$$[\mathbf{A}] = [A_{ii}]$$

$$[\boldsymbol{\delta}][\boldsymbol{x}] = \sum_{j=1}^{3} \delta_{ij} x_{j} = x_{i}$$
$$[\boldsymbol{\delta}][\boldsymbol{x}] = \delta_{ij} x_{j} = x_{i} = [\boldsymbol{x}] = \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ x_{3} \end{bmatrix}$$
$$[\boldsymbol{y}]^{\mathsf{T}}[\boldsymbol{\delta}] = y_{i} \delta_{ij} = y_{j} = [\boldsymbol{y}]^{\mathsf{T}} = [y_{1}, y_{2}, y_{3}]$$

O que é uma base ortonormal?

Uma base ortogonal  $V = (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2, \dots, \boldsymbol{v}_n)$  é uma base em que

$$\mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_i = |\mathbf{v}_i|^2 \delta_{ii}$$

(lembre-se de que)

$$\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{a} = |\boldsymbol{a}|^2.$$

Se obrigarmos todos os  $|v_i| = 1$ , ou seja, se nós fizermos

$$oldsymbol{e}_i \equiv rac{1}{|oldsymbol{v}_i|} oldsymbol{v}_i,$$

teremos uma base ortonormal  $E = (e_1, e_2, \dots, e_n)$ , e agora

$$e_i \cdot e_j = \delta_{ij}$$
.

Lembre-se de que um vetor "absoluto" é uma criatura do tipo

$$v = (4, 5, 6).$$

Faça agora uma base F = ((1,0,0),(1,1,0),(1,1,1)). Quanto é  $\boldsymbol{v}$  na base F? Em outras palavras, devemos ter

$$egin{aligned} oldsymbol{v} &= v_{F1} oldsymbol{f}_1 + v_{F2} oldsymbol{f}_2 + v_{F3} oldsymbol{f}_3, \ oldsymbol{f}_1 &= (1,0,0), \ oldsymbol{f}_2 &= (1,1,0), \ oldsymbol{f}_3 &= (1,1,1). \end{aligned}$$

Para encontrar as coordenadas  $v_{Fi}$ , fazemos

$$(4,5,6) = v_{F1}(1,0,0) + v_{F2}(1,1,0) + v_{F3}(1,1,1);$$

$$= (v_{F1} + v_{F2} + v_{F3}, v_{F2} + v_{F3}, v_{F3})$$

$$4 = v_{F1} + v_{F2} + v_{F3},$$

$$5 = v_{F2} + v_{F3},$$

$$6 = v_{F3}.$$

Portanto,

$$v_{F3} = 6,$$
  
 $v_{F2} = -1,$   
 $v_{F1} = -1.$ 

Ou seja: na base F, o vetor  $\boldsymbol{v}=(4,5,6)$  é representado como

$$\boldsymbol{v} = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 6 \end{bmatrix}_F$$

de maneira que

$$egin{aligned} oldsymbol{v} &= -1 oldsymbol{f}_1 - 1 oldsymbol{f}_2 + 6 oldsymbol{f}_3, \ &= \sum_{i=1}^3 v_{Fi} oldsymbol{f}_i \ &= v_{Fi} oldsymbol{f}_i \end{aligned}$$

Se não houver absolutamente qualquer dúvida sobre o contexto, muitas vezes nós vamos abreviar:

$$\boldsymbol{v} = v_i \boldsymbol{f}_i$$
.

Atenção! Existe mais de uma base ortonormal no  $\mathbb{R}^n!!!$  The hard way,

$$u \cdot v = [u_{E1}e_1 + u_{E2}e_2 + u_{E3}e_3] \cdot [v_{E1}e_1 + v_{E2}e_2 + v_{E3}e_3]$$

$$= u_{E1}e_1 \cdot [v_{E1}e_1 + v_{E2}e_2 + v_{E3}e_3] +$$

$$u_{E2}e_2 \cdot [v_{E1}e_1 + v_{E2}e_2 + v_{E3}e_3] +$$

$$u_{E3}e_3 \cdot [v_{E1}e_1 + v_{E2}e_2 + v_{E3}e_3]$$

$$= u_{E1}e_1 \cdot v_{E1}e_1 + u_{E1}e_1 \cdot v_{E2}e_2 + u_{E1}e_1 \cdot v_{E3}e_3 +$$

$$u_{E2}e_2 \cdot v_{E1}e_1 + u_{E2}e_2 \cdot v_{E2}e_2 + u_{E2}e_2 \cdot v_{E3}e_3 +$$

$$u_{E3}e_3 \cdot v_{E1}e_1 + u_{E3}e_3 \cdot v_{E2}e_2 + u_{E3}e_3 \cdot v_{E3}e_3$$

$$= u_{E1}v_{E1}e_1 \cdot e_1 + u_{E1}v_{E2}e_1 \cdot e_2 + u_{E1}v_{E3}e_1 \cdot e_3 +$$

$$u_{E2}v_{E1}e_2 \cdot e_1 + u_{E2}v_{E2}e_2 \cdot e_2 + u_{E2}v_{E3}e_2 \cdot e_3 +$$

$$u_{E3}v_{E1}e_3 \cdot e_1 + u_{E3}v_{E2}e_3 \cdot e_2 + u_{E3}v_{E3}e_3 \cdot e_3$$

$$= u_{E1}v_{E1} + u_{E2}v_{E2} + u_{E3}v_{E3}$$

$$= u_{E1}v_{E1} + u_{E2}v_{E2} + u_{E3}v_{E3}$$

$$= u_{E1}v_{E1} + u_{E2}v_{E2} + u_{E3}v_{E3}$$

$$= \sum_{i=1}^{3} u_{Ei}v_{Ei} = u_{Ei}v_{Ei}.$$

Permutações