

סיכומי הרצאות - אלגברה לינארית 1

מיכאל פרבר ברודסקי

תוכן עניינים

3	I מונואידים, חבורות, חוגים ושדות	
3	1 הגדרות	
3	1.1 תכונות של פעולות	
3	1.2 מונואיד	
3	1.3 חבורה	
3	1.4 חוג	
4	1.5 שדה	
4	II מרכיבים	
4	2 הגדרות בסיסיות	
4	3 הצגה פולארית	
5	III מטריצות	
5	4 הגדרות	
5	4.1 שונות	
6	4.2 פעולות בסיסיות	
6	4.2.1 כפל מטריצה בוקטור	
6	4.2.2 כפל מטריצה במטריצה	
6	4.2.3 טענות לגבי כפל מטריצות:	
7	4.3 פעולות אלמנטריות על מטריצה	
7	5 דירוג ודירוג קנוני	
7	5.1 הגדרות	
8	5.2 מציאת פתרונות	
8	5.2.1 מציאת מספר הפתרונות לפי צורה מדורגת (לא בהכרח קנונית)	
8	5.2.2 מציאת הפתרונות עצמם לפי צורה מדורגת קנונית	
8	6 תת מרחב	
8	7 צירופים לינאריים	
8	7.1 בת"ל	
9	7.2 קבוצת הצירופים הלינאריים	
9	7.3 בסיס	
10	8 שחלוף והפיכות	

10	שחלוף - Transpose:	8.1	
10	הפיכות מטריצה	8.2	
11	פונקציית נפח	9	
11	הגדרות	9.1	
11	דטרמיננטה	9.2	
12	טענות	9.3	

חלק I

מונואידים, חבורות, חוגים ושדות

1 הגדרות

1.1 תכונות של פעולות

תהא $*$ פעולה בינארית על A (כלומר ה-domain הוא $A \times A$).

1. $*$ אסוציאטיבית: $\forall a, b, c \in A. (a * b) * c = a * (b * c)$.

2. $*$ חילופית: $\forall a, b. a * b = b * a$.

3. קבוצה A סגורה לפעולה $*$: $*$: $A \times A \rightarrow A$.

1.2 מונואיד

מונואיד הוא זוג $\langle G, * \rangle$ כאשר G קבוצה כלשהי ו- $*$ פעולה בינארית על G , כך ש:

1. G סגורה לפעולה $*$.

2. $*$ פעולה אסוציאטיבית.

3. קיים איבר יחידה (ניטרלי) לפעולה, כלומר $\exists e \in G. \forall g \in G. e * g = g * e = g$. האיבר הזה יחיד ומסומן e_G .

1.3 חבורה

מקרה פרטי של מונואיד שמקיימת גם:

4. קיים איבר הופכי, כלומר $\forall g \in G. \exists h \in G. g * h = h * g = e$ כאשר e איבר יחידה. האיבר ההופכי של g מסומן g^{-1} .

1.4 חוג

שלשה $\langle R, +, * \rangle$ נקראת חוג אם:

1. $\langle R, + \rangle$ חבורה חילופית, כלומר $\forall a, b \in R. a + b = b + a$.

2. $*$ היא פעולה בינארית על R ו- R סגורה לפעולה $*$.

3. חוק הפילוג:

$$\forall a, b, c \in R. a * (b + c) = a * b + a * c$$

$$(b + c) * a = b * a + c * a$$

חוג חילופי - אם $*$ פעולה חילופית (כלומר $a * b = b * a$).

חוג עם יחידה - אם $\langle R, * \rangle$ מונואיד.

סימונים: 0_R ניטרלי לחיבור, 1_R ניטרלי לכפל אם קיים.

מחלק 0 - איבר $a \in R, a \neq 0_R$ נקרא "מחלק 0" אם יש $b \neq 0_R$ כך ש- $a * b = 0_R$. בממשיים אין מחלק 0.

