LA2 Přehled

 $March\ 1,\ 2024$

1 Obecný vektorový prostor

Grupa

Nechť Mje neprázdná množina a $\circ: M \times M \to M$ binární operace. Platí-li

- 1. asociativní zákon: $(\forall a, b, c \in M)(a \circ (b \circ c) = (a \circ b) \circ c)$,
- 2. existence neutrálního prvku: existuje $e \in M$ tak, že $(\forall a \in M) (a \circ e = e \circ a = a)$,
- 3. existence **inverzních prvků**: $(\forall a \in M)(\exists a^{-1} \in M)(a \circ a^{-1} = a^{-1} \circ a = e),$

říkáme, že uspořádaná dvojice $G=(M,\circ)$ je **grupa**. Platí-li navíc pro \circ

• komutativní zákon: $(\forall a,b\in M)\big(a\circ b=b\circ a\big),$ mluvíme o abelovské grupě.

Těleso

Nechť Mje neprázdná množina a $+:M\times M\to M,\,\cdot:M\times M\to M$ dvě binární operace. Platí-li, že

- 1. (M, +) je **abelovská grupa** (neutrální prvek značíme 0 a nazýváme nulovým prvkem),
- 2. $(M \setminus \{0\}, \cdot)$ je grupa (neutrální prvek značíme 1 a nazýváme jednotkový prvek),
- 3. platí levý a pravý distributivní zákon, tj.

$$(\forall a, b, c \in M) \Big(a(b+c) = ab + ac \wedge (b+c)a = ba + ca \Big),$$

nazýváme uspořádanou trojici $T=(M,+,\cdot)$ tělesem. Je-li navíc $(M\setminus\{0\},\cdot)$ abelovská grupa, je T komutativní těleso.

Vektorový prostor

Nechť T je libovolné komutativní těleso, jeho neutrální prvky vůči operacím sčítání, resp. násobení označme 0, resp. 1. Mějme dánu neprázdnou množinu V a dvě zobrazení

$$\oplus: V \times V \to V, \qquad \bigcirc: T \times V \to V.$$

Řekneme, že (V,T,\oplus,\odot) je vektorový prostor nad tělesem T s vektorovými operacemi \oplus a \odot , právě když platí následující axiomy vektorového prostoru:

1. Sčítání vektorů je komutativní:

$$(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V)(\mathbf{x} \oplus \mathbf{y} = \mathbf{y} \oplus \mathbf{x}).$$

2. Sčítání vektorů je asociativní:

$$(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in V)((\mathbf{x} \oplus \mathbf{y}) \oplus \mathbf{z} = \mathbf{x} \oplus (\mathbf{y} \oplus \mathbf{z})).$$

3. Násobení skalárem je asociativní:

$$(\forall \alpha, \beta \in T)(\forall \mathbf{x} \in V) (\alpha \odot (\beta \odot \mathbf{x}) = (\alpha \cdot \beta) \odot \mathbf{x}).$$

4. Násobení skalárem je distributivní zleva:

$$(\forall \alpha \in T)(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V) (\alpha \odot (\mathbf{x} \oplus \mathbf{y}) = (\alpha \odot \mathbf{x}) \oplus (\alpha \odot \mathbf{y})).$$

5. Násobení skalárem je distributivní zprava:

$$(\forall \alpha, \beta \in T)(\forall \mathbf{x} \in V)((\alpha + \beta) \odot \mathbf{x} = (\alpha \odot \mathbf{x}) \oplus (\beta \odot \mathbf{x})).$$

6. Neutrální prvek $1 \in T$ je neutrální i vůči násobení vektoru skalárem:

$$(\forall \mathbf{x} \in V)(1 \odot \mathbf{x} = \mathbf{x}).$$

7. Existuje **nulový vektor** veVa nulový násobek libovolného vektoru je nulový vektor

$$(\exists \theta \in V)(\forall \mathbf{x} \in V)(0 \odot \mathbf{x} = \theta)$$
.

