

SÚSTAVY

← HOMOGENÉNE

MINULE:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} a_{11} & \dots & a_{1n} & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} & 0 \end{array} \right) \sim \left( \begin{array}{ccc|c} \boxed{1} & 0 & \dots & -c_{1,n+1} \dots -c_{1,m} \\ & \boxed{1} & & \vdots \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & \boxed{1} & -c_{r,n+1} \dots -c_{r,m} \\ & 0 & \dots & & 0 \\ & \vdots & & & \vdots \\ & & & & 0 \end{array} \right)$$

$S = \text{podpr. riešení} = ?$

baže  $S$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{\gamma}_{r+1} = (-c_{1,r+1}, -c_{2,r+1}, \dots, -c_{r,r+1}, 1, 0, \dots, 0), \\ \vec{\gamma}_{r+2} = (-c_{1,r+2}, -c_{2,r+2}, \dots, -c_{r,r+2}, 0, 1, \dots, 0), \\ \dots \\ \vec{\gamma}_n = (-c_{1,n}, -c_{2,n}, \dots, -c_{r,n}, 0, \dots, 0, 1). \end{array} \right.$$

**Dôsledok 5.7.5.** Nech  $A$  je matica typu  $m \times n$  a  $S$  je priestor riešení homogénnej sústavy lineárnych rovníc s maticou  $A$ . Potom

$d(S) = n - h(A)$

D:  $d(S) = \underset{\substack{\uparrow \\ \vec{j}_{n+1}, \vec{j}_{n+2}, \dots, \vec{j}_n}}}{m - m} = m - h(A)$

$n = \# \text{ nemutujúcich } n. \text{ v } R \text{ in } = h(A)$

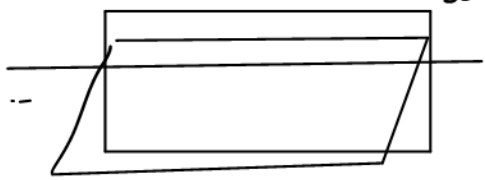
čo ak budú ved. jedn. v iných stĺpcoch?

→ 0 prejde hodobe - akas. volim hodnoty na miestach kde nemám ved. jedn. ok

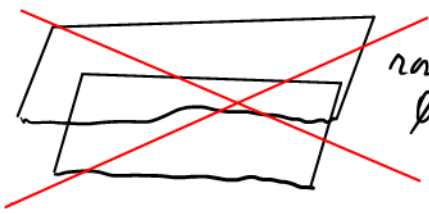
→ ALEBO: nymen. stĺpcov  
 → nymen.  $d(S)$   
 → nymen.  $h(A)$

$(x_1, \dots, x_n) \mapsto (x_1, x_2, x_3, \dots, x_n)$   
 nymen. i. nym.:  $F^n \rightarrow F^m$

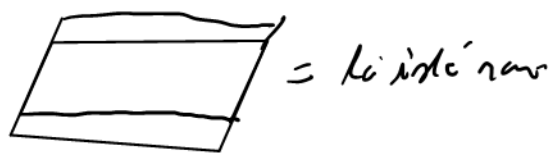
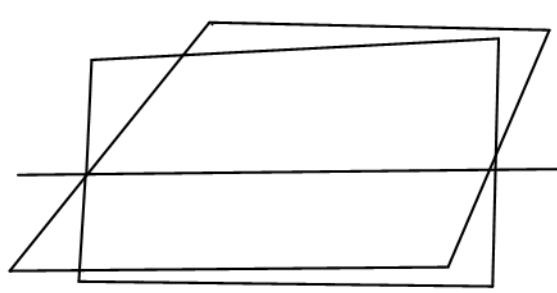
POZN:  $\mathbb{R}^3$   $\left. \begin{array}{l} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = 0 \end{array} \right\} \dots \text{rovina}$   
 $\rightarrow n$  dvoch rovín

