

# ÁLGEBRA LINEAL (R211 - CE9)

## 2024

### 2.4 - Coordenadas y Cambio de base

En un  $F$ -ev  $V$  finito dimensional, digamos  $\dim V = n$ , si tenemos una base  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  bastarán  $n$  escalares para determinar cualquier vector: si  $v \in V$  existen  $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in F$  tq  $v = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n$ . Si consideramos la base con un *orden* entre sus  $n$  vectores, cada vector de  $V$  queda unívocamente determinado por una  $n$ -upla, esto es, un elemento de  $F^n$ .

**Definición 1**  $V$   $F$ -ev finito dimensional con  $\dim V = n$ . Una **base ordenada** es un subconjunto  $B$  de  $n$  vectores de  $V$  que es base y en el cual hemos fijado un orden sucesivo entre sus elementos. Si  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  y  $v \in V$  se escribe como  $v = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n$ , el vector  $(\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in F^n$  se llama **vector de coordenadas de  $v$**  y lo denotamos  $[v]_B$ .

ATENCIÓN: ESTAREMOS DENOTANDO VECTORES FILA, Y EN LOS CASOS QUE PRECISEMOS EXPLÍCITAMENTE CONSIDERAR VECTORES COLUMNA PONDREMOS EL SUPRAÍNDICE  $t$ .

**Ejemplos 1** 1.  $V = \mathbb{R}_4[x]$ , sea  $B = \{1, x, x^2, x^3\}$  la base canónica. Si  $p(x) = x^3 + 3x^2 - 1$ , ents  $[p(x)]_B = (-1, 0, 3, 1)$ . Si  $B_1 = \{x^3, x^2, x, 1\}$  base (cuál es la diferencia con la base canónica??), ents  $[p(x)]_{B_1} = (1, 3, 0, -1)$ . Observemos que es importante el orden que definamos en nuestra base.

2.  $V = \mathbb{R}^3$ ,  $B$  base canónica. Si  $v = (1, 2, 3)$  ents  $[v]_B = (1, 2, 3)$ . Si  $B' = \{(1, 1, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0)\}$  (verificar que  $B'$  es base), ¿cómo hallamos  $[v]_{B'}$ ?

Vamos a definir ahora un concepto fundamental: los  $F$ -ev isomorfos, que desde el punto de vista de la estructura algebraica, serán indistinguibles. Para nosotros será una noción de *igualdad*, y nos permitirá trabajar de igual manera con distintos  $F$ -ev's, aunque la naturaleza de sus elementos sea diferente.

**Definición 2**  $V, W$   $F$ -ev se dicen **isomorfos** si existe  $T : V \rightarrow W$  isomorfismo. Se anota  $V \stackrel{T}{\simeq} W$ .

**Ejercicio 1** Probar la siguiente proposición:

**Proposición 1** En la clase de los  $F$ -ev, el isomorfismo es una relación de equivalencia.

El siguiente teorema es fundamental, nos dice lo que venimos anunciando: ¡¡¡todo es  $\mathbb{R}^n$ !!!

**Very Important Theorem 1**  $V$   $F$ -ev finito dimensional con  $\dim V = n$ . Ents.  $V \simeq F^n$ .

**Demostración:**

Fijamos  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  base de  $V$ . Definimos  $T : V \rightarrow F^n$  como la función que a  $v \in V$  le asigna su vector de coordenadas:  $T(v) = [v]_B$ .  $T$  es un isomorfismo. EJERCICIO!

□

Dadas dos bases en un  $F$ -ev  $V$ , cada vector  $v \in V$  tiene asociado dos vectores de coordenadas. Veamos que ambos vectores se relacionan a través de una matriz.

**Ejemplo 1**  $V = \mathbb{R}^3$ ,  $B_1 = \{e_1, e_2, e_3\}$  base canónica,  $B_2 = \{w_1 = (1, 1, 1), w_2 = (1, 1, 0), w_3 = (1, 0, 0)\}$ . Sea  $v = (3, 4, 5) = 3e_1 + 4e_2 + 5e_3$ . Observemos que  $e_1 = w_3$ ,  $e_2 = w_2 - w_3$ ,  $e_3 = w_1 - w_2$ , o lo que es lo mismo,  $[e_1]_{B_2} = (0, 0, 1)$ ,  $[e_2]_{B_2} = (0, 1, -1)$  y  $[e_3]_{B_2} = (1, -1, 0)$ . Luego,  $v = 3w_3 + 4(w_2 - w_3) + 5(w_1 - w_2) = 5w_1 - w_2 - w_3$ . Así,  $[v]_{B_1} = (3, 4, 5)$  y  $[v]_{B_2} = (5, -1, 1)$ . En general, si  $v = (x, y, z)$ ,  $[v]_{B_1} = (x, y, z)$  y  $[v]_{B_2} = zw_1 + (y - z)w_2 + (x - y)w_3$ .

Pero veamos esto de otra forma: consideremos la matriz  $C$  cuyas columnas son los vectores de coordenadas de los vectores de la base  $B_1$  expresados en la base  $B_2$ :

$$C = ([e_1]_{B_2}^t, [e_2]_{B_2}^t, [e_3]_{B_2}^t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Así, si  $v = (x, y, z)$ ,

$$C[v]_B^t = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z \\ y - z \\ x - y \end{pmatrix} = [v]_{B_1}^t.$$

El ejemplo anterior es bien general: es una definición y un teorema.