Základní vlastnosti VP

Buď V vektorový prostor nad tělesem T. Potom platí:

- 1. VeV existuje právě jeden nulový vektor.
- 2. Libovolný násobek nulového vektoru je opět nulový vektor. Tj.

$$(\forall \alpha \in T)(\alpha \odot \theta = \theta).$$

3. Přičtení nulového vektoru k libovolnému vektoru jej nezmění. Tj.

$$(\forall \mathbf{x} \in V)(\mathbf{x} \oplus \theta = \mathbf{x}).$$

4. Ke každému vektoru z V existuje právě jeden **vektor opačný**. Tzn.,

$$(\forall \mathbf{x} \in V)(\exists_1 \mathbf{y} \in V)(\mathbf{x} \oplus \mathbf{y} = \theta)$$
.

Tento vektor splňuje $\mathbf{y}=(-1)\odot\mathbf{x},$ kde -1je opačný prvek k 1 vůči operaci+vT.

5. Je-li součin skaláru a vektoru roven nulovému vektoru, potom je skalár roven 0 nebo vektor roven θ .

$$(\forall \alpha \in T)(\forall \mathbf{x} \in V) \Big(\alpha \odot \mathbf{x} = \theta \Rightarrow (\alpha = 0 \vee \mathbf{x} = \theta)\Big) \,.$$

Podprostor

Nechť P je podmnožina vektorového prostoru V nad T. Řekneme, že P je **podprostor** vektorového prostoru V, právě když platí:

- 1. množina P je neprázdná, tzn. $P \neq \emptyset$.
- 2. množina P je uzavřená vůči sčítání vektorů v ní, tzn.

$$(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in P)(\mathbf{x} + \mathbf{y} \in P),$$

3. Množina P je uzavřená vůči násobení vektorů v ní libovolným skalárem, tzn.

$$(\forall \alpha \in T)(\forall \mathbf{x} \in P)(\alpha \mathbf{x} \in P)$$
.

Vztah být podprostorem pak značíme

$$P \subset \subset V$$
.

(Triviální) lineární kombinace

Mějme vektorový prostor V nad T. Nechť $\mathbf{x} \in V$ a $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m)$ je soubor vektorů z V. Říkáme, že vektor \mathbf{x} je **lineární kombinací** souboru $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m)$, právě když existují čísla $\alpha_1, \dots, \alpha_m \in T$ taková, že

$$\mathbf{x} = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i \mathbf{x}_i \,.$$

Čísla α_i , $i \in \hat{m}$, nazýváme koeficienty lineární kombinace. Jestliže $(\forall i \in \hat{m})(\alpha_i = 0)$, nazýváme takovou lineární kombinaci triviální. V opačném případě jde o lineární kombinaci netriviální.

Lineárně (ne)závislý soubor

• $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m)$ je LN \Leftrightarrow

$$(\forall \alpha_1, \dots, \alpha_m \in T) \left(\sum_{i=1}^m \alpha_i \mathbf{x}_i = \theta \Rightarrow ((\forall i \in \hat{m})(\alpha_i = 0)) \right).$$

• $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m)$ je LZ \Leftrightarrow

$$(\exists \alpha_1, \dots, \alpha_m \in T)(\exists k \in \hat{m}) \left(\alpha_k \neq 0 \land \sum_{i=1}^m \alpha_i \mathbf{x}_i = \theta\right).$$

Lineární obal souboru

Buď $(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m)$ soubor vektorů z VP V nad tělesem T. Množinu všech lineárních kombinací tohoto souboru nazveme **lineárním obalem souboru** $(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m)$ a značíme ji

$$\langle \mathbf{x}_1, \ldots, \mathbf{x}_m \rangle$$
.

