

Proposizione  $T: V \rightarrow W$  appl. lineare

a) Se  $V = \mathcal{L}(S)$ , con  $S \subseteq V$ , allora  $\mathcal{I}_m T = \mathcal{L}(T(S))$

b) Sia  $(v_1, \dots, v_k)$  una  $k$ -upla di vettori di  $V$ .

Se  $(T(v_1), \dots, T(v_k))$  è lin. indep., allora

$(v_1, \dots, v_k)$  è lin. indep.

c) Se  $T$  è iniettivo vale l'inverso di b) ossia:

$(v_1, \dots, v_k)$  è lin. indep.  $\Rightarrow (T(v_1), \dots, T(v_k))$  è lin. indep.

Dim: a)  $S = \{u_1, \dots, u_r\} \subseteq V \Rightarrow T(S) \subseteq T(V)$

||  
 $\mathcal{I}_m T$  è sott. vett.

$$\Rightarrow \mathcal{L}(T(S)) \subseteq \mathcal{I}_m T$$

Vediamo che  $\mathcal{I}_m T \subseteq \mathcal{L}(T(S))$

$$w \in \mathcal{I}_m T \Rightarrow \exists u \in V : T(u) = w$$

$\Downarrow$

$$\exists \alpha_1, \dots, \alpha_r \in K : u = \alpha_1 u_1 + \dots + \alpha_r u_r$$

$\Downarrow T \text{ \acute{e} lineare}$

$$T(u) = \alpha_1 T(u_1) + \dots + \alpha_r T(u_r) \in \mathcal{L}(T(S))$$

$$T(u_1), \dots, T(u_r) \in T(S)$$

$$b) \alpha_1 T(v_1) + \dots + \alpha_k T(v_k) = \underline{0}_W \Rightarrow \alpha_1 = \dots = \alpha_k = 0$$

$$\alpha_1, \dots, \alpha_k \in K$$

per ipotesi:

$$\beta_1 v_1 + \dots + \beta_k v_k = \underline{0}_V \Rightarrow T(\beta_1 v_1 + \dots + \beta_k v_k) = T(\underline{0}_V) = \underline{0}_W$$

$$\beta_1, \dots, \beta_k \in K$$

$\parallel T \text{ \acute{e} lineare}$

$$\beta_1 T(v_1) + \dots + \beta_k T(v_k)$$

$\Downarrow$  Per ipotesi:

$$\beta_1 = \dots = \beta_k = 0$$

c) Per ipotesi,  $T$  \acute{e} iniettivo. Quindi,  $\text{Ker}(T) = \{\underline{0}_V\}$   $\leftarrow$

$$\alpha_1, \dots, \alpha_k \in K, \alpha_1 T(v_1) + \dots + \alpha_k T(v_k) = \underline{0}_W$$

$\parallel T \text{ \acute{e} lineare}$

$$T(\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k)$$

$$\Rightarrow \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k \in \text{Ker}(T) = \{\underline{0}_V\} \leftarrow$$

$$\Rightarrow \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = \underline{0}_V \Rightarrow \alpha_1 = \dots = \alpha_k = 0$$

$(v_1, \dots, v_k)$  linearmente indip per ipotesi  $\square$