GL_m(K)$ t.c.

$$A' = T A S$$

$$\implies \operatorname{rg}(A') = \operatorname{rg}(A) = \operatorname{rg}(TA) = \operatorname{rg}(AS)$$

Dimostrazione alternative dell'equivalenza

$$A \in \Pi_{m,n}(K)$$

$$\text{rg}(A) = \text{rg}(TA) = \text{rg}(AS)$$

T, S invertibili

$$L_A = F_A$$

$$K^m \xrightarrow{L_A} K^m \xrightarrow[\cong]{L_T} K^m$$

$$L_T \circ L_A = L_{TA}$$

$$\text{rg}(A) = \text{rg}(L_A) = \dim(\text{im } L_A) \stackrel{\rightarrow}{=} \dim(L_T(\text{im } L_A)) =$$

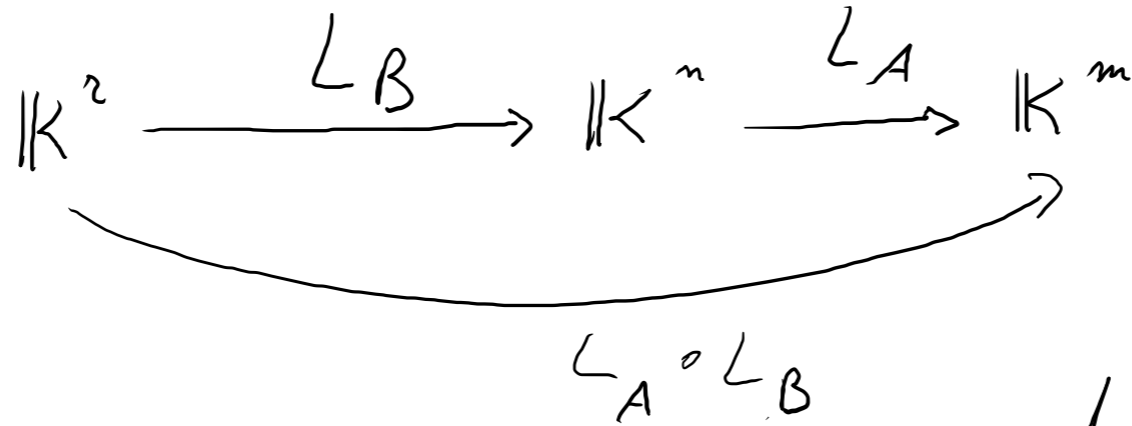
$$= \dim(\text{im } (L_T \circ L_A)) = \text{rg}(L_T \circ L_A)$$

$$L_T \cong$$

$$= \text{rg}(TA)$$

Prop $\boxed{\text{rg}(AB) \leq \min(\text{rg} A, \text{rg} B)}$, $A \in M_{m,n}(K)$, $B \in M_{n,r}(K)$

Dém Considérons $\text{rg}(L_A \circ L_B) = \text{rg}(L_{AB})$



$$\begin{array}{ccc} \text{rg}(AB) & \leq & \text{rg} B \\ \parallel & & \parallel \end{array}$$

$$\dim(L_A(\text{im } L_B)) \leq \dim(\text{im } L_B)$$

$$\text{im}(L_A \circ L_B) = L_A(\text{im } L_B)$$

$$\text{rg}(AB) = \underline{\dim(L_A(\text{im } L_B))} \leq \dim L_A(\mathbb{K}^n)$$

$$\parallel$$

$$\text{rg} A$$

$$V \xrightarrow{f} W \xrightarrow{g} U$$

Spazi di dim $< \infty$

(*)

$$\operatorname{rg}(g \circ f) \leq \min(\operatorname{rg} g, \operatorname{rg} f)$$

$$f: V \longrightarrow W \quad \dim V = \dim W = n < \infty$$

f invertibile \Leftrightarrow suriettiva \Leftrightarrow isomorfismo

non vale se $\dim V = \dim W = \infty$

$$f: K[X] \longrightarrow K[X]$$

non invertibile $1 \in \ker f$
ma suriettiva

$$f(1) = 0, \quad f(x) = 1, \quad f(x^2) = x$$

$$\dots \quad f(x^k) = x^{k-1} \quad \forall k \geq 1$$

$$h: \mathbb{K}[X] \longrightarrow \mathbb{K}[X]$$

$$h(p) = Xp \quad \text{lineare}$$

$$\left[\begin{array}{l} h(p_1 + p_2) = X(p_1 + p_2) = Xp_1 + Xp_2 = h(p_1) + h(p_2) \\ h(\lambda p) = X(\lambda p) = \lambda Xp = \lambda h(p) \end{array} \right.$$

