

# Линейные пространства и все об этом. Линейная Алгебра

Чепелин В.А.

## Содержание

- 1 Введение.
- 2 Матрица перехода и все об этом.
  - 2.1 Определение. . . . .
  - 2.2 Примерчики. . . . .
- 3 Объединение и пересечение
  - 3.1 Теория и примерчики . . . . .
- 4 Прямая сумма и немного о ней.
  - 4.1 Прямая сумма. . . . .
  - 4.2 Проекции. . . . .
- 5 Задачи с контрольной
  - 5.1 Задача на сумму и пересечение. . . . .
  - 5.2 Задача на прямую сумму. . . . .
  - 5.3 Задача на матрицу перехода . . . . .

# 1 Введение.

Здесь содержатся мое объяснение задач по лин пространствам из кр по лин. алу.  
Тут вы сможете понять что как решать. Списывать плохо!!! Всем счастья!



## 2 Матрица перехода и все об этом.

### 2.1 Определение.

Начнем с определения. **Что же такое эта ваша матрица перехода?**

Давайте зафиксируем старый базис  $E = (e_1, e_2, \dots, e_n)$ . Для каждого вектора этого

базиса мы знаем его координаты в этом базисе. Например  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$

Теперь я хочу ввести новый базис  $E' = (e'_1, e'_2, \dots, e'_n)$ .

И теперь у меня возникает желание переводить огромное количество векторов из старого базиса в новый.

Давайте разложим каждый вектор нового базиса через старый и пусть  $e'_1 = T_1, e'_2 = T_2, \dots, e'_n = T_n$ , где  $T_i$  - представление  $i$ -ого вектора в этом базисе, тогда:

$T = (T_1, T_2, \dots, T_n) = T_{e \rightarrow e'}$  - **матрица перехода** из  $e$  в  $e'$ , причем:

$E \cdot T_{e \rightarrow e'} = E'$ , что можно заметить из соответствующего произведения столбиков и строчек. Теперь поймем как нам с помощью этой матрицы быстро переводить из одного базиса в другой:

$T_{e \rightarrow e'} \cdot x' = x$  - матрица перехода умноженная на представление в новом базисе = вектор в старом базисе.

### 2.2 Примерчики.

Давайте рассмотрим это на очень простеньких примерах.

1) Например мы хотим из канонического базиса в  $R^3$  перейти в базис вот таких векторов:  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  невероятный базис совсем не похожий на канонический честно.

Тогда напомним представление этих векторов через канонический. Шок это он и будет, тогда напомним матрицу перехода:

$T_{e \rightarrow e'} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  И теперь давайте представим вектор  $\begin{pmatrix} 1000 \\ 993 \\ 986 \end{pmatrix}$  в новом базисе.

По определению:

$$T_{e \rightarrow e'} x' = \begin{pmatrix} 1000 \\ 993 \\ 986 \end{pmatrix} \text{ или } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} x' = \begin{pmatrix} 1000 \\ 993 \\ 986 \end{pmatrix}$$

По-хорошему здесь решать систему (об этом позже), но мои супер глаза и так видят ответ:  $x' = \begin{pmatrix} 986 \\ 993 \\ 1000 \end{pmatrix}$

~~Задача на самом деле имеет глубокий подтекст. Канеки Кен теперь не вычитает из 1000 7, а прибавляет, поэтому он здоров, а не психически болен. Лин. ал лечит~~

2) Например мы хотим из вот такого базиса:  $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  в  $R^3$  перейти в канонический базис.

