ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΚΡΗΤΗΣ ΣΧΟΛΗ ΘΕΤΙΚΩΝ ΕΠΙΣΤΗΜΩΝ ΤΜΗΜΑ ΕΠΙΣΤΗΜΗΣ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ

ΙΩΑΝΝΗΣ Α. ΤΣΑΓΡΑΚΗΣ

TPAMMIKH AATEBPA (HY-119)

ΜΕΡΟΣ 6: ΓΡΑΜΜΙΚΕΣ ΑΠΕΙΚΟΝΙΣΕΙΣ

ΣΗΜΕΙΩΣΕΙΣ ΑΠΟ ΤΙΣ ΠΑΡΑΔΟΣΕΙΣ ΤΟΥ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ

ΗΡΑΚΛΕΙΟ 2009

ΓΡΑΜΜΙΚΕΣ ΑΠΕΙΚΟΝΙΣΕΙΣ

Έστω ένας πίνακας $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$. Όταν ο A πολλαπλασιαστεί με ένα οποιοδήποτε διάνυσμα $\vec{v} \in \mathbb{R}^n$, προκύπτει ένα διάνυσμα $(A\vec{v}) \in \mathbb{R}^m$. Δηλαδή, ο A αντιστοιχεί σε μια απεικόνιση $L_A : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m : \vec{v} \to L_A(\vec{v})$ με $L_A(\vec{v}) = A\vec{v}$.

Παρατήρηση: $\forall A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ισχύουν τα εξής:

Απεικονίσεις με αυτές τις δύο ιδιότητες ονομάζονται γραμμικές απεικονίσεις ή γραμμικοί μετασχηματισμοί. Συγκεκριμένα:

ΟΡΙΣΜΟΣ: Έστω V και W δύο πραγματικοί διανυσματικοί χώροι. Μια απεικόνιση $f:V \to W$ είναι γραμμική απεικόνιση ή γραμμικός μετασχηματισμός, ανν:

1) $f(\vec{v}_1 + \vec{v}_2) = f(\vec{v}_1) + f(\vec{v}_2), \quad \forall \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$

και

2) $f(\lambda \vec{v}) = \lambda f(\vec{v}), \forall \lambda \in \mathbb{R} \& \forall \vec{v} \in V$

<u>Παρατήρηση:</u> Οι δύο ιδιότητες του ορισμού μπορούν ισοδύναμα να γραφτούν στη μορφή: $f(\lambda \vec{v}_1 + \vec{v}_2) = \lambda f(\vec{v}_1) + f(\vec{v}_2)$, $\forall \lambda \in \mathbb{R} \& \forall \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$

Παραδείγματα γραμμικών απεικονίσεων:

- $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ µε f(x,y) = (x+y,2y,3x)
- $f: \mathbb{R}^4 \to \mathbb{R}^2$ µε f(x, y, z, w) = (2x + 3y + z 4w, x y + 2z w)

Παραδείγματα μη-γραμμικών απεικονίσεων:

• $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ $\mu \varepsilon$ f(x) = 2x + 1

Απόδειξη: Έστω $x_1, x_2 \in \mathbb{R}$. Έχουμε: $f(x_1+x_2)=2(x_1+x_2)+1=2x_1+2x_2+1$ ενώ $f(x_1)+f(x_2)=(2x_1+1)+(2x_2+1)=2x_1+2x_2+2$ δηλαδή, γενικά $f(x_1+x_2)\neq f(x_1)+f(x_2)$

• $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ µε f(x, y) = (xy, y, x)

Απόδειξη: Έστω $\vec{v}_1 = (x_1, y_1), \ \vec{v}_2 = (x_2, y_2).$ Έχουμε: $f(\vec{v}_1 + \vec{v}_2) = f\left((x_1, y_1) + (x_2, y_2)\right) = f(x_1 + x_2, \ y_1 + y_2) =$ $= \left((x_1 + x_2)(y_1 + y_2), \ y_1 + y_2, \ x_1 + x_2\right) = \left(x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_1 y_2 + x_2 y_1, \ y_1 + y_2, \ x_1 + x_2\right)$ ενώ $f(\vec{v}_1) + f(\vec{v}_2) = f(x_1, y_1) + f(x_2, y_2) = \left(x_1 y_1, \ y_1, \ x_1\right) + \left(x_2 y_2, \ y_2, \ x_2\right) =$ $= \left(x_1 y_1 + x_2 y_2, \ y_1 + y_2, \ x_1 + x_2\right)$

