

FRÅGOR

- (1) Låt V, W vara två vektorrum. Vad är en **linjär avbildning** $T : V \rightarrow W$?
- (2) Definiera **sammansättningen** av $T_1 : V \rightarrow W$ och $T_2 : W \rightarrow Z$.
- (3) Låt $T : V \rightarrow W$ vara en linjär avbildning. Definiera **Ker(T)** och **R(T)**.
- (4) Låt $T : V \rightarrow W$ vara en linjär avbildning. Definiera rangen **rk(T)** och **nullity(T)**.
- (5) Hur beräknar man **rk(T)** och **nullity(T)**?

SVAR

- (1) En avbildning $T : V \rightarrow W$ är linjär om
 - (a) $T(\vec{v}_1 + \vec{v}_2) = T(\vec{v}_1) + T(\vec{v}_2)$ för alla $\vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$.
 - (b) $T(k\vec{v}) = kT(\vec{v})$ för alla $\vec{v} \in V, k \in \mathbb{R}$.

Exempel:

- $T : V \rightarrow W, T(\vec{v}) = \vec{0}$, för alla $\vec{v} \in V$.
- $id : V \rightarrow V, T(\vec{v}) = \vec{v}$, för alla $\vec{v} \in V$.
- Efter vi fixar en $a \in \mathbb{R}$ kan vi definiera linjär avbildningen: $T_a : V \rightarrow V, T(\vec{v}) = a\vec{v}$, för alla $\vec{v} \in V$.
- Låt V vara ett vektorrum med $\dim(V) = n$. För varje bas B kan man definiera den linjära avbildningen:

$$T : V \rightarrow \mathbb{R}^n, T(v) = (v)_B$$

- $T : P_n \rightarrow P_{n+1}, T(p(x)) = xp(x)$.
- $T : P_n \rightarrow P_{n-1}, T(p(x)) = p'(x)$.

Egenskaper: Om T är en linjär avbildning då:

- $T(\vec{0}) = \vec{0}$.
- $T(-\vec{v}) = -T(\vec{v})$.
- $T(\vec{u} - \vec{v}) = T(\vec{u}) - T(\vec{v})$.
- Låt $B = (\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n)$ vara en bas och $(\vec{v})_B = (k_1, \dots, k_n)$, då är:

$$T(\vec{v}) = k_1T(\vec{v}_1) + \dots + T(\vec{v}_n).$$

- (2) Låt $T_1 : V \rightarrow W$ och $T_2 : W \rightarrow Z$ vara två linjära avbildningar. **Sammansättningen** definieras som:

$$T_2 \circ T_1 : V \rightarrow Z, T_2 \circ T_1(\vec{v}) = T_2(T_1(\vec{v}))$$

för alla $\vec{v} \in V$.Avbildningen $T_2 \circ T_1$ är också linjär.

- (3)
 - **Ker(T)** = $\{\vec{v} \in V \text{ med } T(\vec{v}) = \vec{0}\} \subseteq V$.
 - **R(T)** = $\{\vec{w} \in W \text{ med } T(\vec{v}) = \vec{w} \text{ för någon } \vec{v} \in V\} \subseteq W$.

De är båda delrum.

(4) $\mathbf{rk}(\mathbf{T}) = \dim(R(T))$ och $\mathbf{nullity}(\mathbf{T}) = \dim(Ker(T))$.

Om $V = \mathbb{R}^n$ och $W = \mathbb{R}^m$ då är $[T] \in M_{m,n}\mathbb{R}$ och:

- $rk(T) = \dim(R(T)) = \dim(Col(T)) = rk([T])$.
- $nullity(T) = \dim(Ker(T)) = \dim(N([T])) = nullity([T])$.

(5) Låt $T : V \rightarrow W$ vara en linjär avbildning, med $\dim(V) = n$. Då gäller att:

$$n = rk(T) + nullity(T).$$