

## 12.4 Koordinatvektorer og matriserepresentasjoner (Lag 4.4, 4.5, 5.4)

La  $B = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n\}$  være en basis for et vektorrom  $V$ .

Hvis  $\vec{v} \in V$ , kan vi skrive

$$\vec{v} = v_1 \vec{b}_1 + \dots + v_n \vec{b}_n \quad (\text{skalarene } v_j \text{ unike})$$

Med koordinatvektoren  $[\vec{v}]_B$  til  $\vec{v}$  i basisen  $B$  menes vektoren

$$[\vec{v}]_B = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n.$$

Merk at

$$[\vec{0}]_B = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} \quad (\text{nullvektoren i } \mathbb{R}^n)$$

eks  $V = \mathbb{P}_2$  har basisen  $B = \{1, x, x^2\}$

$p = 5 - x + 3x^2 \in V$  har da koordinatvektoren

$$[p]_B = \begin{bmatrix} 5 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \quad (\text{fordi } p = 5 \cdot 1 + (-1) \cdot x + 3 \cdot x^2)$$

Hvis vi lar  $p_0(x)$  være nullpolynomet gitt ved  $p_0(x) = 0$ , får vi

$$[p_0]_B = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \square$$

### Definisjon

En lineærtransformasjon  $T: V \rightarrow W$  kalles en isomorfi hvis den er injektiv og surjektiv på  $W$ . Hvis det finnes en isomorfi mellom to vektorrom  $V$  og  $W$ , sier vi at de to vektorrommene er isomorfe.

### Teorem 1: Koordinatavbildningen er en isomorfi

La  $V$  være et  $n$ -dimensjonalt vektorrom, og la  $B = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n\}$  være en basis for  $V$ . Vi definerer koordinatavbildningen

$$T: V \rightarrow \mathbb{R}^n$$

med hensyn på basisen  $B$  ved

$$T(\vec{v}) = [\vec{v}]_B \quad \text{for alle } \vec{v} \in V.$$

Da er  $T$  en isomorfi. Altså er  $V$  isomorft med  $\mathbb{R}^n$ .

Bevis Viste KOLA s. 595.

## Matriserepresentasjoner av lineærtransformasjoner

La  $T: V \rightarrow V'$  være en lineærtransformasjon mellom to vektorrom av dimensjoner  $n$  og  $m$ , og la

$$B = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n\} \quad \text{og} \quad B' = \{\vec{b}'_1, \dots, \vec{b}'_m\}$$

være basiser for hhv.  $V$  og  $V'$ . Siden  $B'$  er en basis for  $V'$ , kan vi skrive

$$\left\{ \begin{array}{l} T(\vec{b}_1) = a_{11}\vec{b}'_1 + \dots + a_{m1}\vec{b}'_m \\ \vdots \\ T(\vec{b}_n) = a_{1n}\vec{b}'_1 + \dots + a_{mn}\vec{b}'_m \end{array} \right. \quad (*)$$

Matrisen  $[T]_{B' \leftarrow B}$  til  $T$  i basisene  $B$  og  $B'$  er da definert ved

$$[T]_{B' \leftarrow B} \stackrel{\text{def}}{=} \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad (\text{Merk transponering fra } (*))$$

