

## Lineáris leképezések

A  $\varphi$  leképezést lineáris leképezésnek nevezzük, ha bármely  $\underline{v}_1, \underline{v}_2 \in V_1$  vektorokra és  $\lambda \in R$  számra teljesül, hogy

$$\varphi(\underline{v}_1 + \underline{v}_2) = \varphi(\underline{v}_1) + \varphi(\underline{v}_2)$$

$$\varphi(\lambda \cdot \underline{v}) = \lambda \cdot \varphi(\underline{v})$$

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

A  $V_1 \rightarrow V_2$  lineáris leképezésnél  $V_2$ -nek azt a részét, amely a leképezés során előáll, a leképezés képterének nevezzük és  $Im\varphi$ -vel jelöljük.

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

A nullvektorból minden lineáris leképezés nullvektort csinál, vagyis  $\underline{0}$  képe mindig  $\underline{0}$ , de előfordulhat, hogy más  $V_1$ -beli [vektorok](#) képe is nullvektor lesz. Ezen [vektorok](#) halmazát nevezzük a leképezés magterének és  $Ker\varphi$ -vel jelöljük.

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

A képtér és a magtér dimenziója összesen éppen kiadja  $V_1$  dimenzióját.

Ezt az összefüggést dimenziótételnek nevezzük:

$$\dim(Ker\varphi) + \dim(Im\varphi) = \dim(V_1)$$

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

Minden lineáris leképezést jellemezhetünk egy mátrixszal. Valójában mindegyiket végtelen sok mátrixszal jellemezhetjük, ezek a [mátrixok](#) pedig úgy keletkeznek, hogy veszünk egy tetszőleges bázist  $V_1$ -ben és a bázis[vektorok](#) képeit egymás mellé írjuk.

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

A  $\varphi$  leképezésben minden vektor képét így kapjuk:

$$\varphi(\underline{v}) = (\varphi)_b \cdot \underline{v}$$

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

Egy leképezésnek pontosan akkor létezik inverze, ha a  $(\varphi)_b$  mátrixnak létezik inverze, és az inverz leképezés mátrixa:

$$\varphi^{-1} \text{ mátrixa } (\varphi)_b^{-1}$$

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

A  $\varphi \circ \mu$  leképezés mátrixa:

$$(\varphi \circ \mu)_b = (\varphi)_b \cdot (\mu)_b$$

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

Ha egy  $n \times n$ -es mátrixnak van  $n$  darab független sajátvektora, akkor létezik a mátrixnak egy úgynevezett diagonális alakja.

A diagonális alak így néz ki:

$$\text{diag}(A) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

a főatlóban vannak a sajátértékek és az összes többi elem nulla.

A diagonális alakot a következő módon állítjuk elő:

$$\text{diag}(A) = X^{-1} \cdot A \cdot X$$

$$\text{itt } X = (\underline{v}_1 \quad \underline{v}_2 \quad \dots \quad \underline{v}_n)$$

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

A  $\varphi$  lineáris leképezésnek a  $\underline{b}_1 \quad \underline{b}_2 \quad \dots \quad \underline{b}_n$  bázisban felírt mátrixát úgy kapjuk meg, hogy a bázisvektorok képeit egymás mellé írjuk:

$$(\varphi)_b = (\varphi(\underline{b}_1) \quad \varphi(\underline{b}_2) \quad \varphi(\underline{b}_3) \quad \dots \quad \varphi(\underline{b}_n))$$

Bármilyen bázist is választunk is  $V_1$ -ben, a leképezés mátrixa mindig egy  $n \times n$ -es mátrix lesz. Ha ennek a mátrixnak van  $n$  darab független sajátvektora, akkor ezek a sajátvektorok szintén egy bázist alkotnak  $V_1$ -ben, amit sajátbázisnak nevezünk.

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

A  $V_1 \rightarrow V_2$  lineáris leképezést másnéven homomorfizmusnak is nevezzük. Ezek a homomorfizmusok és azok mátrixai maguk is egy vektorteret alkotnak, ezt a vektorteret  $\text{Hom}(V_1, V_2)$ -nek nevezzük.

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)

Ha  $A$  és  $B$  olyan mátrixok, hogy létezik egy  $C$  mátrix úgy, hogy

$$A = C^{-1} \cdot B \cdot C$$

akkor a két mátrix egymáshoz hasonló.

[Megnézem a kapcsolódó epizódot](#)