

# Координаты. Замена базиса

---

ЛЕКЦИЯ 5

# Ядро линейного отображения

---

Ядро линейного отображения  $f: L \rightarrow M$  – множество векторов пространства  $L$ , переходящих в 0 при отображении  $f$ .

Обозначается  $\ker f$

$$l \in \ker f \Leftrightarrow f(l) = 0$$

# Утверждение

---

Ядро  $\ker f$  линейного отображения  $f: L \rightarrow M$  образует линейное подпространство линейного пространства  $L$ .

# Доказательство утверждения

---

Докажем, что, если  $l_1 \in \ker f$  и  $l_2 \in \ker f$ , то

1.  $l_1 + l_2 \in \ker f$
2.  $\lambda l_1 \in \ker f$ , где  $\lambda$  – любое число.

# Доказательство утверждения

---

$$1. l_1 \in \ker f \Leftrightarrow f(l_1) = 0$$

$$l_2 \in \ker f \Leftrightarrow f(l_2) = 0$$

Отображение  $f$  – линейно, значит,  
 $f(l_1 + l_2) = f(l_1) + f(l_2) = 0 + 0 = 0$

Это и значит, что  $l_1 + l_2 \in \ker f$

# Доказательство утверждения

---

$$2. l_1 \in \ker f \Leftrightarrow f(l_1) = 0$$

Отображение  $f$  – линейно, значит,  
 $f(\lambda l_1) = \lambda f(l_1) = \lambda \cdot 0 = 0$

Итак, ядро линейного отображения  
образует линейное подпространство.

# Образ линейного отображения

---

Образ линейного отображения  $f: L \rightarrow M$  – множество векторов пространства  $M$ , в которые переходят какие-то векторы пространства  $L$  при отображении  $f$ .

Обозначается  $Im f$

$m \in Im f \Leftrightarrow$  найдётся такой  $l \in L$ , что  $f(l) = m$

# Утверждение

---

Образ  $\text{Im } f$  линейного отображения  $f: L \rightarrow M$  образует линейное подпространство линейного пространства  $M$ .



# Доказательство утверждения

---

Докажем, что, если  $m_1 \in \text{Im } f$  и  $m_2 \in \text{Im } f$ , то

1.  $m_1 + m_2 \in \text{Im } f$
2.  $\lambda m_1 \in \text{Im } f$ , где  $\lambda$  – любое число.

# Доказательство утверждения

---

1.  $m_1 \in \operatorname{Im} f \Leftrightarrow$  Найдётся  $l_1 \in L$ , такой, что  $f(l_1) = m_1$

$m_2 \in \operatorname{Im} f \Leftrightarrow$  Найдётся  $l_2 \in L$ , такой, что  $f(l_2) = m_2$

Отображение  $f$  – линейно, значит,

$$f(l_1 + l_2) = f(l_1) + f(l_2) = m_1 + m_2$$

Это и значит, что  $m_1 + m_2 \in \operatorname{Im} f$

# Доказательство утверждения

---

2.  $m_1 \in \operatorname{Im} f \Leftrightarrow$  Найдётся  $l_1 \in L$ , такой, что  $f(l_1) = m_1$

$$f(\lambda l_1) = \lambda f(l_1) = \lambda m_1$$

Значит,  $\lambda m_1 \in \operatorname{Im} f$

# Теорема

---

Пусть  $L$  – конечномерное линейное пространство,  $f: L \rightarrow M$  – линейное отображение. Тогда

$$\dim L = \dim \ker f + \dim \operatorname{Im} f$$

# Доказательство теоремы

---

Пусть  $(e_1, e_2, \dots, e_k)$  – базис подпространства  $\ker f$ . Тогда  $k = \dim \ker f$ . По теореме о продолжении базиса этот набор векторов можно дополнить до базиса  $(e_1, e_2, \dots, e_k, e_{k+1}, \dots, e_n)$  всего пространства  $L$ .

# Доказательство теоремы

---

Покажем, что векторы  $f(e_{k+1}), \dots, f(e_n)$  образуют базис линейного пространства  $\text{Im } f$ .