Hvis  $V = V'$  og  $B = B'$ , setter

$$[T]_B \stackrel{\text{def}}{=} [T]_{B \leftarrow B}$$



Se Lay s. 322

Teorem 2

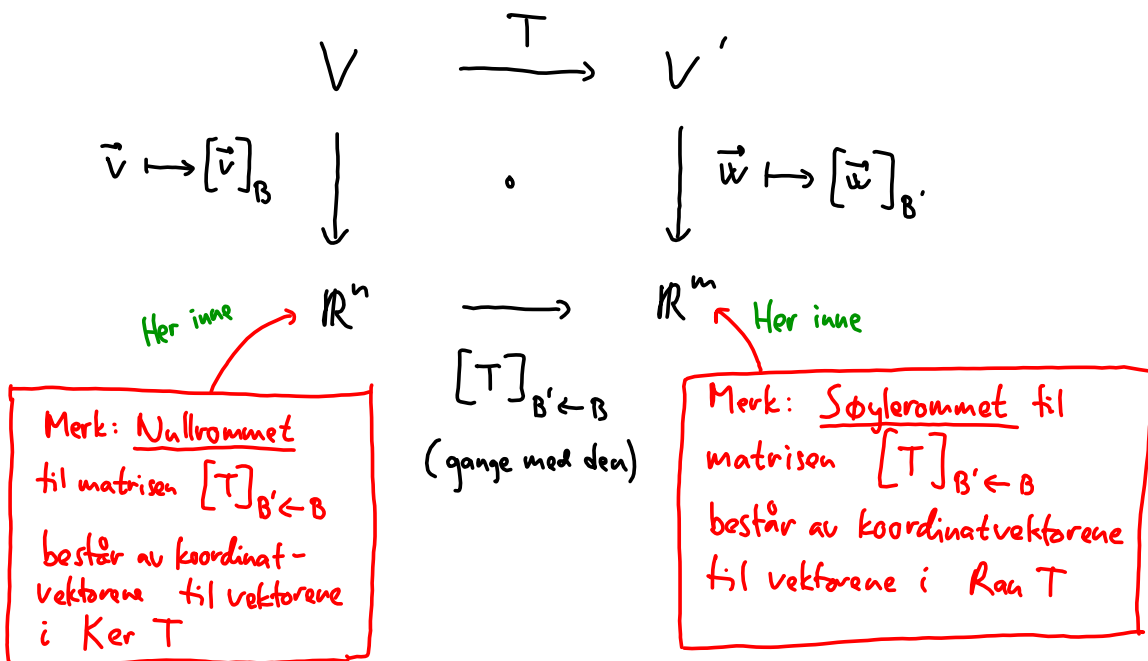
La  $T: V \rightarrow V'$ , og la  $B$  og  $B'$  være basiser i hhv.  $V$  og  $V'$ .

Da har vi

$$[T(\vec{v})]_{B'} = [T]_{B' \leftarrow B} \cdot [\vec{v}]_B$$

Bevis KOLA s. 597.

Figur: ("Kommutativt diagram")



Spesialtilfelle: Hvis  $V = \mathbb{R}^n$ ,  $V' = \mathbb{R}^m$  og

$$T(\vec{v}) = A \cdot \vec{v}$$

der  $A$  er en  $(m \times n)$ -matrise, så er  $A = [T]_{B' \leftarrow B}$

der  $B$  og  $B'$  er standardbasisene i  $\mathbb{R}^n$  og  $\mathbb{R}^m$ .

eks.  $T: \mathbb{P}_2 \rightarrow \mathbb{P}_2$  ved  $T(p) = p'$

$$L_a V = V' = \mathbb{P}_2$$

$$\vec{b}_1 = 1, \vec{b}_2 = x, \vec{b}_3 = x^2$$

$$B = B' = \{\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3\}$$

Får:

$$\begin{cases} T(\vec{b}_1) = (1)' = 0 = 0\vec{b}_1 + 0\vec{b}_2 + 0\vec{b}_3 \\ T(\vec{b}_2) = (x)' = 1 = 1\vec{b}_1 + 0\vec{b}_2 + 0\vec{b}_3 \\ T(\vec{b}_3) = (x^2)' = 2x = 0\vec{b}_1 + 2\vec{b}_2 + 0\vec{b}_3 \end{cases}$$

Så (merk transponering)

$$[T]_B = [T]_{B \leftarrow B} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}}}$$

Test:  $\vec{v} = 13 + 17x + 5x^2$  gir

$$[\vec{v}]_B = \begin{bmatrix} 13 \\ 17 \\ 5 \end{bmatrix}$$

$$[T(\vec{v})]_B = [T]_B \cdot [\vec{v}]_B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 13 \\ 17 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 17 \\ 10 \\ 0 \end{bmatrix}$$

På den annen side:

$$\begin{aligned} T(\vec{v}) &= (13 + 17x + 5x^2)' = 17 + 10x \\ &= 17\vec{b}_1 + 10\vec{b}_2 + 0\vec{b}_3 \end{aligned}$$

$$\text{Så } [T(\vec{v})]_B = \begin{bmatrix} 17 \\ 10 \\ 0 \end{bmatrix}. \quad \text{Stemmer!} \quad \square$$