

$$\tau: V^m \rightarrow W^m \quad (\tau, S, S')$$

S βάσεις S' νικακας

$$\tau: V^m \rightarrow W^m \quad (\tau, S, S')$$

S βάσεις S'

$$\tau': V^m \rightarrow W^m \quad (\tau', S, S')$$

S βάσεις S'

$$\tau': W^m \rightarrow Z^k \quad (\tau', S', S'')$$

S' βάσεις S''

$$(\tau + \tau'): V^m \rightarrow W^m$$

S βάσεις S'

$$\tau' \circ \tau: V^m \rightarrow Z^k \quad (\tau' \circ \tau, S, S'')$$

S βάσεις S''

$$(\tau' \circ \tau, S, S'') = (\tau', S', S'') (\tau, S, S')$$

Ουτάξι ο νικακας τωσ εινεστωσ δε αντιστοιχιστω βασεις η ε τω συνολι εινε τωσ αντιστοιχιστω νικακωσ

$$(\tau, S, S') = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \tau(S', S'') = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

εξετα εξεταστωσ

(ix) $\tau: \mathbb{Q}^3 \rightarrow \mathbb{Q}^3$

$$\tau(x, y, z) = (x - y, x + y + z, 2x + z)$$

(i) Να βρεστω ο νικακας τωσ τ ως προς τωσ κανονικεσ βασεις

$$S = ((1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1))$$

$$\tau(1, 0, 0) = (1, 1, 2) = 1(1, 0, 0) + 1(0, 1, 0) + 2(0, 0, 1)$$

$$\tau(0, 1, 0) = (-1, 1, 0) = -1(1, 0, 0) + 1(0, 1, 0) + 0(0, 0, 1)$$

$$\tau(0, 0, 1) = (0, 1, 1) = 0(1, 0, 0) + 1(0, 1, 0) + 1(0, 0, 1)$$

(ii) Να βρεστω ο νικακας τωσ τ ως προς τωσ βασεις

$$S' = (1, 0, 0), (0, 1, 0), (1, 1, -2)$$

$$S'' = (1, 1, 2), (-1, 1, 0), (0, 0, 1)$$

$$\tau(1, 0, 0) = (1, 1, 2) = 1(1, 1, 2) + 0(0, 1, 0) + 0(0, 0, 1)$$

$$\tau(0, 1, 0) = (-1, 1, 0) = 0(1, 1, 2) + 1(-1, 1, 0) + 0(0, 0, 1)$$

$$\tau(1, 1, -2) = (0, 0, 0) = 0(1, 1, 2) + 0(-1, 1, 0) + 0(0, 0, 1)$$

ελετ τ

(iii) Εξεταστω αν ο νικακας τωσ βασεις αντιστοιχιστω βασεις η ε τωσ αντιστοιχιστω νικακωσ

$$(\tau, S, S') = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(\tau, S', S'') = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\tau = \tau \cdot \tau^{-1} \cdot \tau \Rightarrow (\tau, S, S') = (\tau \cdot \tau^{-1}, S, S') = (S, S', \tau \cdot \tau^{-1}, S, S') = (S, S', \tau)(\tau^{-1}, S, S') = (\tau, S', S'')$$

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{P}^3 & \xrightarrow{\tau} & \mathbb{P}^3 \\ \downarrow S & & \downarrow S' \\ \mathbb{P}^3 & \xrightarrow{(\tau, S, S')} & \mathbb{P}^3 \\ \uparrow S'' & & \uparrow S'' \\ \mathbb{P}^3 & \xrightarrow{(\tau, S', S'')} & \mathbb{P}^3 \end{array}$$

$$(\tau \cdot \tau^{-1}, S, S') = (\tau, S', S'') (\tau, S', S'')^{-1} (\tau, S, S')$$

Qu) No espaço euclidiano ortogonal base

$$\mathbb{P}^3 \rightarrow \mathbb{P}^3$$

S base S'

$$u_1(0,0) = a(u_1(0,0)) + b(u_2(0,0)) + c(u_3(0,0)) = 1(u_1(0,0)) + 0(u_2(0,0)) + 0(u_3(0,0))$$

$$u_2(0,0) = 0(u_1(0,0)) + 1(u_2(0,0)) + 0(u_3(0,0))$$

$$u_3(0,0) = a(u_1(0,0)) + b(u_2(0,0)) + c(u_3(0,0))$$

$$= \frac{1}{2}(u_1(0,0)) + \frac{1}{2}(u_2(0,0)) + \frac{1}{2}(u_3(0,0))$$

$$A_{S', S} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 1/2 \\ 0 & 0 & -1/2 \end{pmatrix}$$