חוג חילופי עם יחידה וללא מחלקי 0 נקרא תחום שלמות. הוא מקיים את חוק הצמצום (לכל $a, b, c \in R$, אם $a * b = c * b$ אז $a = c$)

1.5 שדה

$\langle F, +, * \rangle$ מקרה פרטי של חוג שמקיים גם:

1. $\langle F \setminus \{0_F\}, * \rangle$ חבורה חילופית.

כל שדה הוא תחום שלמות, אבל ההפך אינו נכון. תחומי שלמות סופיים הם כן שדות. הרבה פעמים בהגדרת שדה מוסיפים את הדרישה $0_F \neq 1_F$.

חלק II מרוכבים

2 הגדרות בסיסיות

נסמן $i = \sqrt{-1}$. ההגדרה הפורמלית של מרוכבים היא: $\mathbb{C} = \mathbb{R}^2$, כאשר המספר הראשון הוא החלק הממשי (שמסומן $Re(c)$) והמספר השני הוא החלק הדמיוני (שמסומן $Im(c)$).
עובדות: עבור $z \in \mathbb{C}$,

1. הגודל של z : $||z|| = \sqrt{Re(z)^2 + Im(z)^2}$. כלומר המרחק של z מראשית הצירים.

2. זהות אוילר: $e^{i\theta} = \cos(\theta) + i \sin(\theta)$, לכן $z = ||z|| e^{i \cdot \arg(z)}$.

3. חיבור: מחברים את החלק הממשי והדמיוני בנפרד.

4. כפל: $(a + ib) \cdot (c + id) = (ac - bd) + i(bc + da)$. משתמשים בזה ש- $i^2 = -1$.

5. כל שורש של פולינום מרוכב הוא מרוכב.

6. נגדיר \bar{z} להיות $\bar{z} = a - ib$. כלומר להפוך את החלק הדמיוני.

$$\bar{\bar{z}} = z \quad (\text{א})$$

$$z \cdot \bar{z} = ||z||^2 \quad (\text{ב})$$

$$\overline{z_1 + z_2} = \bar{z}_1 + \bar{z}_2 \quad (\text{ג})$$

$$\overline{z_1 \cdot z_2} = \bar{z}_1 \cdot \bar{z}_2 \quad (\text{ד})$$

$$Re(z) = \frac{z + \bar{z}}{2}, Im(z) = \frac{z - \bar{z}}{2i} \quad (\text{ה})$$

7. $\langle \mathbb{C}, +, \cdot \rangle$ שדה סגור אלגברית (כלומר כל שורש של כל פולינום מרוכב הוא מרוכב).

8. איבר הופכי: $w = \frac{a - ib}{a^2 + b^2}$ (אם מכפילים בהופכי מקבלים 1).

3 הצגה פולארית

נגדיר מרוכב בתור זוג $\langle r, \theta \rangle$ כאשר r המרחק מראשית הצירים ו- θ הזווית שהוא יוצר, שנקראת הארגומנט.

$$z = r \cos \theta + ir \sin \theta = r \cdot e^{i\theta}$$

עובדות:

1. הארגומנט של z : נסמן $\arg(z)$ להיות הזווית שהמספר יוצר עם ציר הממשיים (לרוב נסמן כ- θ). ניתן לחשב אותו בעזרת $\arg(z) = \arctan\left(\frac{b}{a}\right)$ ברוב המקרים.

$$\bar{z} = r \cdot e^{-i\theta}, z^{-1} = \frac{1}{r} e^{-i\theta} \quad 2.$$

$$\cos \theta = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2}, \sin \theta = \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i} \quad 3.$$

4. להכפיל מספרים מרוכבים על הגרף נראה כמו להכפיל את האורכים זה בזה ולחבר את הזוויות.

