

### Лекция 3

#### ПРЕОБРАЗОВАНИЕ КООРДИНАТ ВЕКТОРА ПРИ ПЕРЕХОДЕ К ДРУГОМУ БАЗИСУ

Пусть  $V$  – линейное пространство и  $\mathcal{B} = \{\bar{e}_1, \bar{e}_2, \dots, \bar{e}_n\}$  и  $\mathcal{B}' = \{\bar{e}'_1, \bar{e}'_2, \dots, \bar{e}'_n\}$  – базисы в  $V$ .

$\mathcal{B}$  – исходный базис;  $\mathcal{B}'$  – новый базис

$$\text{Пусть } \bar{u} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}_{\mathcal{B}} \text{ и } \bar{u} = \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix}_{\mathcal{B}'}$$

Пусть векторы нового базиса раскладываются по векторам старого базиса:

$$\begin{cases} \bar{e}'_1 = c_{11}\bar{e}_1 + c_{21}\bar{e}_2 + \dots + c_{n1}\bar{e}_n \\ \bar{e}'_2 = c_{12}\bar{e}_1 + c_{22}\bar{e}_2 + \dots + c_{n2}\bar{e}_n \\ \dots \\ \bar{e}'_i = c_{1i}\bar{e}_1 + c_{2i}\bar{e}_2 + \dots + c_{ni}\bar{e}_n \\ \dots \\ \bar{e}'_n = c_{1n}\bar{e}_1 + c_{2n}\bar{e}_2 + \dots + c_{nn}\bar{e}_n \end{cases} \quad (3.1)$$

$$\Rightarrow \bar{e}'_i = \begin{pmatrix} c_{1i} \\ c_{2i} \\ \vdots \\ c_{ni} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

Введем матрицу

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

матрица перехода от базиса  $\mathcal{B}$  к базису  $\mathcal{B}'$

Систему (3.1) можно записать в матричном виде:

$$\mathcal{E}' = \mathcal{E} \cdot C \quad (3.2),$$

где  $\mathcal{E} = (\bar{e}_1 \ \bar{e}_2 \ \dots \ \bar{e}_n)$ ;  $\mathcal{E}' = (\bar{e}'_1 \ \bar{e}'_2 \ \dots \ \bar{e}'_n)$

$$\begin{aligned} \text{Т.к. } \bar{u} &= \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix}_{\mathcal{B}'}; \bar{e}'_i = \begin{pmatrix} c_{1i} \\ c_{2i} \\ \vdots \\ c_{ni} \end{pmatrix}_{\mathcal{B}} \text{ и } \bar{u} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}_{\mathcal{B}} \\ \Rightarrow \bar{u} &= \sum_{i=1}^n x'_i \bar{e}'_i = \sum_{i=1}^n x'_i \sum_{j=1}^n c_{ji} \bar{e}_j = \sum_{j=1}^n \left( \sum_{i=1}^n x'_i c_{ji} \right) \bar{e}_j \end{aligned}$$

С другой стороны

$$\bar{u} = \sum_{j=1}^n x_j \bar{e}_j$$

В силу единственности разложения вектора по базису получим

$$x_j = \sum_{i=1}^n x'_i c_{ji}, \quad j = 1, 2, \dots, n \quad (3.3)$$

Запишем равенства (3.3) подробно

$$\begin{cases} x_1 = c_{11}x'_1 + c_{12}x'_2 + \dots + c_{1n}x'_n \\ x_2 = c_{21}x'_1 + c_{22}x'_2 + \dots + c_{2n}x'_n \\ \dots \\ x_j = c_{j1}x'_1 + c_{j2}x'_2 + \dots + c_{jn}x'_n \\ \dots \\ x_n = c_{n1}x'_1 + c_{n2}x'_2 + \dots + c_{nn}x'_n \end{cases} \quad (3.4)$$

Запишем систему (3.4) в матричном виде:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}_B = C \cdot \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix}_{B'} \quad (3.5), \text{ где}$$

