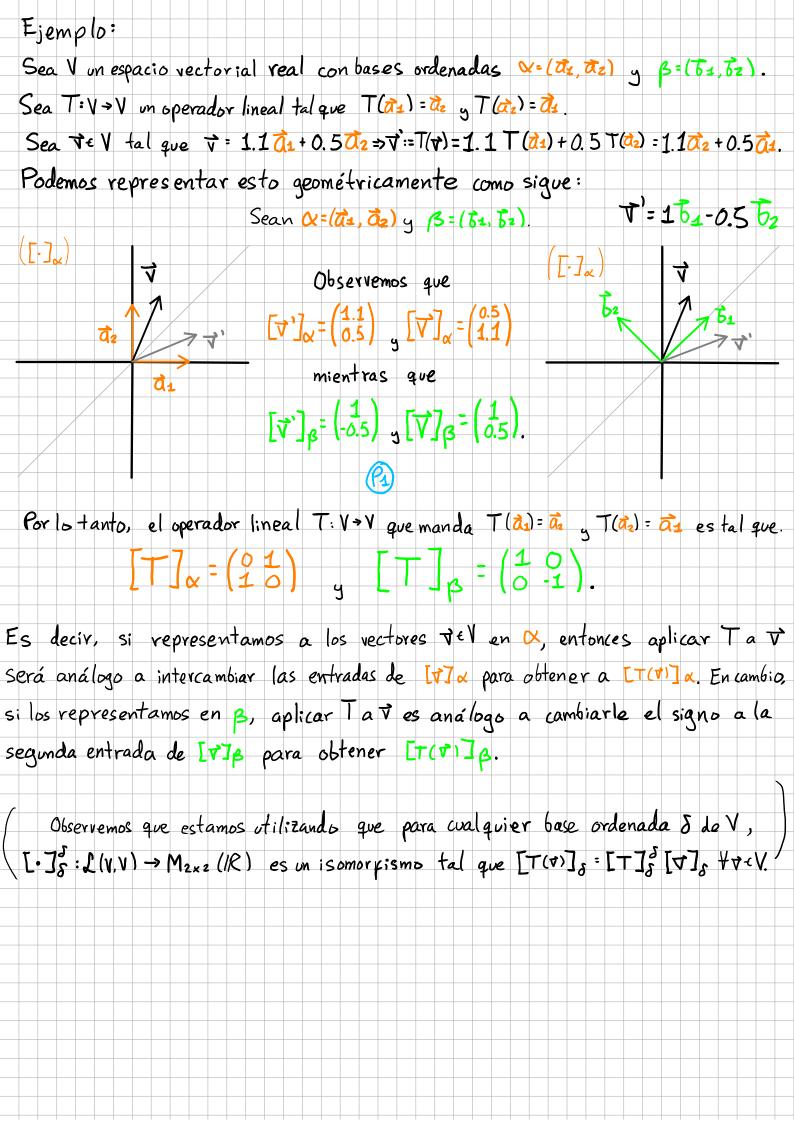
## Cambios de base

Sea (V,K) un espacio vectorial de dimensión n. Hemos visto que para cualquier base ordenada o de V, el mapeo de representación en la lase ordenada o, [·]s:V > K", establece un isomorfismo entre V y K". Dicho isomorfismo puede facilitar operaciones en V, permitiéndonos hacer operaciones "análogas" en K" y luego devolver el resultado a V.

Sean  $\alpha = (\bar{\alpha}_1, \bar{\alpha}_2, ..., \bar{\alpha}_n)$  y  $\beta = (\bar{b}_1, \bar{b}_2, ..., \bar{b}_n)$  bases ordenadas de V. Entonces  $\forall \vec{v} \neq V$ , podemos representar a  $\vec{V}$  como una n-tupla en  $K^n$  mediante los mapeos  $[\cdot]_{\alpha}$  y  $[\cdot]_{\beta}$ . En particular, si

$$\overrightarrow{\nabla} = \sum_{i=1}^{n} c_{i} \overrightarrow{a}_{i} - \sum_{i=1}^{n} d_{i} \overrightarrow{b}_{i}, \text{ entonces } [\overrightarrow{\nabla}]_{\alpha} - \begin{pmatrix} c_{1} \\ c_{2} \\ \vdots \\ c_{n} \end{pmatrix} \quad y \quad [\overrightarrow{\nabla}]_{\beta} = \begin{pmatrix} d_{1} \\ d_{2} \\ \vdots \\ d_{n} \end{pmatrix}.$$

A pesar de que tanto [v] como [v] son elementos de K, algunas operaciones son más fáciles de hacer cuando representamos a los vectores de V en una base ordenada particular.