פתרון משוואה $z^n = a + ib$. נמצא הצגה פולארית $z^n = r e^{i\theta}$. נשתמש בעובדה ש- $e^{i\theta} = e^{i(\theta+2\pi k)}$ עבור $k \in \mathbb{Z}$. אז:

$$z = \sqrt[n]{r} e^{i\left(\frac{\theta}{n} + 2\pi \frac{k}{n}\right)}$$

עבור $k \in \mathbb{Z}$. ולכל $k \in \{0, \dots, n-1\}$ נקבל פתרונות שונים.

חלק III מטריצות

4 הגדרות

וקטור הוא n יה של איברים ב- \mathbb{F} . מטריצה היא m יה של וקטורים. מטריצה מסדר $m \times n$ היא מטריצה עם m שורות ו- n עמודות (קודם y ואז x). נגדיר מערכת משוואות כמטריצה באופן הבא:

$$\begin{cases} \alpha_{1,1}x_1 + \dots + \alpha_{1,n}x_n &= b_1 \\ \vdots &= \vdots \\ \alpha_{m,1}x_1 + \dots + \alpha_{m,n}x_n &= b_m \end{cases} \equiv \left(\begin{array}{ccc|c} \alpha_{1,1} & \dots & \alpha_{1,n} & b_1 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ \alpha_{m,1} & \dots & \alpha_{m,n} & b_m \end{array} \right)$$

4.1 שונות

מטריצה ריבועית: מטריצה שכמות העמודות בה שווה לכמות השורות.
מטריצת היחידה: מסומנת I_n . היא מטריצה ריבועית שבה $a_{i,j} = 1$ אם $i = j$, ואם $i \neq j$ אז $a_{i,j} = 0$. לדוגמה:

$$I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

וקטור e_i :

$$(e_i)_i = \begin{cases} 0 & x \neq i \\ 1 & x = i \end{cases}$$

זה בעצם 0 בכל מקום חוץ מהמקום ה- i .
מטריצת הסיבוב:

$$R(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

אם מכפילים וקטור במטריצת הסיבוב, זה מסובב את הוקטור θ מעלות.

4.2 פעולות בסיסיות

חיבור וקטורים:

$$\begin{pmatrix} \alpha_0 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \vdots \\ \beta_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_0 + \beta_0 \\ \vdots \\ \alpha_n + \beta_n \end{pmatrix}$$

4.2.1 כפל מטריצה בוקטור

כמו להציב את הוקטור בעמודות המטריצה.

$$\begin{pmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m,1} & \dots & a_{m,n} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \beta_1 a_{1,1} + \dots + \beta_n a_{1,n} \\ \vdots \\ \beta_1 a_{m,1} + \dots + \beta_n a_{m,n} \end{pmatrix}$$

בנוסף, הפתרונות של $\bar{x} \in \text{Sols}(A | b)$ שקולים ל- $\bar{b} = A\bar{x}$. את פתרונות המטריצה נסמן ב- Sols . מטריצות נקראות שקולות אם הפתרונות שלהן זהים. משפטים לגבי כפל מטריצה בוקטור:

$$A(\bar{x} + \bar{y}) = A\bar{x} + A\bar{y} \bullet$$

$$A(\alpha \cdot \bar{x}) = \alpha \cdot (A \cdot \bar{x}) \bullet$$

$$\bullet \text{ עבור } I_n \text{ מרטיצת היחידה, } I_n \cdot \bar{b} = \bar{b}, \text{ עבור } 0 \text{ מרטיצת ה-} 0, 0 \cdot b = 0.$$

4.2.2 כפל מטריצה במטריצה

הגדרה 1.4 יהא R חוג ויהיו $A \in M_{n \times m}(R), B \in M_{m \times p}(R)$ מטריצות. נגדיר כפל מטריצות $(A \cdot B) \in M_{p \times n}(R)$ בצורה הבאה:

$$(A \cdot B)_{i,j} = \sum_{k=1}^n a_{i,k} \cdot b_{k,j}$$

$$A \cdot B = \begin{pmatrix} A \cdot C_1(B) & \dots & A \cdot C_n(B) \end{pmatrix} \quad \text{משפט 2.4}$$

$$A \cdot B = \begin{pmatrix} - & R_1(A) \cdot B & - \\ & \vdots & \\ - & R_n(A) \cdot B & - \end{pmatrix} \quad \text{משפט 3.4}$$

כלומר כפל מטריצות הוא כפל וקטורים של העמודות של B ב- A , או כפל של השורות של A ב- B .

