Линейная алгебра

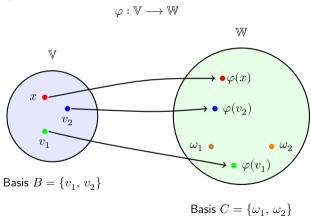
Замена базиса как линейное отображение. Построение матрицы линейного отображения.

Глеб Карпов

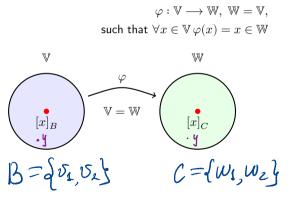
МНаД ФКН ВШЭ

Линейные отоюражения и векторные пространства

Минимальная визуализация



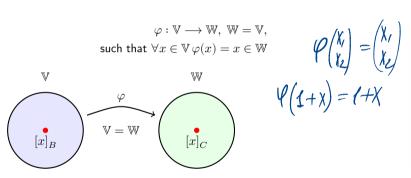
• Давайте рассмотрим самое глупенькое отображение, которое не делает ничего, кроме как находит копию элемента (identity transformation):





Результаты: сомнительные

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



Действия: глупенькие



Результаты: сомнительные

• Но никто не запрещает использовать разные базисы в разных пространствах. Пусть в пространстве $\mathbb V$ у нас действует базис $B=\{v_1,v_2\}$, а в пространстве $\mathbb W$ действует базис $C=\{\omega_1,\omega_2\}$.

$$x=x_1v_1+x_2v_2,$$

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

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

$$x = x_1 \cdot v_1 + x_2 v_2$$

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

$$\begin{split} \varphi(v_1) &= v_1 = a_{11}\omega_1 + a_{21}\omega_2, \\ \varphi(v_2) &= v_2 = a_{12}\omega_1 + a_{22}\omega_2 \end{split} \qquad \begin{bmatrix} \mathfrak{I}_1 \end{bmatrix}_{\mathcal{C}} = \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{pmatrix} \\ \begin{bmatrix} \mathfrak{I}_2 \end{bmatrix}_{\mathcal{C}} = \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \end{pmatrix} \end{split}$$

Теперь вернемся к $\varphi(x)=x_1\varphi(v_1)+x_2\varphi(v_2)\Longleftrightarrow x=x_1v_1+x_2v_2.$

$$\begin{split} \varphi(x) = x &= x_{\mathbf{1}} \left(a_{11} \omega_1 + a_{21} \omega_2 \right) + x_{\mathbf{2}} \left(a_{12} \omega_1 + a_{22} \omega_2 \right) = \\ \left(a_{11} x_1 + a_{1\mathbf{2}} x_{\mathbf{2}} \right) \omega_1 + \left(a_{21} x_1 + a_{2\mathbf{2}} x_{\mathbf{2}} \right) \omega_2 = \\ \gamma_1 \omega_1 + \gamma_2 \omega_2 \end{split}$$

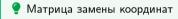
ullet Мы получили разложение элемента arphi(x)=x по базису пространства $\mathbb W$. Можем записать координаты как:

Умножение матрицы на вектор... снова...

$$\left(\text{EPWJ}_{c} = \text{A}_{\varphi} \text{ EXJ}_{B}\right)$$

Наконец:

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



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.

$$\begin{array}{c}
\left(\begin{array}{c}
X = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} \right) = 4 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 5 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} & \text{Примеры} \\
EXI_S = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} & B = \begin{cases} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \\ 4 \end{pmatrix} \\
X = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} = 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} & EXI_B = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \\
X = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} = 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} & EXI_B = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}
\end{array}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} \qquad \begin{bmatrix} [X]_S = A_{B \to S} \ [X]_B \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A_{B \to S} \quad [X]_B \quad [X]_S \quad [v_2]_S = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

B
$$F(x) = 5x+2$$
 $= 12+ 5.(1+x)$

The pumer of $F(x)$ $f(x$

 $[f(x)]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$

 $[F(y)]_{S} = \begin{pmatrix} 7\\ 5 \end{pmatrix}$

$$\begin{bmatrix}
F(x) \end{bmatrix}_{s} = A_{B \to s} \begin{bmatrix} F(x) \end{bmatrix}_{B} \qquad A_{x} \\
\begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix} \qquad \begin{bmatrix} [v_{1}]_{s} \\ \end{bmatrix}$$

$$A_{\varphi} = \begin{bmatrix} \varphi(s_1) \\ -1 \end{bmatrix}_{S} \begin{bmatrix} \varphi(s_2) \\ -1 \end{bmatrix}_{S} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$(11) \begin{pmatrix} 3 \\ -12 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$(\varphi(s_2) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix})$$

$$(\varphi(s_2) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix})$$