Напишем представление каждого канонического базиса через этот. Давайте решать уравнения:

Надо найти:

$T_1, T_2, T_3$  - вектора в старом базисе, соответствующую новому вектору (хотим новый базис через старый представить)

$$T_1 = \begin{pmatrix} t_{11} \\ t_{12} \\ t_{13} \end{pmatrix} \dots T_3 = \begin{pmatrix} t_{31} \\ t_{32} \\ t_{33} \end{pmatrix}$$

Получается, что  $E \cdot T_1 = e_1$ ;  $E \cdot T_2 = e_2$ ;  $E \cdot T_3 = e_3$ , я должен решить 3 уравнения:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right) \quad \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right) \quad \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right)$$

Но решать их 3 по очереди кринге, легче вот так:

$$\left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

Поэтому все что нам надо - привести левую матрицу в единичную и мы получим матрицу перехода из старого в новый(в правой части). Решаем такое уравнение как бы сразу для трех переменных (надо привести левую часть в вид единичной матрицы)

Получаем вот такую матрицу перехода:

$$T_{e \rightarrow e'} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

А уже с ее помощью можно находить разные вектора.

## 3 Объединение и пересечение

### 3.1 Теория и примерчики

Объединение -  $L_1 + L_2$  - буквально все вектора задаваемые суммой этих двух.  
Пример - 2 прямых на плоскости (проходящих через ноль и не параллельных) зададут любую точку на этой плоскости. Для них  $L_1 + L_2$  - вот эта плоскость

Пересечение -  $L_1 \cap L_2$  - все вектора, которые буквально лежат в пересечении -  
Пример - пересечение двух плоскостей по прямой. В таком случае прямая будет для них пересечением

Также для самопроверки мы должны знать:

$\dim(L_1 + L_2) = \dim L_1 + \dim L_2 - \dim(L_1 \cap L_2)$  - **формула Грассмана**

## 4 Прямая сумма и немного о ней.

### 4.1 Прямая сумма.

Сумма подпространств называется **прямой суммой**, если они дизъюнктивны. ~~Какие-то умные слова нешли.~~ Теперь на языке адекватном:

Вот у вас есть  $L_1, L_2$  и если у вас ранг суммы равен сумме рангов  $L_1, L_2$ . Например:

$$L_1 = \text{span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right); L_2 = \text{span}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

$\text{rg}L_1 = 2; \text{rg}L_2 = 2; \text{rg}L_1 + \text{rg}L_2 = 4$ , откуда  $L_1 + L_2 = L_1 \oplus L_2$  — прямая сумма (обозначение)

### 4.2 Проекции.

Посмотрим на базис прямой суммы. Будем дальше рассматривать все на примерчике сверху (см. прошлый пункт).

$$L_1 \oplus L_2 = \text{span}(L_1, L_2) = \text{span}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$$

Хотим найти проекцию вектора  $x = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \\ 7 \end{pmatrix}$

Давайте сначала построим матрицу перехода в новый базис - базис прямой суммы

$$T_{e \rightarrow e'} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Теперь давайте найдем вектор  $x'$ , который соответствует  $x$  в новом базисе (базисе прямой суммы).

$$x' = \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \\ -4 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Теперь проекция на  $L_1$  это вектор  $x'_1 = \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ , а на  $L_2$  это вектор  $x'_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -4 \\ -3 \end{pmatrix}$ .

Теперь представим их в искомом базисе  $x_1 = \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \\ 4 \\ 7 \end{pmatrix}$ ,  $x_2 = \begin{pmatrix} -4 \\ -3 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

В таком случае  $x_1$  - проекция на  $L_1$  вектора  $x$ , а  $x_2$  - проекция на  $L_2$  вектора.



## 5 Задачи с контрольной

### 5.1 Задача на сумму и пересечение.

Тут будет пример решения одной из задач:

Найти пересечение и сумму:

$$L_1 = \text{span}\left(\begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

$$L_2 = \text{span}\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

Найдем базис  $L_1$ :

$$\text{rg} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ -2 & -1 & -2 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -2 & -1 & -2 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} -2 & -1 \\ 0 & -1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} + 1 = 3$$

Откуда базис  $L_1$  это  $A_1, A_2, A_3$ .

Найдем базис  $L_2$ :

$$\text{rg} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 3 & 0 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + 1 = 3$$

Откуда базис  $L_2$  это  $B_1, B_2, B_3$ . (обозвал ашками и бешками искомые вектора, если кто не понял).