4.2.3 טענות לגבי כפל מטריצות:

1. **אסוציאטיביות הכפל:** $(A \cdot B) \cdot C = A \cdot (B \cdot C)$ עבור $A \in M_{m \times k}(\mathbb{F}), B \in M_{k \times t}(\mathbb{F}), C \in M_{t \times n}(\mathbb{F})$.

2. **חוק הפילוג:**

(א) $A \in M_{m \times k}(\mathbb{F}), B_1, B_2 \in M_{k \times n}(\mathbb{F})$ עבור $A \cdot (B_1 + B_2) = A \cdot B_1 + A \cdot B_2$

(ב) $A_1, A_2 \in M_{m \times k}(\mathbb{F}), B \in M_{k \times n}(\mathbb{F})$ עבור $(A_1 + A_2) \cdot B = A_1 \cdot B + A_2 \cdot B$

3. הוצאת סקלר: $A \in M_{m \times k}(\mathbb{F}), B \in M_{k \times n}(\mathbb{F}), \alpha \in \mathbb{F}$ עבור $A \cdot (\alpha \cdot B) = \alpha \cdot (A \cdot B)$

4. כפל ב-0 וב-1: לכל מטריצה $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$, $A \cdot 0 = 0 \cdot A = 0$, נוסף לכך $A \cdot I_n = A$, $I_m \cdot A = A$

הערה: יש מחלקי אפס, לדוגמה $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

4.3 פעולות אלמנטריות על מטריצה

הפעולות האלה הן:

1. להחליף סדר בין משוואות. $R_i \leftrightarrow R_j$

2. להכפיל משוואה בקבוע. $R_i \rightarrow \alpha \cdot R_i$

3. לחבר משוואות. $R_i \rightarrow R_i + R_j$

כולן משמרות את הפתרונות של המטריצה.

מטריצות ששקולות באמצעות סדרת פעולות אלמנטריות נקראות שקולות שורה.

משפט 4.4 יהיו A, B מטריצות כך ש- $A \cdot B^{-1}$ מוגדר, ותהא φ פעולה אלמנטרית. אזי:

$$\varphi(A \cdot B) = \varphi(A) \cdot B$$

הגדרה 5.4 המטריצה האלמנטרית: לכל פעולה אלמנטרית φ על מטריצות עם m שורות, נגדיר מטריצה אלמנטרית E_φ על ידי $E_\varphi := \varphi(I_m)$.

לכל מטריצה $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$, ופעולה אלמנטרית φ , מתקיים $\varphi(A) = E_\varphi \cdot A$. בנוסף מטריצות אלמנטריות הפיכות, והמטריצה של הפעולה ההופכית של φ היא $(E_\varphi)^{-1}$.

5 דירוג ודירוג קנוני

5.1 הגדרות

בצורה מדורגת:

1. משוואות 0 (מהצורה $0 = b$) נמצאות למטה.

2. המשתנה הפותח בכל משוואה נמצא מימין ממש למשתנים הפותחים במשוואות מעליו.

משתנה חופשי הוא משתנה שלא מקדם פותח של אף שורה.
בנוסף, בצורה מדורגת קנונית:

3. המקדם של כל משתנה פותח הוא 1

4. לכל משתנה פותח של משוואה, המקדם של המשתנה בשאר המשוואות הוא 0.

לכל מטריצה קיימת צורה מדורגת קנונית יחידה ששקולה לה.