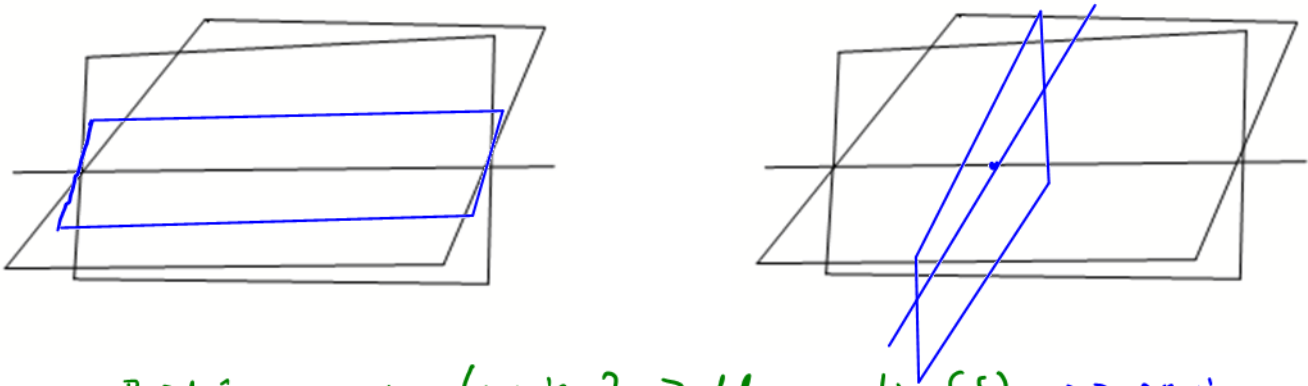


TYPICKY



rand.  $\emptyset \rightarrow$  mix good Hom.





Pridám rovnicu (rovnic)  $\rightarrow$  zmením  $\dim(S)$   $\rightarrow$  rovnicu pridaním bodu  
 $\hookrightarrow$  zmením  $k(A)$

$$d(S) = m - k(A)$$

**Veta 5.7.11.** Každý podpriestor priestoru  $F^n$  je množinou riešení nejakého homogénneho systému lineárnych rovníc.

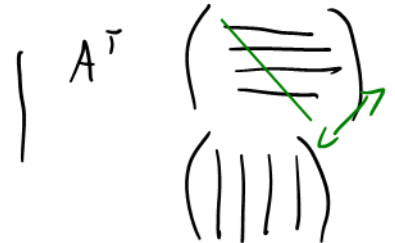
$\hookrightarrow$  nerobíme; (nerobíme)  
 $\hookrightarrow$  keba nediví náhlať

### 5.7.3 Frobeniova veta

**Veta 5.7.14.** Pre každú maticu  $A$  nad poľom  $F$  platí  $k(A) = k(A^T)$ .

D:  $A \in M_{m,n}(F)$

šiflura  $A \vec{x}^T = \vec{0}^T$



$k(A)$  m.  $k(A^T) = \dim.$  podp. množiny riadkami  $A^T$   
 $=$  slúpce  $A$

o.k.v:  $\vec{l}_1, \dots, \vec{l}_n$  slúpce  $A$

$$A = \begin{pmatrix} \vec{l}_1^T & \vec{l}_2^T & \dots & \vec{l}_n^T \end{pmatrix}$$

$$A \vec{x}^T = \begin{pmatrix} \vec{l}_1^T & \vec{l}_2^T & \dots & \vec{l}_n^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$x_1 \vec{l}_1^T + x_2 \vec{l}_2^T + \dots + x_n \vec{l}_n^T = \vec{0}^T \quad | \quad /$$

$\leftarrow$  n.d.v. premysliť

$$\textcircled{*} \quad x_1 \vec{l}_1 + x_2 \vec{l}_2 + \dots + x_n \vec{l}_n = \vec{0}$$



$(x_1, \dots, x_n)$  je nulovými danými maticy

$h(A) = r:$

$\vec{r}_{r+1} = (-c_{1,r+1}, -c_{2,r+1}, \dots, -c_{r,r+1}, 1, 0, \dots, 0),$   
 $\vec{r}_{r+2} = (-c_{1,r+2}, -c_{2,r+2}, \dots, -c_{r,r+2}, 0, 1, \dots, 0),$   $\rightarrow$  nulovými maticy  
 $\dots$   
 $\vec{r}_n = (-c_{1,n}, -c_{2,n}, \dots, -c_{r,n}, 0, \dots, 0, 1).$