1 \notin im h

h non surjective

non h injective

$$1 = Xp \quad \text{impossibile}$$

$$h(p) = 0 \Rightarrow Xp = 0 \Rightarrow p = 0$$

$$\text{Ker } h = \{0\}$$

SISTEMI LINEARI

m equazioni ^{di 1° grado} in n incognite

$K \ni b_i$ termini noti

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

$$A = (a_{ij}) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

↑
matrice del sistema

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

$$\boxed{AX = B}$$

forme matriciale

$A \in M_{m,n}(K)$, $B \in K^m$ vettore dei termini noti

$X \in K^n$ vettore delle incognite

Def Una soluzione del sistema lineare $Ax = B$ è un
vettore $\bar{X} \in \mathbb{K}^n$ t.c. $A\bar{X} = B$.
equazione
identità tra vettori

L'insieme delle soluzioni sarà denotato con
 Σ oppure Σ_B

Def il sistema $Ax = B$ è detto sistema compatibile
se ammette almeno una soluzione, ovvero se $\Sigma \neq \emptyset$.
Se $\Sigma = \emptyset$ il sistema è detto incompatibile.

Es 1) $x = 1$ $m = n = 1$ (empty bundle)
compatible

2) $\begin{cases} x_1 = 1 \\ x_1 = 2 \end{cases}$ $m = 2, n = 1$ in compatible

3) $\begin{cases} x + y = 0 \\ x - y = 1 \end{cases} \rightsquigarrow \begin{cases} 2x = 1 \\ 2y = -1 \end{cases} \begin{cases} x = \frac{1}{2} \\ y = -\frac{1}{2} \end{cases}$

4) $\begin{cases} x + 2y = 0 \\ 4x + 8y = 0 \end{cases} \rightarrow x + 2y = 0 \begin{cases} x = -2t \\ y = t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$
 ∞ solutions.

Un sistema è detto omogeneo se è della forma

$$AX = 0$$

cioè se il vettore dei termini noti è nullo

Prop. Un sistema omogeneo è sempre compatibile. Inoltre l'insieme delle soluzioni di $AX = 0$ è un sottospazio vettoriale di \mathbb{K}^n , $A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$.

Dim. $X = 0$ è soluzione $\Rightarrow \Sigma \neq \emptyset$ (Σ insieme delle soluzioni di $AX = 0$)
 $S_1, S_2 \in \Sigma \Rightarrow A(S_1 + S_2) = AS_1 + AS_2 = 0 + 0 = 0$
 $\Rightarrow S_1 + S_2 \in \Sigma$) $\lambda \in \mathbb{K}, S \in \Sigma \Rightarrow A(\lambda S) = \lambda AS = \lambda 0 = 0$
 $\Rightarrow \lambda S \in \Sigma$.

(1° dimostrazione)

1^{re} démonstration

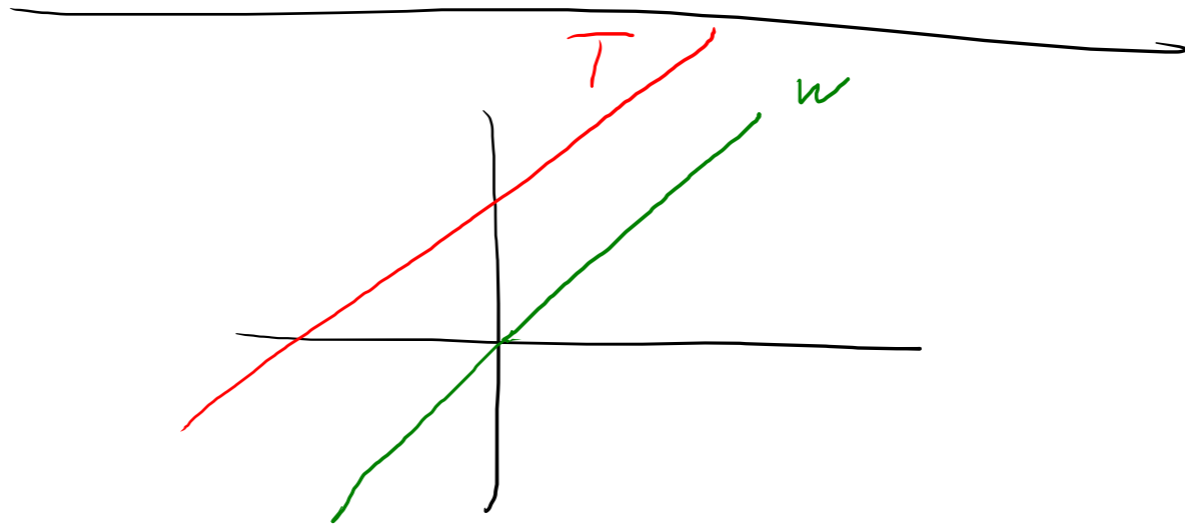
$$L_A : \mathbb{K}^n \longrightarrow \mathbb{K}^m$$
$$X \longmapsto AX$$

$$\Sigma = \ker L_A \subset \mathbb{K}^n \quad \text{Sous-espace vect.}$$

V spazio vett. su K , $W \subset V$ sottosp. vett.