Neboli

$$\langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle = \left\{ \sum_{i=1}^m \alpha_i \mathbf{x}_i \mid \alpha_i \in T \text{ pro každé } i \in \hat{m} \right\}.$$

Vlastnosti lineární obalu souboru

Nechť $(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m)$ je soubor vektorů z vektorového prostoru V nad T. Pak platí:

1. lineární obal obsahuje nulový vektor:

$$\theta \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle$$
,

2. vektory leží ve svém lineárním obalu, přesněji:

$$\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m\in\langle\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m\rangle$$
,

 je-li vektor již obsažen v lineárním obalu, tak jeho přidáním do souboru se lineární obal nezmění:

$$(\forall \mathbf{z} \in V) \Big(\mathbf{z} \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle \quad \Leftrightarrow \quad \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle = \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m, \mathbf{z} \rangle \Big),$$

4. lineární obal je uzavřený na sčítání vektorů i na násobení vektorů skalárem:

$$(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle) (\mathbf{x} + \mathbf{y} \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle)$$

$$\mathbf{a}$$

$$(\forall \alpha \in T) (\forall \mathbf{x} \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle) (\alpha \mathbf{x} \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle).$$

5. lineární obal z lineárního obalu neobsahuje nic navíc:

Je-li
$$k \in \mathbb{N}$$
 a $\mathbf{z}_1, \dots, \mathbf{z}_k \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle$, potom $\langle \mathbf{z}_1, \dots, \mathbf{z}_k \rangle$ je podmnožinou $\langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle$.

Lineární obal množiny

Buď M neprázdná podmnožina VP V nad tělesem T. Množinu všech lineárních kombinací všech souborů vektorů z množiny M nazveme **lineárním obalem množiny** M a značíme ji $\langle M \rangle$.

Tedy

$$\langle M \rangle = \left\{ \sum_{i=1}^{m} \alpha_i \mathbf{x}_i \mid m \in \mathbb{N}, \ \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \in M, \ \alpha_1, \dots, \alpha_m \in T \right\}.$$

Vlastnosti lineárního obalu množiny

Nechť M je neprázdná množina vektorů z vektorového prostoru V nad T. Pak platí:

1. lineární obal obsahuje nulový vektor:

$$\theta \in \langle M \rangle$$
,

2. vektory z M leží v jeho lineárním obalu, přesněji:

$$M \subseteq \langle M \rangle$$
,

3. je-li vektor již obsažen v lineárním obalu, tak jeho přidáním do množiny se lineární obal nezmění:

$$(\forall \mathbf{z} \in V) \Big(\mathbf{z} \in \langle M \rangle \Leftrightarrow \langle M \rangle = \big\langle M \cup \{\mathbf{z}\} \big\rangle \Big) \,,$$

4. lineární obal je uzavřený na sčítání vektorů i na násobení vektorů skalárem:

$$(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \langle M \rangle) (\mathbf{x} + \mathbf{y} \in \langle M \rangle)$$
a
$$(\forall \alpha \in T) (\forall \mathbf{x} \in \langle M \rangle) (\alpha \mathbf{x} \in \langle M \rangle).$$

5. lineární obal souboru vektorů z lineárního obalu souboru vektorů neobsahuje nic navíc:

Je-li
$$\emptyset \neq N \subseteq \langle M \rangle$$
, potom $\langle N \rangle \subseteq \langle M \rangle$.

Speciálně:

Je-li
$$\emptyset \neq N \subseteq M$$
, potom $\langle N \rangle \subseteq \langle M \rangle$.

Věta o vztahu LZ souboru a lineárního obalu

Buď $(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m)$ soubor vektorů z VP V a $m\geq 2$. Potom $(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m)$ je lineárně závislý právě tehdy, když

$$(\exists k \in \hat{m}) (\mathbf{x}_k \in \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_{k-1}, \mathbf{x}_{k+1}, \dots, \mathbf{x}_m \rangle).$$

Přidání vektoru do LN souboru

Buď $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m)$ LN soubor vektorů z VP V a $\mathbf{y} \notin \langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle$. Potom soubor $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m, \mathbf{y})$ je také LN.