**Teorema 1**  $V$   $F$ -ev finito dimensional con  $\dim V = n$ . Sean  $B_1 = \{v_1, \dots, v_n\}$  y  $B_2 = \{w_1, \dots, w_n\}$  bases de  $V$ . Sea  $C = (c_{ij})$  la matriz cuyas entradas  $c_{ij}$  están definidas por: para cada  $j = 1, \dots, n$  sean  $c_{1j}, \dots, c_{nj} \in F$  tales que  $v_j = c_{1j}w_1 + \dots + c_{nj}w_n$ . Es decir,  $[v_j]_{B_2} = (c_{1j}, \dots, c_{nj})$  y

$$C = ([v_1]_{B_2}^t, \dots, [v_n]_{B_2}^t) = \begin{pmatrix} c_{11} & \dots & c_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{n1} & \dots & c_{nn} \end{pmatrix}.$$

Ents.  $\forall v \in V$ ,

$$C[v]_{B_1}^t = [v]_{B_2}^t. \quad (1)$$

$C$  se llama **matriz de cambio de base de  $B_1$  a  $B_2$** .

**Demostración:** Sea  $v \in V$  con  $[v]_{B_1} = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ . Veamos que  $\beta_i := (C \cdot [v]_{B_1}^t)_i$ ,  $i = 1, \dots, n$  son los escalares tq  $[v]_{B_2} = (\beta_1, \dots, \beta_n)$ . En efecto,  $\beta_i = (C \cdot [v]_{B_1}^t)_i = \sum_{k=1}^n c_{ik} \alpha_k = c_{i1} \alpha_1 + \dots + c_{in} \alpha_n$ , luego

$$\begin{aligned} \beta_1 w_1 + \dots + \beta_n w_n &= (c_{11} \alpha_1 + \dots + c_{1n} \alpha_n) w_1 + \dots + (c_{n1} \alpha_1 + \dots + c_{nn} \alpha_n) w_n \\ &= \alpha_1 (c_{11} w_1 + \dots + c_{n1} w_n) + \dots + \alpha_n (c_{1n} w_1 + \dots + c_{nn} w_n) \\ &= \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n = v, \end{aligned}$$

de donde por unicidad de escritura tenemos que  $[v]_{B_2} = (\beta_1, \dots, \beta_n)$ . □

De la siguiente proposición un poco más general se deducirá la unicidad de la matriz de cambio de base:

**Proposición 2**  $A, A' \in F^{n \times n}$  tq  $Ax = A'x$   $\forall x \in F^n$ . Ents.  $A = A'$ .

**Demostración:** Sea  $B = \{e_1, \dots, e_n\}$  base canónica de  $F^n$ . Ents.

$$(Ae_j)_i = \sum_{k=1}^n A_{ik} (e_j)_k = \sum_{k=1}^n A_{ik} \delta_{kj} = A_{ij},$$

y análogamente  $(A'e_j)_i = A'_{ij}$ , luego  $A_{ij} = A'_{ij}$   $\forall i, j$ .

□

**Corolario 1** La matriz de cambio de base es la única matriz que verifica (1).

Cuando sea necesario referenciar a las bases involucradas, anotaremos  $C_{B_1 B_2}$  o  $C_{B_1 \rightarrow B_2}$ .

**Corolario 2**  $V$   $F$ -ev.  $B_1, B_2, B_3$  bases de  $V$ . Ents:

1.  $C_{B_1 \rightarrow B_3} = C_{B_2 \rightarrow B_3} C_{B_1 \rightarrow B_2}$ .
2.  $C_{B_2 \rightarrow B_1} = (C_{B_1 \rightarrow B_2})^{-1}$ .

**Demostración:**

1. **Desafío 1** Completar esta prueba. Ayuda: unicidad.
2. **Desafío 2** Completar esta prueba. Probar primero que  $C_{B_1 \rightarrow B_2}$  es invertible y luego ver la igualdad. Ayuda: la matriz  $C_{B_1 \rightarrow B_2}$  es invertible pues si no lo fuera el sistema  $C_{B_1 \rightarrow B_2} X = 0$  tendría soluciones no triviales (concluir de aquí).

□

Veamos dos proposiciones más.

La primera nos dice que toda matriz invertible es un cambio de base.

**Proposición 3** Si  $A \in F^{n \times n}$  invertible existen bases  $B_1$  y  $B_2$  de  $F^n$  tq  $A = C_{B_1 B_2}$ .

**Desafío 3** Completar la demostración: **Demostración:** Sean  $A = (a_{ij})$ ,  $B_1$  la base canónica de  $F^n$  y  $B_2 = \{w_1, \dots, w_n\}$  con  $w_j = a_{1j}e_1 + \dots + a_{nj}e_n$ .  $B_2$  es base y  $A = C_{B_1 B_2}$ .....

□

La segunda nos dice que si tenemos una base y una matriz invertible, existen sendas bases  $B_1$  y  $B_2$  de modo tal que  $A$  cambia  $B_1$  a nuestra base  $B$  y que  $A$  cambia nuestra base  $B$  a  $B_2$ , respectivamente.

**Proposición 4** Si  $A \in F^{n \times n}$  invertible y  $B$  base de  $F^n$  entonces:

1.  $\exists B_1$  base de  $F^n$  tq  $A = C_{B_1 B}$ .
2.  $\exists B_2$  base de  $F^n$  tq  $A = C_{B B_2}$ .

**Demostración:**

1. **Desafío 4** Completar esta demostración. Ayuda: idem proposición anterior poniendo  $B$  en lugar de la base canónica.
2. **Desafío 5** Ayuda: del ítem anterior, usar proposición para  $A^{-1}$  y  $B$ , existe  $B_2$  tq  $A^{-1} = C_{B_2 B_1}$  luego  $A = (C_{B_2 B})^{-1} = C_{B B_2}$ .

□

Veremos mil ejemplos en el laboratorio y en el práctico!