1) Найдем  $L_1 + L_2$  и его базис:

$$\text{rg} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 & 3 & 2 & 1 \\ -2 & -1 & -2 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 1 & 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 2 & 4 & 3 & 3 & 2 & 1 \\ -2 & -3 & -2 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 2 & 4 & 3 & 3 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 4 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} =$$

$$rg \begin{pmatrix} 3 & 4 & 3 & 3 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 4 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} = 1 + rg \begin{pmatrix} 1 & 1 & 4 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} = 2 + rg \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 5 & 1 \end{pmatrix} = 4$$

Ну и не трудно заметить, что  $A_1, A_2, A_3, B_1$  - базис  $L_1 + L_2$ .

2) Найдем  $L_1 \cap L_2$  и его базис:

Посмотрим на какой-то вектор пересечения:

$$x = \alpha_1 A_1 + \alpha_2 A_2 + \alpha_3 A_3 = \beta_1 B_1 + \beta_2 B_2 + \beta_3 B_3.$$

Откуда любой вектор пересечения задается

$$\alpha_1 A_1 + \alpha_2 A_2 + \alpha_3 A_3 - \beta_1 B_1 - \beta_2 B_2 - \beta_3 B_3 = 0$$

Решим систему:

$$\left( \begin{array}{cccccc|c} 2 & 1 & 3 & -3 & -2 & -1 & 0 \\ -2 & -1 & -2 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 1 & -4 & -5 & -1 & 0 \end{array} \right)$$

Ее общее решение:

$$\begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix} = t_2 \begin{pmatrix} -\frac{11}{2} \\ 5 \\ \frac{2}{4} \\ 1 \\ \frac{2}{2} \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t_3 \begin{pmatrix} \frac{5}{2} \\ 3 \\ \frac{2}{2} \\ 2 \\ 1 \\ \frac{2}{2} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Тогда  $\beta_1 = \frac{1}{2}t_2 + \frac{1}{2}t_3$ ,  $\beta_2 = t_2$ ,  $\beta_3 = t_3$ . Тогда любой  $x$  в пересечении задается:

$$x = \frac{1}{2}t_2 B_1 + \frac{1}{2}t_3 B_1 + t_2 B_2 + t_3 B_3 = t_2 \left( \frac{1}{2} B_1 + B_2 \right) + t_3 \left( \frac{1}{2} B_1 + B_3 \right).$$

Откуда получаю базис пересечения:

$$P_1 = \frac{1}{2} B_1 + B_2, P_2 = \left( \frac{1}{2} B_1 + B_3 \right)$$

## 5.2 Задача на прямую сумму.

Условие:

$$L_1 \text{ задано системой } \begin{cases} x_1 - x_2 - x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 + 7x_2 + x_3 - 6x_4 = 0 \end{cases}$$

$$L_2 \text{ задано системой } \begin{cases} -2x_1 = x_2 + x_3 \\ -2x_1 = x_4 \end{cases}$$

Доказать, что  $\mathbb{R}^4 = L_1 \oplus L_2$ , а также найти проекцию  $x = \begin{pmatrix} 1 \\ 10 \\ 1 \\ 8 \end{pmatrix}$ .

1) Найдем базис и ранг  $L_1$ :

Для этого нам надо решить систему:  $\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 7 & 1 & -6 & 0 \end{array} \right)$

$$X = t_3 \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} + t_4 \begin{pmatrix} -1 \\ 7 \\ 0 \\ 8 \end{pmatrix}$$

$$\text{Откуда } L_1 = \text{span} \left( \begin{pmatrix} -1 \\ 7 \\ 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} \right).$$

2) Найдем базис и ранг  $L_2$ :

Решим соответствующую систему:

$$\begin{cases} -2x_1 = x_2 + x_3 \\ -2x_1 = x_4 \end{cases}$$

$$\left( \begin{array}{cccc|c} -2 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 & -1 & 0 \end{array} \right)$$

$$X = t_3 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t_4 \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Откуда  $L_2 = \text{span}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}\right)$