Soubor (množina) generuje podprostor

O souboru vektorů $(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_m)$ z vektorového prostoru V řekneme, že **generuje** podprostor $P\subset\subset V$, právě když platí:

$$\langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_m \rangle = P.$$

V případě, že P=V můžeme zjednodušeně říkat $(\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_m)$ generuje (vektorový) prostor V.

Dimenze VP

Buď V vektorový prostor. Řekneme, že **dimenze vektorového prostoru** V je rovna

- \bullet 0, pokud neexistuje LN soubor vektorů z V délky 1.
- $\mathbf{d} \in \mathbb{N}$, pokud existuje LN soubor vektorů z V délky d, ale každý soubor vektorů z V délky d+1 už je LZ.
- ∞ , pokud ve V existuje LN soubor libovolné délky.

Dimenzi vektorového prostoru V označujeme symbolem dim V. Je-li dim $V=\infty$, říkáme, že V má **nekonečnou dimenzi**, naopak pokud dim $V<\infty$ říkáme, že V **má konečnou dimenzi**.

Věta o postačitelnosti jedné vlastnosti báze

Nechť $(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_d)$ je soubor vektorů z VP V a dim $V=d\in\mathbb{N}$. Potom následující tvrzení jsou ekvivalentní:

- 1. Soubor $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_d)$ je báze V.
- 2. Soubor $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_d)$ je LN.
- 3. Soubor $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_d)$ generuje V.

Souřadnice vzhledem k bázi

Nechť $\mathcal{B}=(\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_d)$ je báze VPVnad tělesem Ta vektor $\mathbf{v}\in V$ splňuje

$$\mathbf{v} = \sum_{i=1}^d \alpha_i \mathbf{x}_i \,.$$

Souřadnicemi vektoru v $\in V$ vzhledem k bázi $\mathcal B$ nazveme uspořádanou d-tici

$$(\mathbf{v})_{\mathcal{B}} := (\alpha_1, \dots, \alpha_d) \in T^d$$
.

2 Lineární zobrazení

Lineární zobrazení

Buďte P a Q dva vektorové prostory nad stejným tělesem T. Zobrazení $A:P\to Q$ nazveme **lineární**, právě když současně platí:

1. (aditivita):

$$(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in P)(A(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = A\mathbf{x} + A\mathbf{y}),$$

2. (homogenita):

$$(\forall \alpha \in T)(\forall \mathbf{x} \in P)(A(\alpha \mathbf{x}) = \alpha A\mathbf{x}).$$

Lineární operátor (transformace), funkcionál a izomorfismus

Lineární zobrazení z VP P do stejného VP P nazýváme **lineární operátor** (nebo také **transformace**) na P.

Množinu všech lineárních operátorů na P značíme krátce $\mathcal{L}(P)$.

Lineární zobrazení z VP P do tělesa T nazýváme **lineární funkcionál** na P.

Izomorfismem nazveme lineární zobrazení, které je zároveň i bijekce.

Souřadnicový izomorfismus

Nechť soubor $\mathcal{B}=(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_n)$ je báze prostoru V nad T. Přiřazení $(\cdot)_{\mathcal{B}}:V\to T^n$ definované předpisem

$$\mathbf{x} \mapsto (\mathbf{x})_{\mathcal{B}} \quad \text{pro } \mathbf{x} \in V,$$

kde $(\mathbf{x})_{\mathcal{B}}$ značí souřadnice vektoru \mathbf{x} vůči bázi \mathcal{B} dle Definice .reference:dfn-souradnice, nazýváme **souřadnicový izomorfismus**.