Во-первых, любой вектор этого пространства является линейной комбинацией векторов  $f(e_{k+1}), \dots, f(e_n)$

# Доказательство теоремы

---

Действительно,

$m \in \operatorname{Im} f \Leftrightarrow$  Найдётся  $l \in L$ , такой, что  $f(l) = m$ .

Т.к.  $(e_1, e_2, \dots, e_k, e_{k+1}, \dots, e_n)$  – базис пространства  $L$ , то

$$l = a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots + a_k e_k + a_{k+1} e_{k+1} + \dots + a_n e_n$$

# Доказательство теоремы

---

Т.к.  $f$  линейно, то

$$\begin{aligned} m = f(l) &= f(a_1 e_1 + a_2 e_2 + \cdots + a_k e_k + \\ &+ a_{k+1} e_{k+1} + \cdots + a_n e_n) = \\ &f(a_1 e_1) + f(a_2 e_2) + \cdots + f(a_k e_k) + \\ &+ f(a_{k+1} e_{k+1}) + \cdots + f(a_n e_n) = \\ &a_1 f(e_1) + a_2 f(e_2) + \cdots + a_k f(e_k) + \\ &a_{k+1} f(e_{k+1}) + \cdots + a_n f(e_n) \end{aligned}$$



# Доказательство теоремы

---

Значит,  $m = a_{k+1}f(e_{k+1}) + \dots + a_nf(e_n)$

Что мы и хотели доказать.

# Доказательство теоремы

---

Докажем, что такое представление единственно. Пусть это не так, и

$$m = a_{k+1}f(e_{k+1}) + \dots + a_nf(e_n) = b_{k+1}f(e_{k+1}) + \dots + b_nf(e_n)$$

Тогда

$$(a_{k+1} - b_{k+1})f(e_{k+1}) + \dots + (a_n - b_n)f(e_n) = 0$$

# Доказательство теоремы

---

Значит,

$$f((a_{k+1} - b_{k+1})e_{k+1}) + \dots \\ + f((a_n - b_n)e_n) = 0$$

Откуда по линейности

$$f((a_{k+1} - b_{k+1})e_{k+1} + \dots + (a_n - b_n)e_n) \\ = 0$$

Значит,  $(a_{k+1} - b_{k+1})e_{k+1} + \dots + (a_n - b_n)e_n \in \ker f$

# Доказательство теоремы

---

$$\text{Значит, } (a_{k+1} - b_{k+1})e_{k+1} + \dots + (a_n - b_n)e_n = c_1e_1 + \dots + c_ke_k$$

- ведь  $(e_1, e_2, \dots, e_k)$  – базис подпространства  $\ker f$ .

В этом равенстве все коэффициенты могут быть равны только нулю, иначе мы получили два разных представления вектора пространства  $L$  в виде линейной комбинации базисных векторов.

# Доказательство теоремы

---

Значит,

$$a_{k+1} - b_{k+1} = 0$$

...

$$a_n - b_n = 0$$

А это значит, что представление

$$m = a_{k+1}f(e_{k+1}) + \dots + a_nf(e_n)$$

единственно

# Доказательство теоремы

---

Итак,

$(e_1, e_2, \dots, e_k)$  – базис подпространства  $\ker f \subset L$   
 $(e_1, e_2, \dots, e_k, e_{k+1}, \dots, e_n)$  – базис всего пространства  $L$

$f(e_{k+1}), \dots, f(e_n)$  – базис  $\operatorname{Im} f \subset M$

$$\dim \ker f = k$$

$$\dim L = n$$

$$\dim \operatorname{Im} f = n - k$$

# Доказательство теоремы

---

Из этого и следует утверждение теоремы

$$\dim L = \dim \ker f + \dim \operatorname{Im} f$$

# О чём говорит доказательство теоремы?

---

О том, что для разных целей бывает удобно рассматривать разные базисы одного и того же пространства.