$$\vec{\nabla} = \sum_{i=1}^{n} C_i \vec{\alpha}_i \qquad \begin{pmatrix} c_i \\ c_i \\ c_i \end{pmatrix} \in K^h \qquad \begin{pmatrix} d_i \\ d_i \\ d_i \end{pmatrix} \in K^h \implies \sum_{i=1}^{n} d_i \vec{b}_i = \vec{\nabla}$$

El cambio [v]x > [v]p entre tases ordenadas de un mismo espacio vectorial se conoce como cambio de base o cambio de representación. Observemos que esta operación no cambia al vector v, sino que sólamente cambia su representación como una n-tupla de K".

P<sub>2</sub>

La matriz que hace esta operación se conoce como matriz de cambio de base y es igual a [I] ya que, de esta manera, se tiene que

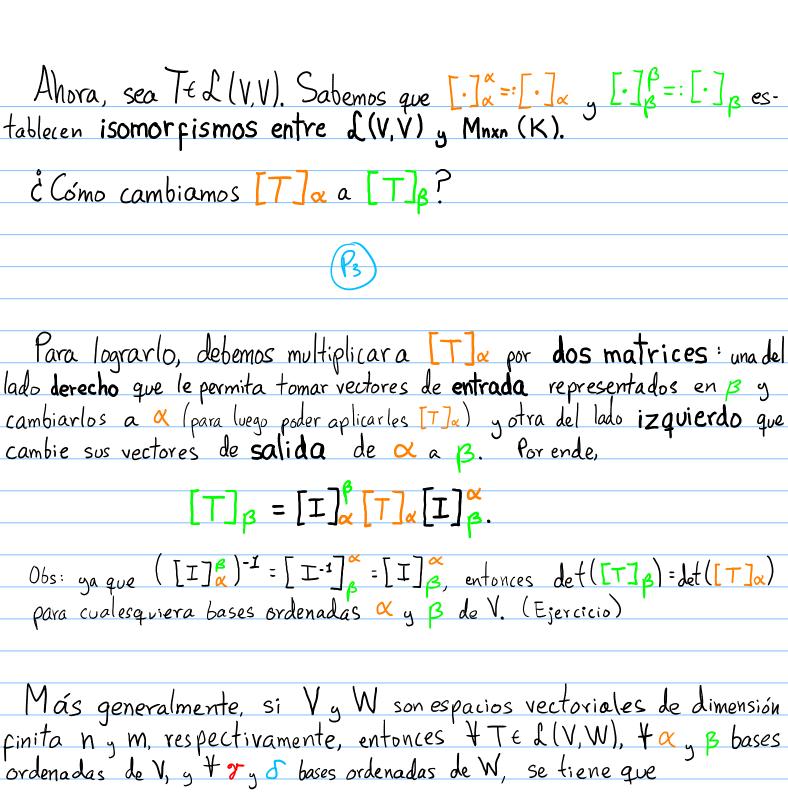
$$[I]_{\alpha}^{\beta}[V]_{\alpha} = [I(V)]_{\beta} = [V]_{\beta} + V_{\gamma}$$

como queríamos. Observemos que

$$\begin{bmatrix} \mathbf{T} \end{bmatrix}_{\mathbf{X}}^{\mathbf{B}} = \begin{bmatrix} \mathbf{T}(\mathbf{a}_{1}) \\ \mathbf{S} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{T}(\mathbf{a}_{2}) \\ \mathbf{S} \end{bmatrix} \cdots \begin{bmatrix} \mathbf{T}(\mathbf{a}_{n}) \\ \mathbf{S} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_{1} \\ \mathbf{S} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{a}_{2} \\ \mathbf{S} \end{bmatrix} \cdots \begin{bmatrix} \mathbf{a}_{n} \\ \mathbf{S} \end{bmatrix}$$

por lo que, para calcular a [I] hay que encontrar coeficientes Cijt K tales que

Luego, 
$$[\pm]^{\beta}_{\alpha ij} = C_{ij}$$
.



$$[T]_{\beta}^{\delta} = [I_{w}]_{\gamma}^{\delta} [T]_{\alpha}^{\alpha} [T]_{\beta}^{\alpha}$$

$$[T]_{\beta}^{\delta} [T]_{\beta}^{\delta} = [T(T)]_{\beta}^{\delta}$$

$$[T]_{\alpha}^{\delta} \Rightarrow [T]_{\beta}^{\delta}$$

$$[T(T)]_{\gamma}^{\delta} \Rightarrow [T]_{\beta}^{\delta}$$