$$I: \mathbb{P}^3 \rightarrow \mathbb{P}^3$$

S'' base S

$$u_1(1,0) = 1(u_1(0,0)) + 1(u_2(0,0)) + 0(u_3(0,0))$$

$$u_2(1,0) = -1(u_1(0,0)) + 1(u_2(0,0)) + 0(u_3(0,0))$$

$$u_3(1,0) = 0(u_1(0,0)) + 0(u_2(0,0)) + 1(u_3(0,0))$$

Zeilen orthogonale aufbauen und lösen:

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 1/2 \\ 0 & 0 & -1/2 \end{pmatrix}$$

$$\text{Ker } \tau = \{ (x, y, z) \mid y \in \mathbb{P}^1 \} = \langle (1, 1, -2) \rangle$$

$$\tau(x, y, z) = (x-y, x+y+z, 2x+z)$$

$$x=y$$

$$x+y+z=0 \Rightarrow y+y+z=0$$

$$2x+z=0 \Rightarrow z=-2x$$

Πρόταση Μια γραμμική $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ είναι ισομορφισμός αν και μόνο αν ο πίνακας της T ως προς κάποιες βάσεις

Απόδειξη: $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ (T, S, S')
 S βάσεις S'

T ισομορφισμός $\Leftrightarrow \exists, \exists n_i \neq 0 \Rightarrow \text{Ker } T = \{0\, \forall, \exists n_i\}$

~~T~~ $T': \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ ώστε $T' T = I_n$ $T T' = I_n$

$$T' = T^{-1}$$

(T, S, S') (T', S', S)

$(T' T, S, S) = I_n$ \Rightarrow ταυτοτικός πίνακας I_n

$(T T', S', S') = I_n$ \Rightarrow ταυτοτικός

Απόδειξη

$$(T' T, S, S) = (T', S', S)(T, S, S') = I_n$$

$$(T, S, S')(T', S', S) = I_n$$

Άρα οι πίνακες Θ είναι αντιστρέψιμοι

\Leftrightarrow Υποθέτουμε ότι οι πίνακες Θ είναι αντιστρέψιμοι & δείχνουμε ότι ο T είναι ισομορφισμός

Πρόταση: Για να εξασφαλίσουμε ότι δύο γραμμικοί

$T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ είναι ισομορφισμός. Βρίσκουμε τον πίνακα της ως προς κάποιες βάσεις & εξασφαλίζουμε αν ο αντιστρεψίμος κλιμακωτός είναι ο ταυτοτικός

① Δίνουμε η αντιστροφή $T: \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}_3[x]$ & οι βάσεις $S = (1+x^3, x, x+x^3, x^2+x^3)$
 & $S' = (1, x, x^2, x^3)$

Ο πίνακας της T ως προς τις συγκεκριμένες βάσεις είναι

$$(T, S, S') = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

(i) Να βρεθεί αν ο ζ είναι \mathbb{R}

(ii) Να βρεθεί ο τύπος του ζ

(iii) Να βρεθεί ο τύπος του $1 - 2x + 3x^2$

$$(i) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(ii) (ζ, S, S')

$$\zeta(1+x^3) = 1 \cdot 1 + 0 \cdot x + 0 \cdot x^2 + 1 \cdot x^3 = 1 + x^3$$

$$\zeta(x+x^3) = 0 \cdot 1 - 1 \cdot x + 0 \cdot x^2 + 1 \cdot x^3 = -x + x^3$$

$$\zeta(x^2+x^3) = 0 \cdot 1 + 1 \cdot x + 0 \cdot x^2 + 0 \cdot x^3 = x$$

$$\zeta(x^2+x^3) = 0 \cdot 1 + 1 \cdot x + 3 \cdot x^2 + 1 \cdot x^3 = x + 3x^2 + x^3$$

(+)