5.2 מציאת פתרונות

5.2.1 מציאת מספר הפתרונות לפי צורה מדורגת (לא בהכרח קנונית)

עבור $(A | b)$ מטריצה מדורגת:

1. אם $(A | b)^-$ יש שורת סתירה ($0 = b$ כאשר $b \neq 0$) - אין פתרון.
2. אחרת, יש $|\mathbb{F}|^k$ פתרונות כאשר k מספר המשתנים החופשיים.

5.2.2 מציאת הפתרונות עצמם לפי צורה מדורגת קנונית

$(A' | b')$ מטריצה מדורגת קנונית מסדר $m \times n$ ששקולה ל- $(A | b)$ אז:

1. אם $(A' | b')^-$ יש שורת סתירה אז $\text{Sols}((A' | b')) = \emptyset$.
2. אחרת: נעשה החלפה על המשתנים החופשיים (אלה שאינם מקדם פותח של אף שורה). כל משתנה שאינו חופשי יוגדר לפי משוואה מסוימת. דוגמה:

$$\left(\begin{array}{cccccc|c} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 3 & 3 \end{array} \right)$$

המקדמים החופשיים הם 1, 4, 6. הפתרון הוא:

$$\left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ 1 \\ 2 - 4x_4 \\ x_4 \\ 3 - 3x_6 \\ x_6 \end{pmatrix} \mid x_1, x_4, x_6 \in \mathbb{R} \right\}$$

6 תת מרחב

טענה (בוחן תת מרחב): $U \subseteq F^n$ היא תת מרחב אמ"מ:

1. U סגורה לחיבור.
 2. U סגורה לכפל בסקלר.
 3. $\bar{0} \in U$. ניתן להחליף את התנאי ב- $U \neq \emptyset$.
- נובע מכאן גם שחיתוך של תתי מרחבים הוא תת מרחב.

7 צירופים לינאריים

7.1 בת"ל

הגדרה 1.7 יהיו $(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k) \in (\mathbb{F}^n)^k$, סדרת מקדמים $\begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_k \end{pmatrix} \in \mathbb{F}^k$ נקראת תלות לינארית של

$(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k)$ אם $\alpha_1 \bar{v}_1 + \dots + \alpha_k \bar{v}_k = 0$.

נגדיר את מרחב התלויות של $(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k)$ להיות:

$$LD((\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k)) = \left\{ \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix} \in \mathbb{F}^n \mid \alpha_1 \bar{v}_1 + \dots + \alpha_k \bar{v}_k = 0 \right\}$$

$$LD((\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k)) = \text{Sols}((\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k \mid 0))$$

מסקנה 2.7 $LD((\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k)) = \{0\} \iff \bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k$ בת"ל

הגדרה 3.7 סדרת m תלויות $(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k) \in (\mathbb{F}^m)^k$ תקרא בלתי תלויה לינארית (בת"ל) אם לכל $\bar{b} \in \mathbb{F}^m$ יש לכל היותר פתרון אחד למשוואה $\sum_{i=1}^k x_i \bar{v}_i = \bar{b}$.

1. תהי $S \subseteq \mathbb{F}^n$. אם $\bar{0} \in S$ אז S תלויה לינארית.
2. תהי $S \subseteq \mathbb{F}^n$ כך ש- $S = (x, y)$ אז S תלויה לינארית \iff הוקטורים פרופורציונליים.
3. סדרת וקטורים $(v_1, \dots, v_m) \subseteq \mathbb{F}^n$ בלתי תלויה לינארית \iff כל איבר אינו צירוף לינארי של קודמיו.

7.2 קבוצת הצירופים הלינאריים

הגדרה 4.7 עבור סדרת n תלויות, $(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_k) \in (\mathbb{F}^n)^k$,

$$\text{sp}(v_1, \dots, v_k) = \left\{ \sum_{i=1}^k \alpha_i \bar{v}_i \mid \alpha_1, \dots, \alpha_k \in \mathbb{F} \right\}$$

זה המרחב הנפרש על ידי v_1, \dots, v_k . ההגדרה לקבוצות $K \subseteq \mathbb{F}^n$ היא:

$$\text{sp}(K) = \left\{ b \in \mathbb{F}^n \mid \exists k \in \mathbb{N}. \exists \alpha_1, \dots, \alpha_k \in \mathbb{F}. \exists t_1, \dots, t_k \in K. b = \sum_{i=1}^k \alpha_i t_i \right\}$$

קבוצה A פורשת את B אם $\text{span}(A) = B$.