$T \subset V$ è detto sottospazio affine di V se $\exists t \in V$ t.c.

$$T = t + W = \{t + w \mid w \in W\}$$



W su diverse traslazioni di T

teorema
di struttura

L'insieme Σ delle soluzioni di $A X = B$, se non vuoto,
è un sottospazio affine di $\underline{\mathbb{K}^n}$, dove $A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$, $B \in M_{m,1}(\mathbb{K})$.

La sua direzione è lo spazio Σ_0 delle soluzioni del
sistema omogeneo associato $A X = 0$.

In altre parole, ogni soluzione S di $A X = B$ si scrive
come $S = \bar{X} + U$, dove \bar{X} è una soluzione
particolare di $A X = B$, e U è una soluzione
di $A X = 0$.

Dim Supponiamo $\Sigma \neq \emptyset$, Σ insieme delle soluzioni di $AX=B$

$$\Rightarrow \exists \underline{\bar{X}} \in \Sigma$$

$$\text{Sce } S \in \Sigma \quad A(S - \bar{X}) = \underbrace{AS} - \underbrace{A\bar{X}} = B - B = 0$$

$$\Rightarrow \underbrace{S - \bar{X}} \in \Sigma_0, \quad \Sigma_0 \text{ spazio delle soluz. di } AX=0$$

$$\text{Poniamo } U = S - \bar{X} \Rightarrow S = \underbrace{\bar{X}} + \underbrace{U}, \quad U \in \Sigma_0$$

$$\Rightarrow S \in \bar{X} + \Sigma_0 \subset \mathbb{K}^n$$

$$\text{Sic } S \in \bar{X} + \Sigma_0 \Rightarrow S = \bar{X} + U, \quad U \in \Sigma_0$$

$$\Rightarrow \boxed{\Sigma = \bar{X} + \Sigma_0} \subset \mathbb{K}^n \quad AS = A\bar{X} + AU = B + 0 = B \Rightarrow S \in \Sigma$$

Prop

Consideriamo un sistema lineare $AX = B$. Le seguenti

sono equivalenti:

$$A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$$

- 1) $AX = B$ è compatibile;
- 2) $B \in \text{im } L_A$, $L_A: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$
- 3) $B \in \text{Span}(A_{(1)}, \dots, A_{(n)}) \subset \mathbb{K}^m$ ($\Leftrightarrow B$ è combinazione line. delle colonne di A)
colonne di A
- 4) $\text{rg } A = \text{rg } (A|B)$

dove $(A|B)$ è la matrice ottenuta aggiungendo ad A le colonne B ,

$(A|B) \in M_{m,n+1}(\mathbb{K})$
matrice completa del sistema
(orbita)

Dim

(1) \Rightarrow (2) $0 \vee \vee 1 \vee 0$

(2) \Rightarrow (3) $0 \vee \vee 1 \vee 0$ perché $\text{im } L_A = \text{span} (A_{(1)}, \dots, A_{(n)})$

(3) \Rightarrow (4) $0 \vee \vee 1 \vee 0$

(4) \Rightarrow (1) $\text{rg } A = \text{rg } (A|B) \Rightarrow \boxed{B \in \text{span} (A_{(1)}, \dots, A_{(n)})} = \text{im } L_A$

$\Rightarrow \exists \bar{x} \in \mathbb{K}^n$ t.c. $B = L_A(\bar{x}) = A\bar{x} \Rightarrow \bar{x}$ è sol.

$\Rightarrow AX = B$ compatibile

□

Se $B \in \text{span} (A_{(1)}, \dots, A_{(n)}) \Rightarrow \underline{B = \lambda_1 A_{(1)} + \dots + \lambda_n A_{(n)}}$, $\lambda_i \in \mathbb{K}$

$S = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$ soluzione in F di

$$AS = \left(\begin{array}{c} \boxed{a_{11} s_1} + \dots + \boxed{a_{1n} s_n} \\ \boxed{a_{21} s_1} + \dots + \boxed{a_{2n} s_n} \\ \dots \\ \boxed{a_{m1} s_1} + \dots + \boxed{a_{mn} s_n} \end{array} \right)$$

$\Rightarrow S$ solution.

$$= \underline{A_{(1)} s_1 + \dots + A_{(n)} s_n} = B$$