Alternativní vyjádření linearity

Buď te P a Q vektorové prostory nad T a mějme zobrazení $A:P\to Q$. Následující tři tvrzení jsou ekvivalentní:

- 1. $A \in \mathcal{L}(P, Q)$.
- 2. $(\forall \alpha \in T)(\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in P)$

$$(A(\alpha \mathbf{x} + \mathbf{y}) = \alpha A \mathbf{x} + A \mathbf{y}) .$$

3. $(\forall n \in \mathbb{N})(\forall \alpha_1, \dots, \alpha_n \in T)(\forall \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n \in P)$

$$\left(A\left(\sum_{i=1}^{n}\alpha_{i}\mathbf{x}_{i}\right)=\sum_{i=1}^{n}\alpha_{i}A\mathbf{x}_{i}\right).$$

Základní vlastnosti lineárního zobrazení

Nechť $A \in \mathcal{L}(P,Q)$, kde P,Q jsou vektorové prostory nad T.

1. Obraz nulového vektoru je nulový vektor: Označíme-li nulové vektory v Pa Qpopořadě θ_P a $\theta_Q,$ platí

$$A\theta_P = \theta_O$$
.

2. Obraz lineárního obalu je lineární obal obrazu: Je-li $M\subseteq P,$ potom

$$A(\langle M \rangle) = \langle A(M) \rangle$$
.

Je-li $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n)$ soubor vektorů z P, potom

$$A(\langle \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n \rangle) = \langle A\mathbf{x}_1, \dots, A\mathbf{x}_n \rangle.$$

3. Obraz podprostoru je podprostor. Neboli

$$(\forall \tilde{P} \subset\subset P)(A(\tilde{P}) \subset\subset Q)$$
.

4. Vzor podprostoru je podprostor. Neboli

$$(\forall \tilde{Q} \subset\subset Q)(A^{-1}(\tilde{Q})\subset\subset P)$$
.

5. *Obraz LZ souboru je opět LZ soubor*. Neboli pro libovolný soubor $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n)$ platí

$$(\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_n)$$
 je $LZ \implies (A\mathbf{x}_1,\ldots,A\mathbf{x}_n)$ je LZ .

6. "Předobraz" LN souboru je opět LN soubor. Přesněji pro libovolný soubor $(\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_n)$ platí

$$(A\mathbf{x}_1,\ldots,A\mathbf{x}_n)$$
 je $LN \implies (\mathbf{x}_1,\ldots,\mathbf{x}_n)$ je LN .

Hodnost, jádro a defekt

Nechť $A \in \mathcal{L}(P,Q)$. Hodností zobrazení A rozumíme číslo

$$h(A) := \dim A(P)$$
.

Jádro zobrazení A definujeme jako množinu

$$\ker A := \{ \mathbf{x} \in P \mid A\mathbf{x} = \theta_O \},\,$$

a jeho dimenzi nazýváme **defektem zobrazení** A. Defekt značíme d(A). Tedy

$$d(A) := \dim \ker A$$
.

Věta o jádru prostého zobrazení

Nechť $A \in \mathcal{L}(P,Q)$. Potom platí:

A je prosté $\Leftrightarrow \ker A = \{\theta_P\}$.

LN/LZ soubor a prosté zobrazení

Nechť $A \in \mathcal{L}(P,Q)$ je **prosté**. Potom

- 1. Obraz LN souboru vektorů je taky LN soubor. Tedy je-li $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n)$ LN soubor vektorů z P, je také $(A\mathbf{x}_1, \dots, A\mathbf{x}_n)$ LN.
- 2. Vzor LZ souboru vektorů je opět LZ. Neboli: je-li $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n)$ soubor vektorů z P takový že $(A\mathbf{x}_1, \dots, A\mathbf{x}_n)$ je LZ soubor, potom také soubor vzorů $(\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n)$ LZ.

Lineární zobrazení a zachování dimenze

Mějme $A \in \mathcal{L}(P,Q)$ a M podprostor VP P. Potom

- 1. $\dim A(M) \leq \dim M$.
- 2. Je-li A prosté zobrazení, potom $\dim A(M) = \dim M$.
- 3. $h(A) \leq \min\{\dim P, \dim Q\}$.