Θέτουμε $\zeta(a+bx+cx^2+dx^3)$

$$a+bx+cx^2+dx^3 = \alpha(1+x^3) + \beta(-x+x^3) + \gamma(x+x^3) + \delta(x^2+x^3)$$

$$\alpha = \alpha$$

$$\beta = -b \Rightarrow d = b - \beta \Rightarrow d = b - \delta + \alpha \cdot \gamma$$

$$\gamma = \gamma$$

$$\delta = c + \mu + \nu \Rightarrow \delta = c + \mu + \gamma \Rightarrow \mu = \delta - c - \gamma$$

$$a+bx+cx^2+dx^3 = \alpha(1+x^3) + (a+b+\delta-\alpha)x + (\delta-\alpha-\gamma)(x+x^3) + \delta(x^2+x^3)$$

$$\zeta(a+bx+cx^2+dx^3) \stackrel{\text{d}}{=} \alpha \zeta(1+x^3) + (a+b+\delta-\alpha) \zeta(x) + (\delta-\alpha-\gamma) \zeta(x+x^3) + \delta \zeta(x^2+x^3)$$

$$\stackrel{\text{d}}{=} \alpha(1+x^3) + (a+b+\delta-\alpha)(-x+x^3) + (\delta-\alpha-\gamma)x + \delta(x^2+3x^2-x^3) =$$

$$= a + (-a + b - a + 0 + 0 - a - a + a)x + 3ax^2 + (a + a + b + 0 - 0 - a)x^3 =$$

$$= a + (9a - b - a + 0)x + 3ax^2 + (9a + b - a)x^3$$

$$\tau \begin{pmatrix} a & b & a \\ 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} = 1 + (-2 + 9 - 3)x + 9x^2 = 1 - 3x + 9x^2$$

$$\tau: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4 \text{ linéaire}$$

$$\dim \ker \tau = 2 \Rightarrow \dim \text{Im } \tau = \dim \mathbb{R}^4 - 2 = 2$$

Soit une base du $\ker \tau = \langle v_1, \dots, v_k \rangle$

Soit une base de \mathbb{R}^4 complétée par une base du $\mathbb{R}^4 / \ker \tau$

$$\mathbb{R}^4 = \langle v_1', v_2', \dots, v_{k-1}', v_k', \dots, v_n' \rangle$$

$$S = (v_1', v_2', \dots, v_{k-1}', v_k', \dots, v_n')$$

$$\tau(\mathbb{R}^4) = \langle \tau(v_1'), \tau(v_2'), \dots, \tau(v_{k-1}'), \tau(v_k) = \vec{0}, \dots, \tau(v_n) = \vec{0} \rangle = \langle \tau(v_1'), \tau(v_2'), \dots, \tau(v_{k-1}') \rangle$$

base du $\text{Im } \tau$

$$\left. \begin{array}{l} w_1 = \tau(v_1') \\ w_2 = \tau(v_2') \\ \dots \\ w_{k-1} = \tau(v_{k-1}') \end{array} \right\} \text{ de } \mathbb{R}^4 \left\{ \begin{array}{l} \text{La famille } \\ \text{est une base de } \mathbb{R}^4 \end{array} \right.$$

$$\begin{array}{l} w_{k-1} \\ \vdots \\ w_m \end{array} \quad S' = (w_1, \dots, w_{k-1}, w_{k+1}, \dots, w_m)$$

On écrit les images des τ des bases (S, S')

$$\tau(w_1) = 1 \cdot w_1 + 0 \cdot w_2 + \dots + 0 \cdot w_m$$

$$\tau(w_2) = 0 \cdot w_1 + 1 \cdot w_2 + \dots + 0 \cdot w_m$$

$$\tau(w_{k-1}) = 0 \cdot w_1 + \dots + 1 \cdot w_{k-1} + 0 \cdot w_{k+1} + \dots + 0 \cdot w_m$$

$$\tau(w_k) = 0 \cdot w_1 + \dots + 0 \cdot w_m$$

$$\tau(w_k) = 0 \cdot w_1 + \dots + 0 \cdot w_m$$

$$(\mathcal{L}_{\mathbb{R}} S, S') = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & & \vdots \\ & & \ddots & & & \\ 0 & 0 & 0 & 0 & & 0 \\ & & \uparrow & & & \\ & & u-k & & & \end{pmatrix}$$

$$\text{rank}(\mathcal{L}_{\mathbb{R}} S, S') = u - k = u - 0 = \dim u - \dim \ker \mathcal{L}$$

Παρατήρηση: Έστω $\mathcal{L}: \mathbb{R}^u \rightarrow \mathbb{R}^w$ με $\dim \ker \mathcal{L} = k$. Τότε υπάρχουν βάσεις S του \mathbb{R}^u και S' του \mathbb{R}^w ώστε το πίνακας του \mathcal{L} ως προς αυτές να έχει μορφή