ΙΔΙΟΤΗΤΕΣ ΓΡΑΜΜΙΚΩΝ ΑΠΕΙΚΟΝΙΣΕΩΝ

Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f: V \rightarrow W$, τότε:

- 1) $f(\vec{0}) = \vec{0}$ (προκύπτει από τη 2^{η} ιδιότητα του ορισμού για $\lambda = 0$)
- 2) Αν τα $\vec{v}_1, \vec{v}_2, ..., \vec{v}_k \in V$ είναι γραμμικώς εξαρτημένα, τότε και τα $f(\vec{v}_1), f(\vec{v}_2), ..., f(\vec{v}_k)$ είναι γραμμικώς εξαρτημένα (το αντίστροφο δεν ισχύει απαραίτητα)
- 3) Η αντιθετοαντιστροφή της (2): Αν τα $f(\vec{v}_1), f(\vec{v}_2), ..., f(\vec{v}_k)$ είναι γραμμικώς ανεξάρτητα, τότε και τα $\vec{v}_1, \vec{v}_2, ..., \vec{v}_k \in V$ είναι γραμμικώς ανεξάρτητα (το αντίστροφο δεν ισχύει απαραίτητα)

ΠΙΝΑΚΑΣ ΓΡΑΜΜΙΚΗΣ ΑΠΕΙΚΟΝΙΣΗΣ

ΟΡΙΣΜΟΣ: Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f: V \to W$, και έστω $\mathbb{B} = \left\{ \vec{b}_1, \vec{b}_2, ..., \vec{b}_n \right\}$ μια διατεταγμένη βάση του V και $\mathbb{B}' = \left\{ \vec{b}_1', \vec{b}_2', ..., \vec{b}_m' \right\}$ μια διατεταγμένη βάση του W. Επειδή τα $f\left(\vec{b}_1\right), f\left(\vec{b}_2\right), ..., f\left(\vec{b}_n\right)$ είναι διανύσματα του W, μπορούν να γραφτούν ως γραμμικοί συνδυασμοί των διανυσμάτων της βάσης \mathbb{B}' , δηλαδή:

$$f(\vec{b}_{1}) = \alpha_{11}\vec{b}_{1}' + \alpha_{21}\vec{b}_{2}' + \dots + \alpha_{m1}\vec{b}_{m}'$$

$$f(\vec{b}_{2}) = \alpha_{12}\vec{b}_{1}' + \alpha_{22}\vec{b}_{2}' + \dots + \alpha_{m2}\vec{b}_{m}'$$

$$\vdots$$

$$f(\vec{b}_{n}) = \alpha_{1n}\vec{b}_{1}' + \alpha_{2n}\vec{b}_{2}' + \dots + \alpha_{mn}\vec{b}_{m}'$$

με $\alpha_{ij} \in \mathbb{R}$ για i = 1, 2, ..., m & j = 1, 2, ..., n.

Ο πίνακας $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ με <u>στήλες</u> τις συνιστώσες των $f(\vec{b}_1), f(\vec{b}_2), ..., f(\vec{b}_n)$ ως προς τη βάση \mathbb{B}' , δηλαδή ο πίνακας:

$$A = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \cdots & \alpha_{1n} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \cdots & \alpha_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \alpha_{m1} & \alpha_{m2} & \cdots & \alpha_{mn} \end{bmatrix}$$

ονομάζεται <u>πίνακας της γραμμικής απεικόνισης</u> f ως προς τις βάσεις \mathbb{B}, \mathbb{B}' των V, W αντίστοιχα.

Συμπέρασμα: Κάθε γραμμική απεικόνιση αντιστοιχεί σε ένα πίνακα, και αντίστροφα (όπως είδαμε στην αρχή της παρούσας ενότητας), κάθε πίνακας αντιστοιχεί σε μια γραμμική απεικόνιση.

Παράδειγμα: Έστω η γραμμική απεικόνιση $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ με f(x,y) = (x+y,2y,3x). Να βρεθεί ο πίνακας της f ως προς τις κανονικές βάσεις των $\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3$.