7.3 בסיס

הגדרה 5.7 יהי \mathbb{F} שדה, B תת קבוצה של \mathbb{F}^n . אז B נקראת בסיס של \mathbb{F}^n אם שניים מהתנאים הבאים מתקיימים:

1. B בת"ל.
2. B פורשת את \mathbb{F}^n .
3. $m = n$.

כל שניים מוכיחים גם את השלישי.

התנאים הבאים שקולים לכך ש- B בסיס:

1. בת"ל מקסימלית - B בת"ל וכל קבוצה המכילה ממש את B הינה תלויה לינארית.
2. פורשת מינימלית - B פורשת וכל קבוצה שמוכלת ממש ב- B אינה פורשת.
3. לכל $v \in \mathbb{F}^n$ יש הצגה יחידה כצירוף של וקטורים מ- B .

8 שחלוף והפיכות

8.1 שחלוף - Transpose:

הגדרה 1.8 בהינתן מטריצה $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$ נגדיר $A^T \in M_{n \times m}(\mathbb{F})$ (לפעמים מסומן גם A^t) את השחלוף של A :

$$(A^T)_{i,j} = (A)_{j,i}.$$

באופן אינטואיטיבי, הפעולה מחליפה בין השורות לעמודות. לדוגמה: $\left(\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 8 \\ 16 & 32 \end{pmatrix} \right)^T = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 16 \\ 2 & 8 & 32 \end{pmatrix}$.

משפט 2.8 חוקי Transpose:

• **חיבור:** $(A + B)^T = A^T + B^T$ (אם החיבור מוגדר, כלומר A, B מאותו הסדר).

• **כפל בסקלר:** $(\alpha A)^T = \alpha (A^T)$ עבור $\alpha \in \mathbb{F}$.

• $(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T$ עבור $A \in M_{m \times k}(\mathbb{F}), B \in M_{k \times n}(\mathbb{F})$.

• $(A^T)^T = A$.

8.2 הפיכות מטריצה

הגדרה 3.8 מטריצה $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$ תיקרא:

1. **הפיכה משמאל:** אם קיימת מטריצה $B \in M_{n \times m}(\mathbb{F})$ כך ש $B \cdot A = I_n$.

2. **הפיכה מימין:** אם קיימת מטריצה $B \in M_{n \times m}(\mathbb{F})$ כך ש $A \cdot B = I_m$.

3. **הפיכה:** אם קיימת מטריצה $B \in M_{n \times m}(\mathbb{F})$ כך ש $A \cdot B = I_m$ וגם $B \cdot A = I_n$.

בפרט המטריצה B היא יחידה ומסומנת A^{-1} , ומקיימת $(A^{-1})^{-1} = A$.

משפט 4.8 תהא $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$

1. A הפיכה משמאל \iff למערכת $A \cdot \bar{x} = 0$ יש פתרון יחיד (כלומר סדרת העמודות של A בת"ל, ולכן $m \geq n$).

2. A הפיכה מימין \iff למערכת $A \cdot \bar{x} = \bar{b}$ יש פתרון לכל $\bar{b} \in \mathbb{F}^m$ (כלומר סדרת העמודות של A פורשת, ו- $m \leq n$).

3. A הפיכה \iff למערכת $A \cdot \bar{x} = \bar{b}$ יש פתרון יחיד לכל $\bar{b} \in \mathbb{F}^m$ (כלומר סדרת העמודות של A בסיס, ולכן $m = n$).

בפרט מטריצה הפיכה היא ריבועית.

