Линейная алгебра

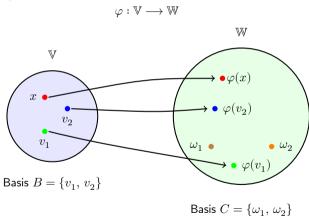
Замена базиса как линейное отображение. Построение матрицы линейного отображения.

Глеб Карпов

МНаД ФКН ВШЭ

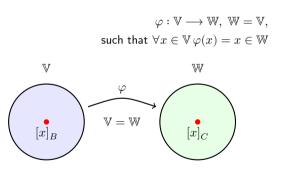
Линейные отображения и векторные пространства

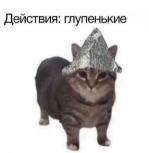
Минимальная визуализация



Замена базиса сквозь призму линейного отображения

Давайте рассмотрим самое глупенькое отображение, которое не делает ничего, кроме как находит копию элемента (identity transformation, тождественное преобразование):





Результаты: сомнительные

Пусть в пространстве $\mathbb V$ у нас действует базис $B=\{v_1,v_2\}$, а в пространстве $\mathbb W$ действует базис $C=\{\omega_1,\omega_2\}$.

Замена базиса сквозь призму линейного отображения

$$x=x_1v_1+x_2v_2,$$

$$\varphi(x)=\varphi(x_1v_1+x_2v_2)=x_1\varphi(v_1)+x_2\varphi(v_2).$$

Помните, что $\varphi(v_1)$, $\varphi(v_2)$ — это векторы, т.е. абстрактные элементы векторного пространства W.

Замена базиса сквозь призму линейного отображения

Давайте посмотрим на элементы $arphi(v_1)$, $arphi(v_2)$ в базисе C:

$$\begin{split} \varphi(v_1) &= v_1 = a_{11}\omega_1 + a_{21}\omega_2, \ [v_1]_C = \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{pmatrix} \\ \varphi(v_2) &= v_2 = a_{12}\omega_1 + a_{22}\omega_2, \ [v_2]_C = \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \end{pmatrix} \end{split}$$

Теперь вернемся к $\varphi(x) = x_1 \varphi(v_1) + x_2 \varphi(v_2) \Longleftrightarrow x = x_1 v_1 + x_2 v_2.$

$$\begin{split} \varphi(x) = x &= x_1 \left(a_{11} \omega_1 + a_{21} \omega_2 \right) + x_2 \left(a_{12} \omega_1 + a_{22} \omega_2 \right) = \\ & \left(a_{11} x_1 + a_{12} x_2 \right) \omega_1 + \left(a_{21} x_1 + a_{22} x_2 \right) \omega_2 = \gamma_1 \omega_1 + \gamma_2 \omega_2 \end{split}$$

ullet Мы получили разложение элемента arphi(x)=x по базису пространства $\mathbb W.$ Можем записать координаты как:

$$\left[\varphi(x)\right]_{C} = \left[x\right]_{C} = \begin{pmatrix} \gamma_{1} \\ \gamma_{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}x_{1} + a_{12}x_{2} \\ a_{21}x_{1} + a_{22}x_{2} \end{pmatrix}$$

Умножение матрицы на вектор... снова...

Наконец:

$$\begin{bmatrix} x \end{bmatrix}_C = \begin{pmatrix} a_{1\mathbf{1}} & a_{1\mathbf{2}} \\ a_{2\mathbf{1}} & a_{2\mathbf{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{\mathbf{1}} \\ x_{\mathbf{2}} \end{pmatrix} = A_{B \to C} \begin{bmatrix} x \end{bmatrix}_B.$$

🥊 Матрица замены координат

Матрица для identity transformation помогает нам связать координаты одного и того же элемента x в двух разных базисах. Эту формулу также называют формулой замены координат.

Если у нас есть два базиса $B=\{v_1,v_2,\dots,v_n\}$ и $C=\{\omega_1,\omega_2,\dots,\omega_n\}$, то матрица замены координат $A_{B\to C}$ строится как:

$$A_{B\rightarrow C} = \begin{pmatrix} | & | & \cdots & | \\ [v_1]_C & [v_2]_C & \cdots & [v_n]_C \\ | & | & \cdots & | \end{pmatrix},$$

где $[v_i]_C$ — это координаты вектора v_i в базисе C.

Примеры