Satz 3.3.4 Sei A = (aii) & K man eine Matrix. Dann ist dusch (3.5)eine Abbildung fa & L (Kna) Kma) erklärt. Umgehehrt lasst sich jedes fe L(Kn×1, Km×1) in dieser Weise durch genau eine Matrix beschreiben. Beweis: (a) Wir zerlegen die gegebene Matrix A in Spatten an, az, ..., an E Kmx1 und betrachten die Kanonische Basis (enezi..., en) von Kara Die u Spalten der Matrix A sind Vektoren der Länge m. Der Kanonische Basis - Vektor e: besitzt an der iten Komponente eine 1 und an allen underen Komponenten eine O. Dann existiert nach dem Fortsetzungssatz 3.3.3 genau eine lineare Abbildung Knx1 -> Kmx1 mit der Eigenschaft e; to a; für alle je {1,2,..., n3. (3.6)val. , f : V > W mit der Eigenschaft f(6;) = d; für alle jeI." Diese lineare Abbildung stimmt mit der in (3.5) beschribenen Abbildung fa überein. vgl. , f: V = W : x = \(\sum_{i\in I} \) \(\ (6) 1st umgekehrt f & L (K", K"x"), so gehen wir von

Vektoren der Kanonischen Basis von Knx1 aus und schreiben deren Bilder unter f der Reihe nach in die Spalten einer Matrix A & K mxn Weil der Kanonische Basis Vektor e; nur an der iten Stelle 1 und nicht O ist, wird ... das Bild nur aus dem Vektor (an; , az; , ..., am;) bestehen. Weil es u verschiedene Basis T Vektoren gibt, wird die gesammte Matrix A ausgefüllt. Dann gilt f = fa nach Satz 3.3.2, und nach (a) ist A die einzige Lösung. Weil f(e;) = fa(e;), Vi: 14; = n, folgt nach 3.3. Z f = fa. Weil fa laut (a) eindeutig ist, ist die aneinander Reihung der Bilder f(ei) 6zw. Spalten als Matrix A eindentia. (35) mit der Kanonischen Basis