# Как пользоваться разными базисами?

---

Мы научимся искать координаты векторов в разных базисах исходя из соотношений этих базисов

# Координаты

---

Пусть  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  базис пространства  $L$ . Тогда для любого вектора  $l$  существует единственное представление в виде

$$l = a_1 e_1 + a_2 e_2 + \dots + a_n e_n$$

Набор чисел  $(a_1, a_2, \dots, a_n)$  мы будем называть координатами вектора  $l$  в базисе  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$

# Координаты

---

Координаты вектора в некотором базисе часто бывает удобно записывать в виде столбца (вспомните вектор-столбец решений системы).

$$\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = a_1 e_1 + \cdots + a_n e_n$$

# Координаты

---

Сами базисные векторы тоже можно записать в координатах

$$e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \quad e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \quad \dots \quad e_n = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

# Переход от одного базиса к другому

---

Можно ли, зная координаты вектора в одном базисе, найти его координаты в другом базисе?

Нельзя, если мы ничего не знаем о том, как выражаются друг через друга векторы базисов.

Можно, если знаем.

# Один базис через другой

---

Пусть  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  и  $(h_1, h_2, \dots, h_n)$  – два разных базиса пространства  $L$ .

Пусть кроме того мы знаем, что

$$h_1 = a_{11}e_1 + a_{12}e_2 + \dots + a_{1n}e_n$$

$$h_2 = a_{21}e_1 + a_{22}e_2 + \dots + a_{2n}e_n$$

...

$$h_n = a_{n1}e_1 + a_{n2}e_2 + \dots + a_{nn}e_n$$

# Координаты в одном базисе через координаты в другом

---

Пусть  $l = b_1 h_1 + b_2 h_2 + \dots + b_n h_n$ , т.е.  
координаты вектора  $l$  в базисе

$(h_1, h_2, \dots, h_n)$  есть  
 $(b_1, b_2, \dots, b_n)$ . Другими словами, в базисе  
 $(h_1, h_2, \dots, h_n)$

$$l = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

# Координаты в одном базисе через координаты в другом

---

Как найти координаты вектора  $l$  в базисе  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ ?

Очень просто!



# Координаты в одном базисе через координаты в другом

---

Нужно просто в выражение

$$l = b_1 h_1 + b_2 h_2 + \dots + b_n h_n$$

Подставить выражения векторов  $h$  через  
векторы  $e$

$$h_1 = a_{11}e_1 + a_{12}e_2 + \dots + a_{1n}e_n$$

...

$$h_n = a_{n1}e_1 + a_{n2}e_2 + \dots + a_{nn}e_n$$

# Координаты в одном базисе через координаты в другом

---

Получаем

$$\begin{aligned} l = & b_1(a_{11}e_1 + a_{12}e_2 + \cdots + a_{1n}e_n) \\ & + b_2(a_{21}e_1 + a_{22}e_2 + \cdots + a_{2n}e_n) + \\ & \cdots \\ & + b_n(a_{n1}e_1 + a_{n2}e_2 + \cdots + a_{nn}e_n) \end{aligned}$$

# Координаты в одном базисе через координаты в другом

---

Теперь соберем вместе коэффициенты  
при каждом базисном векторе

$$\begin{aligned} l = & (b_1 a_{11} + b_2 a_{21} + \cdots + b_n a_{n1}) e_1 + \\ & + (b_1 a_{12} + b_2 a_{22} + \cdots + b_n a_{n2}) e_2 + \\ & \dots \\ & + (b_1 a_{1n} + b_2 a_{2n} + \cdots + b_n a_{nn}) e_n \end{aligned}$$

# Координаты в одном базисе через координаты в другом

---

Просто?

Просто!

Но невозможно громоздко!

# Матрица перехода

---

Запишем векторы  $h$  в виде векторов столбцов в базисе  $e$

$$h_1 = \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{12} \\ \vdots \\ a_{1n} \end{pmatrix}, h_2 = \begin{pmatrix} a_{21} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{2n} \end{pmatrix}, \dots, h_n = \begin{pmatrix} a_{n1} \\ a_{n2} \\ \vdots \\ a_{nn} \end{pmatrix}$$

# Матрица перехода

---

Составим из этих столбцов матрицу

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

Мы будем называть её матрицей перехода от базиса  $(h_1, h_2, \dots, h_n)$  к базису  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$

# Действия над матрицами

---

Пока от введения матрицы легче не стало. Определим произведение матрицы и вектора по правилу «строка на столбец»

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}b_1 + a_{21}b_2 + \dots + a_{n1}b_n \\ a_{12}b_1 + a_{22}b_2 + \dots + a_{n2}b_n \\ \vdots \\ a_{1n}b_1 + a_{2n}b_2 + \dots + a_{nn}b_n \end{pmatrix}$$

# Действия над матрицами

---

Мы получили в точности, что нужно было:  
координаты вектора  $l$  в базисе  
 $(e_1, e_2, \dots, e_n)$



# Переход от старого базиса к НОВОМУ

---

Итак, если мы знаем координаты вектора  $l$  в одном базисе (назовём его старым) и хотим узнать координаты этого вектора в другом базисе (назовём его новым), нам нужно действовать следующим образом.