$\textcircled{*} \quad -c_{1,r+1} \vec{l}_1 - c_{2,r+1} \vec{l}_2 - \dots - c_{r,r+1} \vec{l}_r + \vec{l}_{r+1} \Rightarrow \vec{l}_{r+1} = \text{LK}(\vec{l}_1, \dots, \vec{l}_r)$   
 $\rightarrow \vec{l}_{r+1} = \begin{matrix} - & | & - \\ - & | & - \end{matrix}$   
 $\rightarrow \vec{l}_2 = \begin{matrix} - & | & - \\ - & | & - \end{matrix}$

$[\vec{l}_1, \dots, \vec{l}_n, \vec{l}_{r+1}, \dots, \vec{l}_n] \subseteq [\vec{l}_1, \dots, \vec{l}_n]$

$h(A^T) = d(\text{---} | \text{---}) \leq r = h(A)$

$$h(A^T) \leq h(A)$$

pre tab. A:

Pre  $A^T: (A^T)^T = A \quad : \quad \downarrow \quad h(A) \leq h(A^T) \quad \left. \vphantom{\begin{matrix} h(A) \leq h(A^T) \\ h(A^T) \leq h(A) \end{matrix}} \right\} h(A) = h(A^T) \quad \square$

Riešiteľnosť:

HDM:  $(\text{---} | \begin{matrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{matrix}) \quad (0, 0, 0, \dots, 0)$

$(0 \ 0 \ 0 \ 0 | 1) \rightarrow$  nemá riešenie

$$\left( \begin{array}{ccc|c} \boxed{1} & 0 & x & x \\ 0 & \boxed{1} & x & x \\ 0 & 0 & 0 & \square \end{array} \right)$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} \boxed{1} & x & x & 1 \\ 0 & \boxed{1} & x & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$\hookrightarrow$  možnosť

$$0 \ 0 \ 0 \ 0 | 0$$

$\hookrightarrow$  možnosť

**Veta 5.7.16 (Frobeniova).** Nehomogénna sústava lineárnych rovníc (5.2) je riešiteľná práve vtedy, keď matica sústavy a rozšírená matica sústavy majú rovnakú hodnotu, t.j.

$h(A) = h(A')$

**Veta 5.7.16 (Frobeniova).** Nehomogénna sústava lineárnych rovníc (5.2) je riešiteľná práve vtedy, keď matrica sústavy a rozšírená matrica sústavy majú rovnakú hodnotu, t.j.

$$h(A) = h(A').$$

D1  $A \cdot \vec{x}^T = \vec{b}^T$  OzN:  $\vec{l}_1, \dots, \vec{l}_n$  súlyce  $\uparrow$

$$\begin{pmatrix} \vec{l}_1^T & \vec{l}_2^T & \dots & \vec{l}_n^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \vec{b}^T \quad (S)$$

$$\Leftrightarrow x_1 \vec{l}_1 + x_2 \vec{l}_2 + \dots + x_n \vec{l}_n = \vec{b} \quad (*)$$

$\Rightarrow (x_1, \dots, x_n)$  je riešenie  
 $\Leftrightarrow \vec{x} \in [\vec{l}_1, \vec{l}_2, \dots, \vec{l}_n]$

$$[\vec{l}_1, \dots, \vec{l}_n] = [\vec{l}_1, \dots, \vec{l}_n, \vec{b}]$$

$$d(-|| -) = d(-|| -)$$

$$h(A^T) = h(A'^T)$$

$$h(A) = h(A')$$

$\Leftarrow$  „ad hoc“  $\uparrow$

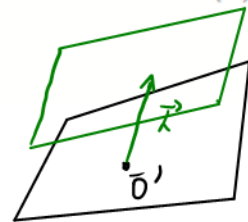
**Veta 5.7.17.** Nech  $\vec{\alpha}$  je riešenie sústavy lineárnych rovníc

$$A \cdot \vec{\alpha}^T = \vec{\gamma}^T \quad (N)$$

a  $S$  je podpriestor pozostávajúci zo všetkých riešení homogénneho systému

$$A \cdot \vec{\alpha}^T = \vec{0}^T. \quad (H)$$

Potom  $T = \{\vec{\alpha} + \vec{\beta}; \vec{\beta} \in S\}$  je množina všetkých riešení (N).