3 Matice lineárního zobrazení

Matice zobrazení vzhledem k bázím

Nechť $A \in \mathcal{L}(P,Q)$, buď $\mathcal{X} = (\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n)$ báze P a $\mathcal{Y} = (\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_m)$ báze Q. Matici $^{\mathcal{X}}A^{\mathcal{Y}} \in T^{m,n}$ definovanou po sloupcích předpisem $\forall i \in \hat{n}$:

$$(^{\mathcal{X}}A^{\mathcal{Y}})_{\cdot,i} := (A\mathbf{x}_i)_{\mathcal{Y}},$$

nazveme maticí zobrazení A vzhledem k bázím \mathcal{X} , \mathcal{Y} .

Je-li $A \in \mathcal{L}(P)$ lineární operátor, jeho matici zobrazení ${}^{\mathcal{X}}A^{\mathcal{X}}$ můžeme zkráceně značit ${}^{\mathcal{X}}A$.

Věta o matici složeného zobrazení

Nechť $A \in \mathcal{L}(Q,V), B \in \mathcal{L}(P,Q)$ a $\mathcal{X},\mathcal{Y},\mathcal{W}$ jsou popořadě báze P,Q,V vektorových prostorů konečné dimenze. Potom pro matici složeného zobrazení $AB \in \mathcal{L}(P,V)$ platí

$$^{\mathcal{X}}(AB)^{\mathcal{W}} = ^{\mathcal{Y}}A^{\mathcal{W}} \cdot ^{\mathcal{X}}B^{\mathcal{Y}}$$
.

Věta o matici izomorfismu

Je-li $A\in\mathcal{L}(P,Q)$ izomorfismus, dim P, dim $Q<\infty,~\mathcal{X}$ je báze P a \mathcal{Y} je báze Q, potom je matice ${}^{\mathcal{X}}A^{\mathcal{Y}}$ regulární a platí

$$(^{\mathcal{X}}A^{\mathcal{Y}})^{-1} = ^{\mathcal{Y}}(A^{-1})^{\mathcal{X}}.$$

Věta o souvislosti hodnosti zobrazení a jeho matice

Nechť $A \in \mathcal{L}(P,Q)$, dim $P,Q < \infty$, \mathcal{X} je báze P a \mathcal{Y} je báze Q. Potom platí

$$h(A) = h\left(^{\mathcal{X}}A^{\mathcal{Y}}\right) .$$

Matice přechodu mezi bázemi

Nechť $\mathcal{X} = (\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n)$ a $\mathcal{Y} = (\mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_n)$ jsou báze P. Matici identického operátoru ${}^{\mathcal{X}}E^{\mathcal{Y}} \in T^{n,n}$ nazýváme **maticí přechodu** od báze \mathcal{X} k bázi \mathcal{Y} .

Věta o vlastnostech matice přechodu

Nechť \mathcal{X} , \mathcal{Y} a \mathcal{Z} jsou báze P, dim $P < \infty$. Potom

1. pro libovolné $\mathbf{x} \in P$ platí

$$^{\mathcal{X}}E^{\mathcal{Y}}\cdot(\mathbf{x})_{\mathcal{X}}=(\mathbf{x})_{\mathcal{Y}},$$

2. matice ${}^{\mathcal{X}}E^{\mathcal{Y}}$ je regulární a platí

$$\left(^{\mathcal{X}}E^{\mathcal{Y}}\right)^{-1} = {}^{\mathcal{Y}}E^{\mathcal{X}},$$

3.
$${}^{\mathcal{Y}}E^{\mathcal{Z}}\cdot{}^{\mathcal{X}}E^{\mathcal{Y}}={}^{\mathcal{X}}E^{\mathcal{Z}}.$$