# Переход от старого базиса к НОВОМУ

---

1. Записать координаты базисных векторов старого базиса в новом базисе в виде векторов-столбцов
2. Составить из этих столбцов матрицу перехода от старого базиса к новому базису

# Переход от старого базиса к НОВОМУ

---

3. Умножить матрицу перехода на вектор-столбец координат вектора  $l$  в старом базисе по правилу «строка на столбец»

4. Полученный вектор-столбец – координаты вектора  $l$  в новом базисе

# А если нужно сделать два перехода?

---

Пусть есть три базиса в пространстве  $L$ :  
 $(h_1, h_2, \dots, h_n)$ ,  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  и  
 $(f_1, f_2, \dots, f_n)$ .

# А если нужно сделать два перехода?

---

Мы знаем координаты  $(b_1, b_2, \dots, b_n)$  вектора  $l$  в базисе  $(h_1, h_2, \dots, h_n)$ ,

$$l = b_1 h_1 + b_2 h_2 + \dots + b_n h_n.$$

# А если нужно сделать два перехода?

---

Мы знаем, как векторы базиса  $(h_1, h_2, \dots, h_n)$  выражаются через векторы базиса  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ , т.е. знаем матрицу перехода от базиса  $(h_1, h_2, \dots, h_n)$  к базису  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ .

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

# А если нужно сделать два перехода?

---

Мы знаем, как векторы базиса  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$ , выражаются через векторы базиса  $(f_1, f_2, \dots, f_n)$ , т.е. знаем матрицу перехода от базиса  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  к базису  $(f_1, f_2, \dots, f_n)$ .

$$\begin{pmatrix} c_{11} & c_{21} & \dots & c_{n1} \\ c_{12} & c_{22} & \dots & c_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ c_{1n} & c_{2n} & \dots & c_{nn} \end{pmatrix}$$

А если нужно сделать два  
перехода?

---

Как найти координаты  $(d_1, d_2, \dots, d_n)$   
вектора  $l$  в базисе  $(f_1, f_2, \dots, f_n)$ ?



# А если нужно сделать два перехода?

---

Для этого нужно координаты векторов  $(h_1, h_2, \dots, h_n)$  разложить по базису  $(f_1, f_2, \dots, f_n)$ .

Мы всё знаем, чтобы узнать эти координаты!

# А если нужно сделать два перехода?

---

В базисе  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  вектор  $h_1$  запишется вектором столбцом

$$\begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{12} \\ \vdots \\ a_{1n} \end{pmatrix}.$$

Как найти его координаты в базисе  $(f_1, f_2, \dots, f_n)$ ?

# А если нужно сделать два перехода?

---

Для этого нужно матрицу перехода от базиса  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  к базису  $(f_1, f_2, \dots, f_n)$  умножить на этот вектор столбец

$$\begin{pmatrix} c_{11} & c_{21} & \dots & c_{n1} \\ c_{12} & c_{22} & \dots & c_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ c_{1n} & c_{2n} & \dots & c_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{12} \\ \vdots \\ a_{1n} \end{pmatrix}$$

# А если нужно сделать два перехода?

---

Для того, чтобы получить всю матрицу перехода нужно умножить каждый вектор столбец с координатами векторов базиса  $(h_1, h_2, \dots, h_n)$  в базисе  $(e_1, e_2, \dots, e_n)$  на эту матрицу.

$$\begin{pmatrix} c_{11} & c_{21} & \dots & c_{n1} \\ c_{12} & c_{22} & \dots & c_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ c_{1n} & c_{2n} & \dots & c_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{n2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

# А если нужно сделать два перехода?

---

Мы получили новую матрицу перехода и правило умножения матриц!