Λύση

Η κανονική βάση του \mathbb{R}^2 είναι η $\mathbb{E} = \left\{ \vec{e}_1, \vec{e}_2 \right\}$ με $\vec{e}_1 = (1,0)$ & $\vec{e}_2 = (0,1)$, και η κανονική βάση του \mathbb{R}^3 είναι η $\mathbb{E}' = \left\{ \vec{e}_1', \vec{e}_2', \vec{e}_3' \right\}$ με $\vec{e}_1' = (1,0,0)$, $\vec{e}_2' = (0,1,0)$ & $\vec{e}_3' = (0,0,1)$.

Έχουμε:
$$f(\vec{e}_1) = f((1,0)) = (1+0, 2\cdot 0, 3\cdot 1) = (1,0,3) = 1\vec{e}_1' + 0\vec{e}_2' + 3\vec{e}_3'$$

 $f(\vec{e}_2) = f((0,1)) = (0+1, 2\cdot 1, 3\cdot 0) = (1,2,0) = 1\vec{e}_1' + 2\vec{e}_2' + 0\vec{e}_3'$

Άρα, ο πίνακας της f ως προς τις κανονικές βάσεις των $\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3$ είναι ο $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 2 \\ 3 & 0 \end{bmatrix}$

ΠΡΟΤΑΣΗ: Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f:V\to W$ και έστω A ο πίνακας της f ως προς τις βάσεις \mathbb{B},\mathbb{B}' των V,W. Αν ένα διάνυσμα $\vec{v}\in V$ έχει συνιστώσες $(v_1,v_2,...,v_n)$ ως προς την \mathbb{B} , τότε οι συνιστώσες του $f(\vec{v})$ ως προς την \mathbb{B}' προκύπτουν από το

γινόμενο
$$A\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix}$$
.

Παράδειγμα: Έστω η απεικόνιση του προηγούμενου παραδείγματος, δηλαδή $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ με f(x,y) = (x+y,2y,3x). Για το διάνυσμα $\vec{v} = (2,-3)$ έχουμε: $f(2,-3) = (2-3,2(-3),3\cdot 2) = (-1,-6,6)$, το οποίο προκύπτει και από τη σχέση:

$$A \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 2 \\ 3 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -6 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Δσκηση: Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f: V \to W$, και έστω $\mathbb{B} = \left\{ \vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3 \right\}$ μια διατεταγμένη βάση του V και $\mathbb{B}' = \left\{ \vec{b}_1', \vec{b}_2', \vec{b}_3', \vec{b}_4' \right\}$ μια διατεταγμένη βάση του W.

- α) Αν $f(\vec{b}_1) = 2\vec{b}_2' + \vec{b}_3'$, $f(\vec{b}_2) = 3\vec{b}_1' \vec{b}_2' + \vec{b}_3'$, $f(\vec{b}_3) = \vec{b}_2' \vec{b}_4'$ βρείτε τον πίνακα της f ως προς τις βάσεις \mathbb{B} , \mathbb{B}' των V, W
- β) An $\vec{v} = 2\vec{b}_1 3\vec{b}_2$ βρείτε το $f(\vec{v})$ ως προς την \mathbb{B}' .

Λύση

α) Από τον ορισμό, ο πίνακας της f ως προς τις βάσεις \mathbb{B} , \mathbb{B}' των V,W έχει ως <u>στήλες</u> τις συνιστώσες των $f(\vec{b}_1), f(\vec{b}_2), f(\vec{b}_3)$. Άρα, είναι ο $A = \begin{bmatrix} 0 & 3 & 0 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

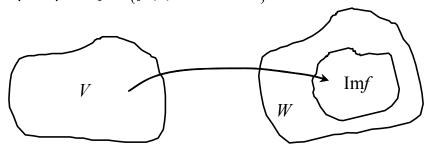
$$\beta) \qquad f(\vec{v}) = A\vec{v} = \begin{bmatrix} 0 & 3 & 0 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -9 \\ 7 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \;\; \delta\eta\lambda\alpha\delta\dot{\eta} : \;\; f(\vec{v}) = -9\vec{b_1}' + 7\vec{b_2}' - \vec{b_3}'$$

ΟΡΙΣΜΟΣ: Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f:V\to W$. Επίσης, έστω ένα οποιοδήποτε διάνυσμα $\vec{v}\in V$ και ένα διάνυσμα $\vec{w}\in W$ τέτοιο ώστε $\vec{w}=f(\vec{v})$. Τότε:

- το \vec{w} ονομάζεται εικόνα του \vec{v}
- το \vec{v} ονομάζεται $\underline{\pi \rho \acute{o} \tau \upsilon \pi o}$ του \vec{w}

ΕΙΚΟΝΑ & ΠΥΡΗΝΑΣ ΓΡΑΜΜΙΚΗΣ ΑΠΕΙΚΟΝΙΣΗΣ

ΟΡΙΣΜΟΣ: Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f:V \to W$. Το υποσύνολο των διανυσμάτων του W τα οποία είναι εικόνες των διανυσμάτων του V μέσω της f, είναι ένας διανυσματικός υπόχωρος του W που ονομάζεται εικόνα της f και συμβολίζεται ως $\mathrm{Im}(f)$ ή $\mathrm{Im}\, f$. Δηλαδή: $\mathrm{Im}\, f = \big\{ f(\vec{v}) \in W \setminus \vec{v} \in V \big\}$



ΟΡΙΣΜΟΣ: Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f:V \to W$. Το υποσύνολο των διανυσμάτων του V για τα οποία $f(\vec{v}) = \vec{0}$ είναι ένας διανυσματικός υπόχωρος του V που ονομάζεται <u>πυρήνας</u> (kernel) της f και συμβολίζεται ως $\ker(f)$ ή $\ker f$. Δηλαδή: $\ker f = \{\vec{v} \in V \setminus f(\vec{v}) = \vec{0}\}$

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ: Έστω $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ο πίνακας της f ως προς τις βάσεις \mathbb{B}, \mathbb{B}' των V, W, αντίστοιχα.

1) Ένα διάνυσμα $\vec{w} \in W$ με συνιστώσες $(w_1, w_2, ..., w_m)$ ως προς \mathbb{B}' θα ανήκει στην $\mathrm{Im}\, f$ ανν $\{\exists \vec{v} \in V \ \text{τ.ω.} \ f(\vec{v}) = \vec{w}\}$ δηλ. ανν το σύστημα $A\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ \vdots \\ w_m \end{bmatrix}$ έχει λύση (μοναδική ή άπειρες), δηλ. ανν $(w_1, w_2, ..., w_m) \in \mathcal{R}(A)$.

2) Ένα διάνυσμα $\vec{v} \in V$ με συνιστώσες $(v_1, v_2, ..., v_n)$ ως προς $\mathbb B$ θα ανήκει στον $\ker f$

$$\text{ann } f(\vec{v}) = \vec{0} \text{ , dhl. ann } A \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \text{ dhl. ann } (v_1, v_2, \dots, v_n) \in \mathcal{N}(A) \text{ .}$$

Συμπέρασμα: Για να βρούμε τους ${\rm Im}\, f$ και ${\rm ker}\, f$ αρκεί να βρούμε τα ${\mathcal R}(A)$ & ${\mathcal N}(A)$, αντίστοιχα.

<u>Πόρισμα:</u> $\dim(\operatorname{Im} f) = \dim(\mathcal{R}(A)) = r(A)$

 $\dim(\ker f) = \dim(\mathcal{N}(A)) = n - r(A)$

Aρα: dim(Im f) + dim(ker f) = dim V

«1-1» (ENA ΠΡΟΣ ENA) & «ΕΠΙ»

<u>OPIΣMOI:</u> Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f: V \to W$.

- Η f είναι «1-1» όταν: $f(\vec{v}_1) \neq f(\vec{v}_2)$, $\forall \vec{v}_1 \neq \vec{v}_2$ δηλαδή όταν κάθε $\vec{v} \in V$ έχει διαφορετική εικόνα $f(\vec{v})$
- Η f είναι «επί» όταν: $\forall \vec{w} \in W$, $\exists \vec{v} \in V$ τ.ω. $f(\vec{v}) = \vec{w}$. δηλαδή όταν Im f = W

ΟΡΙΣΜΟΣ: Αν μια γραμμική απεικόνιση $f:V\to W$ είναι ταυτόχρονα «1-1» & «επί» τότε λέγεται **ισομορφισμός** και οι V,W λέμε ότι είναι **ισόμορφοι**.

