

Τελευταία διάλεξη ύλης, οι άλλες είναι ασκήσεις ☺

$[f(V)]_B = (f, B, B) \cdot [V]_B$
 ↓ ↓
 Στάθμισμα στην τω συν. του f(V) Στάθμισμα στην τω συν. του V.

$(f, B', B) = (1_{V, B, B'}) (f, B, B) (1_{V, B', B})$
 $\uparrow \uparrow \uparrow$
 $Q^{-1} \quad Q$

Αλλαγή βάσης σε γραμμική σάρτηση $f: V \rightarrow V$, αντιστοιχεί σε όμοιους πίνακες.
 ↳ Αρα $A \sim B \Leftrightarrow \exists Q$ αναστρέψιμος $n \times n$ ώστε $A = Q^{-1} B Q$.

$\det(f) = \det(f, B, B)$
 \parallel
 $\det(Q (f, B', B) Q^{-1})$

Όμοιοι πίνακες έχουν την ίδια ορίζουσα.
 $(\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B) \Rightarrow \det(Q^{-1} A Q) = \det(Q^{-1}) \det(A) \det(Q))$

ΠΡΟΣΟΧΗ!

Δείξτε: $\det(Q A Q^{-1}) = \det(A)$
 ↳ Το να γράψω $Q A Q^{-1} = \underbrace{Q Q^{-1}}_{I_n} A = A$
 ↳ ΔΕΝ ΙΣΧΥΕΙ πάντα ότι $AB = BA$!

Εδώ όπως έχουμε πολλα/μο στο \mathbb{R} !

Άρα $\det Q \cdot \det A \cdot \det Q^{-1} = \det Q \cdot \det Q^{-1} \det A = \det(Q \cdot Q^{-1}) \det A = \det(I_n) \det(A) \checkmark$

$\rightsquigarrow \text{tr}(f) = \text{tr}(A)$
 $n \times n \quad (a_{ij})$
 Ουράμα: $\text{tr}(a_{ij}) = \sum_{i=1}^n a_{ii}$

$\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$
 $\hookrightarrow \text{tr}(Q A Q^{-1}) = \text{tr}(A Q^{-1} Q) = \text{tr}(A)$

Αν A, B όμοιοι τότε \exists χρ. $f: (f, B, B) = A, (f, B', B') = B$.

5.5.23

$$\mathbb{R}^n \xrightarrow{f} \mathbb{R}^n \xrightarrow{Q} \mathbb{R}^n$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \xrightarrow{A} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad (1, B, B')$$

Όμοιοι πίνακες απεικονίζονται ως προς διαφορετικές βάσεις.

B : κανονική βάση \mathbb{R}^n

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

B' η βάση $\{Qe_1, Qe_2, \dots, Qe_n\}$ στήλες του Q

Q αναστρέψιμος $r(Q) = \dim \text{Im}(Q) = n$

άρα οι στήλες του είναι χρ. ανεξάρτητες

Άρα βάση του \mathbb{R}^n

Τώρα θα δείξουμε ότι η ομοιότητα πινάκων είναι σχέση ισοδυναμίας:

Πράγματι: $A \sim A: A = QAQ^{-1}: Q = I_n$

$A \sim B \Rightarrow B \sim A: A = Q^{-1}BQ \Rightarrow B = QAQ^{-1}$

$\frac{A \sim B}{B \sim \Gamma} \Rightarrow A \sim \Gamma: A \sim B \Rightarrow A = Q^{-1}BQ \Rightarrow A = Q^{-1}P^{-1}\Gamma PQ = (PQ)^{-1}\Gamma(PQ)$

SOS Η ομοιότητα είναι διαφορετική από την ισοδυναμία πινάκων!

το γινόμενο 2 αναστρέψιμων πινάκων είναι αναστρέψιμος.

Η ισοδυναμία ορίζεται για $n \times n$ πίνακες

$$A = PBQ$$

Η ομοιότητα ορίζεται μόνο για $n \times n$ πίνακες: $A = P^{-1}BP$

Για τους $n \times n$ πίνακες: όμοιοι πίνακες είναι ισοδύναμοι αλλά ισοδύναμοι δεν είναι κατ'ανάγκη όμοιοι.

Γενικό γραμμικό σύστημα: $AX = b$ (*)

$n \times m \quad m \times 1 \quad n \times 1$

$b = 0$: ομογενές σύστημα, λύσεις: $\text{Ker} A$

$b \neq 0$: το σύστημα μπορεί να μην έχει λύση ή να έχει n λύσεις...