הערה: המטריצה 0 אינה הפיכה, מימין או משמאל.

טענות:

1. אם במטריצה $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$ יש שורת אפסים אז A לא הפיכה מימין.

2. אם A הפיכה A^T הפיכה.

3. $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$.

4. אם $A \in M_{m \times k}(\mathbb{F}), B \in M_{k \times n}(\mathbb{F})$ הפיכות, אז $A \cdot B$ הפיכה ו- $(A \cdot B)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$.

משפט 5.8 הבאים שקולים עבור מטריצה $A \in M_n(\mathbb{F})$ (מטריצה ריבועית):

1. A הפיכה.
 2. A שקולת שורות ל- I_n .
 3. לכל $\bar{b} \in \mathbb{F}^n$ למערכת $A\bar{x} = \bar{b}$ יש פתרון יחיד.
 4. למערכת $A\bar{x} = \bar{0}$ יש פתרון יחיד.
 5. קיים $b \in \mathbb{F}^n$ כך שלמערכת $A\bar{x} = \bar{b}$ יש פתרון יחיד.
 6. A הפיכה מימין.
 7. A הפיכה משמאל.
 8. שורות A בסיס.
 9. שורות A בת"ל.
 10. שורות A פורשות.
 11. A^T הפיכה.
- ובנוסף A, B ריבועיות והפיכות $A \cdot B \iff$ הפיכה.

9 פונקציית נפח

9.1 הגדרות

פונקציה $N : M_n(\mathbb{F}) \rightarrow \mathbb{F}$ נקראת פונקציית נפח אם:

1. לינאריות לפי שורה: עבור $A \in M_n(\mathbb{F})$

$$N \left(\begin{pmatrix} -A_1- \\ \vdots \\ -\alpha \cdot B + \beta \cdot C- \\ \vdots \\ -A_n- \end{pmatrix} \right) = \alpha \cdot N \left(\begin{pmatrix} -A_1- \\ \vdots \\ -B- \\ \vdots \\ -A_n- \end{pmatrix} \right) + \beta \cdot N \left(\begin{pmatrix} -A_1- \\ \vdots \\ -C- \\ \vdots \\ -A_n- \end{pmatrix} \right)$$
2. אם יש $i \neq j$ כך ש- $R_i(A) = R_j(A)$ (יש שתי שורות שוות), אז $N(A) = 0$.
3. נרמול: $N(I) = 1$.

9.2 דטרמיננטה

הגדרת עזר: תהא $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$ מטריצה. המינור ה- i, j של A יסומן $A_{(ij)} = M_{m-1 \times n-1}(\mathbb{F})$ שמתקבלת מ- A על ידי מחיקת השורה ה- i והעמודה ה- j . למשל:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}_{(2,3)} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 7 & 8 \end{pmatrix}$$

הגדרה: פיתוח דטרמיננטה לפי עמודה j : זו הגדרה רקורסיבית.

$$\det_j^{(n)}(A) = \sum_{k=1}^n (A)_{k,j} \cdot (-1)^{k+j} \cdot \det^{(n-1)}(A_{(kj)})$$

9.3 טענות

1. יש רק פונקציית נפח אחת (ששווה ל- \det). הדטרמיננטה לפי j היא פונקציית נפח, וזהה לכל j .
2. אם φ פעולה אלמנטרית אז $\det(\varphi(A)) = x_\varphi \cdot \det(A)$ כאשר אם φ החלפת שורה $x_\varphi = -1$, אם φ כפל בסקלר λ אז $x_\varphi = \lambda$, ואם φ הוספת שורה אז 1.
3. $\det(A \cdot B) = \det(A) \cdot \det(B)$.
4. אם A לא הפיכה אז $\det(A) = 0$. ואם A הפיכה אז $\det(A) \neq 0$ ו- $\det(A) = x_{\varphi_1} \cdot \dots \cdot x_{\varphi_n}$ כאשר $\varphi_1, \dots, \varphi_n$ פעולות הדירוג.