Cevrs V. Gorban 23/03/2022 Ceuzo 6 Aplication Cinipri si operationi spolii vatoriole peste ocelosi aplicatio limara defenda in \
ie f5V->W cu progruertatile volory in l'inclie (eu +v) = f(u) + f(v) ADITIVITATE JureV 2 - P(u) (del) = OMOGENEITATE Vdek Daca APLICATIE LINIARA b -> si proprietati pot intr-uno scrie 20 = d. f(u) + B. f(v) Eono u+Br Example 1 Operatule Sperdule de derve primitivelos) sunt inlegace derware (in sensul oplecation (+ 13g)=(2+13g)=(2+) + (Bg) = d+ Bg 20(2)+30(9) (21+Bg) = (3) Sdfolx + JBgolx = d. P.dx + g.dx Exemply m=1 K=R 2 -R=R2 W= M R-Rm E (mil) (m,1) = A·X + cy A.X=y De AE (mm) alm 0)1 0 IR" 1(x)=A·X a m m Xm Sm On 1 X En~ € Rm ·Œ (min) ste matricea osocialá aplicatiei zela B= qui, ez, ela quinte vom quin ma Matriceo A este 1 2010 t cu Carele in B= {2, 2, -Ylatucea asociotà oplication A liniare ortel definito

se obline ortfel: f: Rn-> Rm, f(x)= A.X Doco Ju, uz, J, uz Z R n n (J (u, ) / (uz), olina vectorii f (u, ), -, f (un) se vor expressa in mod unic in zoport cu vectorii bozei olin  $l(u_n) \in \mathbb{R}^m$ f(u,) = 2, 2, 4 + 2m. Vm P - (Um) = 2 m V, + - + + 2 m m 2 m Coordonstele rectorilor of (u,) ne colonnele motricai A f(um) en se vor scrip (R) = motaceo asociola oplicati
liniore f în zoport cui
loazele B din Rm ni
respectiv Bz din Rm A= asociota oplicatiei domin matricea A relatii (3º se scriu, condensat, artheli 20) (fai), fair, - , fair) = (v, v, -, vm). A Plotuceo A este unico si este 2 Gorze din Rª respectiv Rª determinato de cele Doci Oricarin aplicatie linere d' R" -> R" in coresponde o unico matrice A EM (R) sa reciproc orice matrice & A Cellmin (R) defeneste o oplicatie linera de la R" -> or! Acesso oplicatie (corespondento) este sejectuo si Existe un somortum intre multimes aplications amore motale ostlel i Home (R", R") si multimes motace motricelor Mm, m (R) In corel particular m=m, atunci 5 Exesto un isomerfum între multimes endomorfismelor Hom (R", R") și multimese motriclor potratice el n,n

Mudeul et emgenea une policatie Curiore 10) Newcleul | Rie IV-SW o oplicatie limora re M' a sul-multimes din W. Se not multime (M') " Suc V / Cu) & H' & Accostion multime se maneste ore imagines sulnoteozo olin W prin aphastio demonstezará ca ola M'esti sul-spoties vertical exte sul-spotin in V mageness So, f (41') den Def: Pie J. V -> W o oplicatie liniero. Se numerte Nucleul aplactici f si se nateara ca Ker f prim pres imaginea sul-spatialii nul al lui ({Ox 3) Ox origines (Ox) Ker f = SueV fau = 0, 3 Proprieto ti (net Kerf este rul-spotiu in V(=>) este pre-imagines sub-spotului nul f este injectiva (=) Ker f = C (=) micken for leste lormat numoi din vectoral mul din V Relatio Ker & Tu e V & (u) = On ? ne permite so mucleul aplication ciniare & si anume & determinan Oste solutio sistemului omogen 1 (u) = Ow 2) Imoginea Daca MCV, atynci imaginea lui M prin aplication of f(m)= fy=W/y=fc), x=M? esta sub motivi in atura f (or) este sub-In porticular luand M=V stunce 1(m)= f(m) je numeste magines aplicaties

v= 2(u) Proprietali este sub-spolice in 1 (V) surjecturó (=) W sunt spatii vectoriole

Bi = {v., vm3 o coro finit generate Sport o Coro A motrices osocioto lu p in roport bare , resulto co este presentate anterior Im sub-spotul W generat de vectorii \_ / d (Un) ( ( transformatio vectorilar Porsei B. Sp 1 (u,) Colonele acestor vectorii coloanei motuceiA int intocomoi Dim Sp(fCles) \_\_ f(un) = Eongul A Im f este formata generatori oi lui moi resulté co din multimes de vectorii L ni urmatoaren: (TEOREMA RANGULUI) demonstreaza Dim Kerf + Dem Im+ schimbrace aplication unei motricei limare clumboren borelor D: Qn->Rn o Fee B = 3 U11 Ung o baza in R B2= { V1, -Um 30 baro in Rm roport cu elementele brosei din Rm Vectorii 1 (u,) mool unic Artiel f(u,) = d, v, + + dn vm oven P Vm

Coordonatele rectorilor ((u1), -- f (un) & ERM till f in roport en cele 2 borse re scrie pe Az f(u) condensat astlel se scriu P(cum)= (2, 2, Ne propunem no gasim dornila prin care se sichim motriceo A otunci Cânal se sclimba barele stât în motiu Domeniu () cât si în RM ( spetiu codomeniu (). se sichimlor stat in Rm n B = 50 2mi 4 alte Rn P.m , respectiv Precezea de la 3 la 3, în R intermediul motricei T; B T> dela B la B' în W=Rm s dul motricei 5 (Mi 7-1), Auem z R' se lace se l'ace relatible trocerco 6-Un)= (u, , , lm) oT OR" 6-TEH (R) , vm)=(v4, Rns , vm)-5 -> SEJG (PR) Cronforméria liniore motriceo isociato cu Cozelle 3º si roport 3,1 Se demontreva ca are loc relatio. 5-1. A.T 67 ( (u', ), ((u'n)) - (v' 2 m) . B F F OBSI Doca P: V->V (P: R" -> R" F atont in spatial de defentie (plecere), cot re in spatial de sosire se rea lua o cean nous vazo n'in consecento E> 5= To cean nous 0 · A oT