D:  $T = \{\vec{\alpha} + \vec{\beta}; \vec{\beta} \in S\}$   
 $R =$  množ. riešení (N)

$$\boxed{T \subseteq R} \quad A(\vec{\alpha} + \vec{\beta})^T = A(\vec{\alpha}^T + \vec{\beta}^T) = A \cdot \vec{\alpha}^T + \underbrace{A \cdot \vec{\beta}^T}_{=\vec{0}^T} = \vec{\gamma}^T$$

$$\boxed{R \subseteq T} \quad \text{Nech } \vec{l}_1 \text{ je riešenie (N): } A \vec{l}_1^T = \vec{\gamma}^T$$

$$\vec{l}_1 = \vec{\alpha} + \vec{\beta} \quad \leftarrow \vec{\beta} = \vec{l}_1 - \vec{\alpha} \in S$$

$$A \vec{\beta}^T = A(\vec{l}_1 - \vec{\alpha})^T = A(\vec{l}_1^T - \vec{\alpha}^T) = \underbrace{A \vec{l}_1^T}_{=\vec{\gamma}^T} - \underbrace{A \vec{\alpha}^T}_{=\vec{\gamma}^T} = \vec{\gamma}^T - \vec{\gamma}^T = \vec{0}^T$$

## 5.8 Jadro a obraz lineárneho zobrazenia

**Definícia 5.8.1.** Nech  $V$  a  $W$  sú vektorové priestory nad poľom  $F$  a  $f: V \rightarrow W$  je lineárne zobrazenie. Potom *jadrom lineárneho zobrazenia  $f$*  nazývame množinu

$$\text{Ker } f = \{\vec{\alpha} \in V; f(\vec{\alpha}) = \vec{0}\}$$

a *obrazom lineárneho zobrazenia  $f$*  nazývame množinu

$$\text{Im } f = \{f(\vec{\alpha}); \vec{\alpha} \in V\}.$$

**Tvrdenie 5.8.2.** Nech  $V$  a  $W$  sú vektorové priestory nad poľom  $F$  a  $f: V \rightarrow W$  je lineárne zobrazenie. Potom  $\text{Ker } f$  je vektorový podpriestor priestoru  $V$  a  $\text{Im } f$  je vektorový podpriestor priestoru  $W$ .

**Tvrdenie 5.8.3.** Nech  $f: V \rightarrow W$  je lineárne zobrazenie a  $V = [\vec{\alpha}_1, \dots, \vec{\alpha}_n]$ . Potom  $\text{Im } f = [f(\vec{\alpha}_1), \dots, f(\vec{\alpha}_n)]$ .

**Tvrdenie 5.8.4.** Nech  $V$  a  $W$  sú vektorové priestory nad poľom  $F$  a  $f: V \rightarrow W$  je lineárne zobrazenie.

Zobrazenie  $f$  je injektívne práve vtedy, keď  $\text{Ker } f = \{\vec{0}\}$ .

**Tvrdenie 5.8.5.** Nech  $V$  a  $W$  sú vektorové priestory nad poľom  $F$  a  $f: V \rightarrow W$  je lineárne zobrazenie.

Zobrazenie  $f$  je surjektívne práve vtedy, keď  $\text{Im } f = W$ .

**Dôsledok 5.8.6.** Lineárne zobrazenie  $f: V \rightarrow W$  je izomorfizmus práve vtedy, keď  $\text{Im } f = W$  a  $\text{Ker } f = \{\vec{0}\}$ .

**Veta 5.8.7.** Nech  $V$  a  $W$  sú konečnorozmerné vektorové priestory a  $f: V \rightarrow W$  je lineárne zobrazenie. Potom

$$d(V) = d(\text{Ker } f) + d(\text{Im } f).$$

↑ D. V.  
↳ musí byť

→ musí byť dôkaz