Το σύστημα έχει λύση αν $b \in \text{Im} A$.

5.5.23

$\hookrightarrow \text{Im} A$: ο χώρος στηλών (που παράγεται από αυτές)

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & \dots & a_{nm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$$

$$x_1 \begin{pmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{n1} \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} a_{12} \\ \vdots \\ a_{n2} \end{pmatrix} + \dots + x_m \begin{pmatrix} a_{1m} \\ \vdots \\ a_{nm} \end{pmatrix} \stackrel{?}{=} \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Μπορεί δηλαδή να γραφτεί ως γραμμικός συνδυασμός των στηλών το $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$;

\hookrightarrow $\mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$
 $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} \rightarrow A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$

Αυτό μας δίνει ένα κριτήριο ύπαρξης λύσεων με βάση το rank.
 Το σύστημα (*) έχει λύση \Leftrightarrow
 $r(A) = r(A|b)$

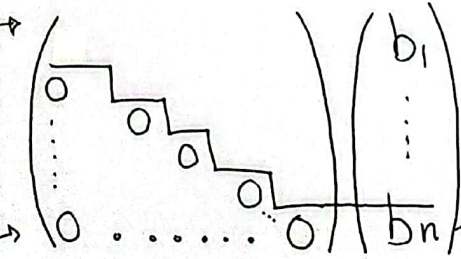
Διάσταση του χώρου στηλών

Έχω του χώρο στηλών του A. Αν $b \in (\text{χώρος στηλών}) : r(A) = r(A|b)$

Αν $b \notin \text{---} : 1 + r(A) = r(A|b)$

Με αναδοίξη Gauss:

$r(A) =$ # μη-μηδενικών γραμμών \rightarrow



\Downarrow
 $r(A) = r(A^t) \Rightarrow$ # μη-μηδενικών στηλών

αν $b_n = 0$: το rank του επαυξ. ίδιο
 αν $b_n \neq 0$ αδύνατο \Rightarrow το rank του επαυξημένου αυξήθηκε

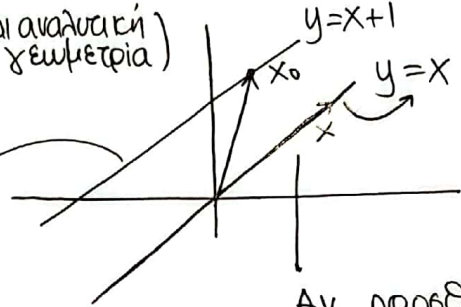
→ Αν το σύστημα έχει λύση, μπορούμε να μετρήσουμε πόσες :

Αν x_0 είναι μια λύση του $Ax=b$, όλες οι λύσεις είναι $x_0 + \text{Ker}A$
 Δηλαδή όλα τα δυνατά αθροίσματα x_0+x , $x \in \text{Ker}A$.

Παράδειγμα • $y = x + 1$

(θωμάται αναλυτική γεωμετρία)

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & -1 \end{pmatrix}}_A \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix} = 1$$



οι λύσεις του ομογενούς $(1-1)\begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix} = 0$

δεν είναι υπόχωρος ($0 \notin$)

Αν προσθέσω στην x_0 λύση την x , θα βρω μια που θα ανήκει!

• $m = \dim \text{Ker}A + \dim \text{Im}A$
 $(r(A))$

$0 \leq r(A) \leq n$

→ $r(A)=0 \Rightarrow A$ μηδενικός $\Rightarrow Ax=b$ δεν έχει λύση, εκτός αν $b=0$.

→ $r(A)=n \Rightarrow \underline{\text{επ}}$ $\Rightarrow Ax=b$ έχει λύσεις $\forall b \in \mathbb{R}^n$

$\dim \text{Ker}(A) = m - r(A)$

$m - n \leq \dim \text{Ker}(A) \leq m$

Σύστημα n εξισώσεων με m αγνώστους

Αν $m > n$ δεν μπορεί να έχει μηδενική λύση

Αν $n = m$:
 Το σύστημα έχει μοναδική λύση $\Leftrightarrow r(A) = n$

Μπορεί να είναι αδύνατο, αλλά αν έχει λύση δεν θα είναι μοναδική.

$n > m$: Πολύ πιθανό να είναι αδύνατο, γιατί $\text{Im}A = r(A) \leq m < n$ και η γραμμική συνάρτηση πιθανό να μην είναι επ

Τ Ε Λ Ο Σ Υ Λ Η Σ