Satz 3.4. Z Sei B = (6) iEI eine Basis von V. (a) Die Koordinatisierung B*: V > K (1) ist eine lineare Blicktion. (6) Wird i e 1 beliebig, aber fest gewählt, so ist die i te Koordinatenform 6; * V > K linear, wobei wir K = K als eindimensionalen Vektorraum über sich selbst auttassen. Beweis. (a) Wir wenden Satz 3.2.2 an, um die Linearität von B* zu zeigen: Für alle Linear kombinationen x= I se I x ; 6; und y = Z je I Y ; 6; sowie c e K gitt in der Tat $\langle B^*, x + cy \rangle = \langle B^*, \Sigma(k; + cy;) \delta; \rangle = (x; + cy;) j \in I$ (x;);eI + c (y;);eI = (B*, x) + c (B*, y). Satz 3.2.2 fasst die beiden Lineantats Axiome zusammen als = f(x + cy) = f(x) + cf(y). (1) = x + cy = Z; e] x; 6; + c Z; e] y; 6; = 1, (2) = $B^*: V \rightarrow K^{\langle I \rangle} \times = \sum_{j \in I} \times_{j} \delta_{j} \mapsto (\times_{j})_{j \in I} = (B^*, \times),$ (3) bei (xj)je I und (xj)je I wird jeweils das selbe j gewählt, was die selbe Familie ergibt. Für alle je I ist die j-te Koordinate von 6; gleich 1, alle anderen Koordinaten sind gleich O; Es wird, für ein testes je I, bj als LK von (bj)jer (eindeutig) dargestellt und alle 6; werden koordinatisiert, unter Verwendung des Kronecker - Symbols gilt daher (B, b;) = (8;); eI. = e; weil Viel: (i= j = 6; = 1) , (i = j = 8; = 0). Das Bild

der Basis B unter B* ist also die Kanonische Basis von K<1> (vgl. 2.5.2 Beispiel 4). B*(B) = B*((6;); = 1) = ((6)) jes) ies = (e) ies. Laut Beispiel 2.5.2 (4), gilt immer {1,03 ⊆ K, also muss die Kanonische Basis eine Basis von K (1) sein. Weil nur endlich viele e; in einer LK aufsummiert werden Können, schreibt man (I). Satz 3.2.5 (c) zeigt nun, dass B bjekhiv ist. , f ist genau dann bijektiv, falls (f(bi))iel eine Basis von Wist. wobei hies f = B*. (6) Die Linearität von 6: *, folgt wie in (a) aus (6; *, x + cy) = x; + cy; = (6; *, x) + c (6; *, y). ... und Satz 3.2.2. Beachte x = Zjei x 6; y = Zjei x 6; > x + cy = [(x; + cy;)6; und außerdem 6; * V > K: x = [= x; 6; x;