ΠΡΟΤΑΣΗ: Μια γραμμική απεικόνιση $f:V \to W$ είναι «1-1» ανν $\ker f = \{\vec{0}\}$

Απόδειξη: Έστω ότι είναι «1-1» δηλαδή αν $\vec{v}_1 \neq \vec{v}_2$ τότε και $f(\vec{v}_1) \neq f(\vec{v}_2)$, $\forall \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$.

Αφού ισχύει $\forall \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$, θα ισχύει και για $\vec{v}_2 = \vec{0}$, δηλαδή αν $\vec{v}_1 \neq \vec{0}$ τότε και $f(\vec{v}_1) \neq f(\vec{0}) \Rightarrow f(\vec{v}_1) \neq \vec{0}$, $\forall \vec{v}_1 \in V$. Άρα, $\ker f = \{\vec{0}\}$.

Αντιστρόφως, έστω ότι $\ker f = \left\{ \vec{0} \right\}$ και έστω ότι $\exists \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$ τ.ω. $f(\vec{v}_1) = f(\vec{v}_2)$. Έχουμε: $f(\vec{v}_1) = f(\vec{v}_2) \implies f(\vec{v}_1) - f(\vec{v}_2) = \vec{0} \implies f(\vec{v}_1 - \vec{v}_2) = \vec{0} \quad \text{το οποίο επειδή } \ker f = \left\{ \vec{0} \right\} \text{ δίνει}$ $\vec{v}_1 - \vec{v}_2 = \vec{0} \text{ , δηλαδή } \vec{v}_1 = \vec{v}_2 \text{ . Άρα, «1-1».}$

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΙΣ: Έστω μια γραμμική απεικόνιση $f:V\to W$ και έστω $A\in\mathbb{R}^{m\times n}$ ο πίνακας της f ως προς τις βάσεις \mathbb{B},\mathbb{B}' των V,W . Τότε:

- 1) $\{\eta \ f \text{ sival } (1-1)\} \Leftrightarrow \ker f = \{\vec{0}\} \Leftrightarrow \mathcal{N}(A) = \{\vec{0}\} \Leftrightarrow r(A) = n$
- 2) $\{\eta \ f \ \text{eival} \ \langle \text{epi} \rangle \} \Leftrightarrow \text{Im} \ f = W \iff \dim(\text{Im} \ f) = \dim W \Leftrightarrow \dim(\text{Im} \ f) = m \Leftrightarrow r(A) = m$
- 3) $\{\eta \ f \ \text{einal (1-1)} \& \ \text{epi)} \iff r(A) = m = n \iff \det A \neq 0$

Ασκηση (Παλιότερο Θέμα – Γενάρης 2009)

Έστω $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^4$ η γραμμική απεικόνιση που ορίζεται από τη σχέση:

$$f(x,y,z) = (-2y+z, x-y, 3x-5y+z, 2x+2y-2z), \forall (x,y,z) \in \mathbb{R}^3.$$

- α) Βρείτε τον πίνακα A της απεικόνισης f ως προς τις κανονικές βάσεις των $\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^4$.
- β) Να βρεθούν οι διαστάσεις και βάσεις των $\ker f$ και $\operatorname{Im} f$.
- γ) Είναι η απεικόνιση "επί";
- δ) Είναι η απεικόνιση "1-1";

Λύση

d) O nivaras tos f ws nos tis navovinės Báseis tur \mathbb{R}^3 kai \mathbb{R}^4 exer ws 6 ti les tis surtetappères tur f(1,0,0), f(0,1,0) kai f(0,0,1).

 $\dim(\operatorname{Im} f) = \dim R(A) = r(A) = [n \operatorname{din} los \operatorname{pn-pnoswiww} \operatorname{poppiw} \operatorname{Tov} U] = 2$ $\dim(\ker f) = \dim N(A) = n - r(A) = 3 - 2 = 1$ $\lim_{A \to \infty} \frac{1}{2} = \sum_{A \to \infty} \frac{1}{2} =$

$$= \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ -5 \\ 2 \end{bmatrix} \right\}$$

Enicus,
$$A\vec{x} = \vec{o} \Leftrightarrow \vec{v} = \vec{v} = \vec{o} \Leftrightarrow \vec{v} = \vec{v} = \vec{v} \Leftrightarrow \vec{v} = \vec{v} = \vec{v} \Leftrightarrow \vec{v} = \vec{v} \Rightarrow \vec{v}$$

Βασικές μεταβλητές: x, y

Ελεύθερη μεταβλητή: z

Ανάδρομη αντικατάσταση:

$$2^{\eta}$$
 εξίσωση: $-2y + z = 0 \implies y = \frac{1}{2}z$

$$1^{\eta}$$
 εξίσωση: $x-y=0 \implies x-\frac{1}{2}z=0 \implies x=\frac{1}{2}z$

Apa:
$$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} = Z \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1/2 \\ 1 \end{bmatrix}$$
, $Z \in \mathbb{R}$

Y)
$$r(A) = 2 < m = 4$$
, $\dot{\alpha} \rho \propto \eta + \delta c v \dot{c} i r \alpha i "Eni "Eni "(i) $\alpha \lambda \lambda i \dot{\omega} s \dot{\omega} s \dot{\omega} (Im \ell) = 2 < \dim \mathbb{R}^4 = 4$

$$\dot{\alpha} \rho \propto \eta + \delta c v \dot{\omega} r \dot{\omega} s \dot{\omega} r \dot{\omega} r \dot{\omega} s \dot{\omega} r \dot{\omega} s \dot{\omega} r \dot{$$$

S)
$$r(A)=2 < n=3$$
, $\alpha p \propto n f \delta w \sin \frac{n}{4} - 1$,
 $(\alpha \alpha) \lambda \sin k \exp f \neq \{\vec{o}\}$, $\alpha p \propto n f \delta w \sin \frac{n}{4} - 1$,

Δσκηση: Έστω V, W δύο πραγματικοί διανυσματικοί χώροι και οι διατεταγμένες βάσεις τους $\mathbb{B} = \left\{ \vec{b_1}, \vec{b_2}, \vec{b_3} \right\}$, $\mathbb{B}' = \left\{ \vec{b_1}', \vec{b_2}', \vec{b_3}', \vec{b_4}' \right\}$ αντίστοιχα. Έστω η γραμμική απεικόνιση $f: V \to W$ με: $f\left(\vec{b_1}\right) = \vec{b_1}' + \vec{b_2}'$, $f\left(\vec{b_2}\right) = 2\vec{b_1}' + \vec{b_3}'$, $f\left(\vec{b_3}\right) = 3\vec{b_1}' + \vec{b_2}' + \vec{b_3}'$. Να βρεθούν οι διαστάσεις και βάσεις των $\operatorname{Im} f$ και $\operatorname{ker} f$.

Λύση

O nivaras A This andrivers we noos the Bacus B, B' exhati-Setal xphelhonoliveras we other the Given/8/hives two f(b), f(be), f(b3) we noos the B. Apa:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{(-1)} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -2 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{1/2} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = U$$

Επειδή r(A) = 2 (= πλήθος μη-μηδενικών γραμμών του U), θα έχουμε: $\dim(\operatorname{Im} f) = r(A) = 2$

 $\dim(\ker f) = n - r(A) = 3 - 2 = 1$

$$\overrightarrow{A} \overrightarrow{X} = \overrightarrow{O} \iff \overrightarrow{V} \overrightarrow{X} = \overrightarrow{O} \iff \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$
 Basikés μεταβλητές: x_1, x_2 Ελεύθερη μεταβλητή: x_3

Ανάδρομη αντικατάσταση:

 2^{η} εξίσωση: $-2x_2 - 2x_3 = 0 \implies x_2 = -x_3$

 1^{η} εξίσωση: $x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 0 \implies x_1 - 2x_3 + 3x_3 = 0 \implies x_1 = -x_3$

Apx:
$$\begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \end{bmatrix} = X_3 \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Σημείωση: Παρατηρήστε ότι στην τελευταία άσκηση δεν αρκεί να βρούμε τις συνιστώσες των διανυσμάτων βάσης των ${\rm Im}\, f$ και ${\rm ker}\, f$, αλλά χρειάζεται να διατυπώνεται ρητά ότι τα διανύσματα βάσης του ${\rm Im}\, f$ είναι γραμμένα ως προς τη βάση ${\mathbb B}'$, ενώ τα διανύσματα βάσης του ${\rm ker}\, f$ είναι γραμμένα ως προς τη βάση ${\mathbb B}$.