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

матрица перехода от базиса  $B$  к базису  $B'$

**Теорема.** Матрица перехода от базиса  $B$  к базису  $B'$  не вырождена.

*Доказательство.*

Используем формулу (3.2):

$$\mathcal{E}' = \mathcal{E} \cdot C \quad (3.2),$$

где  $\mathcal{E} = (\bar{e}_1, \bar{e}_2, \dots, \bar{e}_n)$ ;  $\mathcal{E}' = (\bar{e}'_1, \bar{e}'_2, \dots, \bar{e}'_n)$

$$\Rightarrow \mathcal{E} = \mathcal{E}' \cdot C' = \mathcal{E} \cdot C \cdot C' = \mathcal{E} \cdot D, \text{ где}$$

$$D = C \cdot C'$$

Покажем, что  $D = (d_{ij}) = E$  – единичная матрица

$$\begin{aligned} \bar{e}_i &= \bar{e}_1 \cdot d_{1i} + \bar{e}_2 \cdot d_{2i} + \dots + \bar{e}_i \cdot d_{ii} + \dots + \bar{e}_n \cdot d_{ni} \\ \Rightarrow \bar{o} &= \bar{e}_1 \cdot d_{1i} + \dots + \bar{e}_i \cdot (d_{ii} - 1) + \dots + \bar{e}_n \cdot d_{ni} \end{aligned} \quad (3.6)$$

Т.к. векторы  $\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n$  – линейно независимы

$\Rightarrow$  линейная комбинация (3.6) – тривиальная

$$\Rightarrow d_{1i} = 0, \dots, d_{ii} - 1 = 0, \dots, d_{ni} = 0$$

$$\Rightarrow d_{ij} = \delta_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{при } i = j \\ 0, & \text{при } i \neq j \end{cases} - \text{символ Кронекера}$$

$$\Rightarrow D = C \cdot C' = E \Rightarrow C' = C^{-1}$$

$\Rightarrow C$  – не вырождена

ч.т.д.

Т.к.  $C$  – не вырождена, то из формулы (3.5) получим:

$$\begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix}_{B'} = C^{-1} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}_B \quad (3.7)$$

(3.7) – преобразование координат вектора при переходе к новому базису

**Пример.** В пространстве геометрических векторов  $V^3$  заданы два базиса  $B = \{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$  и  $B' = \{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ , где  $\vec{e}_1 = \vec{i} - \vec{j} - \vec{k}$ ,  $\vec{e}_2 = -\vec{i} + 2\vec{j} + 2\vec{k}$ ,  $\vec{e}_3 = -\vec{i} + \vec{j} + 2\vec{k}$ . Даны два вектора:  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}_B$  и  $\vec{b} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}_{B'}$ . Найти

координаты вектора  $\vec{a}$  в базисе  $B'$  и координаты вектора  $\vec{b}$  в базисе  $B$ .

*Решение.*

$$\begin{cases} \vec{e}_1 = \vec{i} - \vec{j} - \vec{k} \\ \vec{e}_2 = -\vec{i} + 2\vec{j} + 2\vec{k} \\ \vec{e}_3 = -\vec{i} + \vec{j} + 2\vec{k} \end{cases} \Rightarrow C = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow C^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix},$$

где  $C$  – матрица перехода от базиса  $B$  к базису  $B'$ .

**Замечание.** Найдя матрицу  $C^{-1}$ , мы знаем как векторы базиса  $B$  выражаются через векторы базиса  $B'$ :

$$\begin{cases} \vec{i} = 2\vec{e}_1 + \vec{e}_2 \\ \vec{j} = \vec{e}_2 - \vec{e}_3 \\ \vec{k} = \vec{e}_1 + \vec{e}_3 \end{cases}$$

Таким образом, матрица  $C^{-1}$  – это матрица перехода от базиса  $B'$  к базису  $B$ .

1) Найдём координаты вектора  $\vec{a}$  в базисе  $B'$ :

$$\vec{a}_{B'} = C^{-1} \vec{a}_B = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

*Проверка.*

$$\begin{aligned} \vec{a}_{B'} = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix} &= 5\vec{e}_1 - \vec{e}_2 + 5\vec{e}_3 = 5(\vec{i} - \vec{j} - \vec{k}) - (-\vec{i} + 2\vec{j} + 2\vec{k}) + \\ &+ 5(-\vec{i} + \vec{j} + 2\vec{k}) = 5\vec{i} - 5\vec{j} - 5\vec{k} + \vec{i} - 2\vec{j} - 2\vec{k} - 5\vec{i} + 5\vec{j} + 10\vec{k} = \end{aligned}$$

$$= \vec{i} - 2\vec{j} + 3\vec{k} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}_B \text{ — верно;}$$

2) Найдем координаты вектора  $\vec{b}$  в базисе  $B$ :

$$\vec{b}_B = C\vec{b}_{B'} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

*Проверка.*

$$\vec{b}_B = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = 2\vec{i} - \vec{k} = 2(2\vec{e}_1 + \vec{e}_2) - (\vec{e}_1 + \vec{e}_3) = 4\vec{e}_1 + 2\vec{e}_2 - \vec{e}_1 - \vec{e}_3 =$$

$$= 3\vec{e}_1 + 2\vec{e}_2 - \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}_{B'} \text{ — верно.}$$