3) Посмотрим на сумму:

Найдем ранг: 
$$rg \begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 & -1 \\ 7 & -1 & -1 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 8 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = rg \begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 & -1 \\ 7 & -1 & -1 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = rg \begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 & -1 \\ 8 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} =$$

$$rg \begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 & -1 \\ 4 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = rg \begin{pmatrix} 3 & 3 & 0 & 0 \\ 4 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = rg \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = 4$$

О как же так?!?!?!  $L_1$  и  $L_2$  ДИЗЪЮНКТИВНЫ, поэтому  $L_1 + L_2 = L_1 \oplus L_2$

4) Найдем проекции:

Для этого напомним матрицу перехода из канонического в базис  $L_1 \oplus L_2$ .

$$T_{e \rightarrow e'} = \begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 & -1 \\ 7 & -1 & -1 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 8 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$T_{e \rightarrow e'} x' = x$ . Перепишем

$$\begin{pmatrix} -1 & 3 & 0 & -1 \\ 7 & -1 & -1 & 2 \\ 0 & 4 & 1 & 0 \\ 8 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \\ x'_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 10 \\ 1 \\ 8 \end{pmatrix}$$

Поэтому нам нужно решить 
$$\left( \begin{array}{cccc|c} -1 & 3 & 0 & -1 & 1 \\ 7 & -1 & -1 & 2 & 10 \\ 0 & 4 & 1 & 0 & 1 \\ 8 & 0 & 0 & 2 & 8 \end{array} \right)$$

$$X' = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{7}{6} \\ -\frac{11}{3} \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$x'_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{7}{6} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; x'_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -\frac{11}{3} \\ 2 \end{pmatrix};$$

Ну а дальше надо вернуть все в исходный базис и мы найдем нужные проекции.

### 5.3 Задача на матрицу перехода

Задача. Дано  $f_1(x) = x^2 + 2x + 3$ ,  $f_2(x) = 2x^2 + x - 1$ ,  $f_3(x) = -x^2 + 2$  и  $g_1(x) = 2x^2 + 2x + 1$ ,  $g_2(x) = x^2 - 2x + 1$ ,  $g_3 = -x^2 + x + 1$ . Доказать, что F и G образуют базис в пространстве многочленов не выше второй степени и построить матрицу перехода из G в F.

1) Представим наши многочлены в базисе  $x^2, x, 1$ :

$$f_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, f_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, f_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

$$g_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, g_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, g_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

2) Докажем, что F - базис:

$$rg \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ 3 & -1 & 2 \end{pmatrix} = rg \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 5 & 1 & 3 \end{pmatrix} = 3$$

Откуда  $f_1, f_2, f_3$  - базис в пространстве многочленов степени не выше второй.

3) Докажем, что G - базис:

$$rg \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 2 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} = rg \begin{pmatrix} 0 & 3 & -2 \\ 4 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} = 3$$

Откуда  $g_1, g_2, g_3$  - базис в пространстве многочленов степени не выше второй.

4) Построим матрицу перехода из g в f. Для этого я должен представить каждый вектор f в базисе g, то есть решить соответствующие системы уравнений:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -1 & 1 \\ 2 & -2 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & 3 \end{array} \right) \left( \begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -1 & 2 \\ 2 & -2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \end{array} \right) \left( \begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -1 & -1 \\ 2 & -2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 2 \end{array} \right)$$

Решим и получим, что:

$$f'_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ -11 \\ -16 \end{pmatrix}, f'_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 9 \\ 13 \end{pmatrix}, f'_3 = \begin{pmatrix} -3 \\ -11 \\ -16 \end{pmatrix} - \text{базис F через базис G}$$

$$\text{Откуда } T = T_{G \rightarrow F} = \begin{pmatrix} -2 & 3 & -3 \\ -11 & 9 & -11 \\ -3 & -11 & -16 \end{pmatrix}$$

Откуда связь координат:

$$T_{G \rightarrow F} x_F = x_G$$

А пока посмотрите на аниме девочку:

