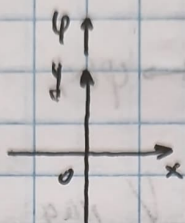
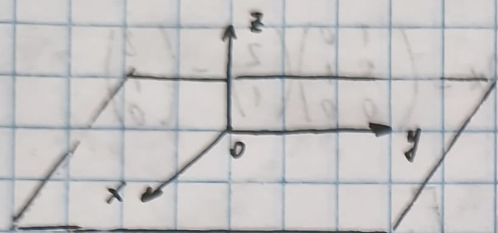


Семинар 28, 18.04.24

Зафиксируем векторные пространства  $U, V$  над полем  $F$ .

Отображение  $\varphi: U \rightarrow V$  наз. линейным, если  $\varphi(\lambda u_1 + \mu u_2) = \lambda \varphi(u_1) + \mu \varphi(u_2)$ .

Пример 1. Вложение плоскости в 3-мерное пространство.



Пусть  $e = (e_1, \dots, e_n)$  и  $f = (f_1, \dots, f_m)$  - базисы  $U$  и  $V$  соотв.

Матрицей лин. отображения  $\varphi$  в паре базисов  $(e, f)$  наз. такая

матрица  $A \in \text{Mat}_{m \times n}(F)$ , что  $(\varphi(e_1), \dots, \varphi(e_n)) = f \cdot A$ , т.е.

по столбцам  $A$  записаны координаты векторов  $\varphi(e_i)$  в базисе  $f$ .

Пусть  $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  - столбец координат вектора  $u \in U$  в базисе  $e$ ,  
а  $y$  - столбец координат вектора  $\varphi(u) \in V$  в базисе  $f$ . Тогда

$$y = Ax.$$

$\forall A \in \text{Mat}_{m \times n}(F) \exists!$  лин. отображение  $\varphi: U \rightarrow V$ , которое в паре базисов  $(e, f)$  имеет матрицу  $A$ .

Если  $(e', f')$  - ещё одна пара базисов  $U$  и  $V$ , а  $C$  и  $D$  - это матрицы перехода от  $e$  к  $e'$  и от  $f'$  к  $f$  соотв., то в паре базисов  $(e', f')$  отображение  $\varphi$  имеет матрицу  $A' = D^{-1} \cdot A \cdot C$ .



Лин. отображение однозначно задаётся образами базисных векторов:

$\forall$  набора векторов  $v_1, \dots, v_n \in V$   $\exists!$  лин. отображение  $\varphi: U \rightarrow V$ ,  
для которого  $\varphi(e_i) = v_i \quad \forall i = \overline{1, n}$ .

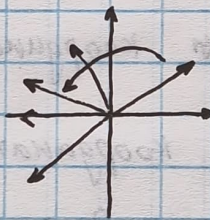
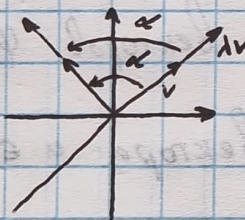
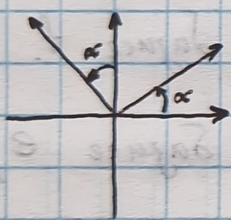
**Пример 2.** Для  $\varphi$  из примера 1 в паре базисов  $(Ox, Oy), (Ox, Oy, Oz)$ .

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad x = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad y \leftrightarrow \varphi(x) \quad y = Ax = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Зафикс. векторное пространство  $V$  над полем  $F$ .

Отображение  $A: V \rightarrow V$  наз. линейным оператором на  $V$ , если  
 $A$  линейно.

**Пример.** Поворот плоскости на угол  $\alpha$ .



$$A(v_1 + v_2) = A(v_1) + A(v_2)$$

$$A(\lambda v_1) = \lambda \cdot A(v_1)$$

Пусть  $e = (e_1, \dots, e_n)$  - базис  $V$ .

Матрицей лин. оператора  $A$  в базисе  $e$  наз. матрица лин. отображения  $A$  в паре базисов  $(e, e)$ .

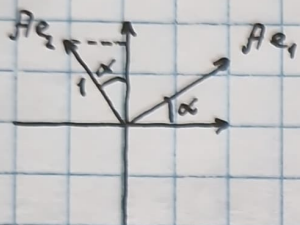
$$(A(e_1), \dots, A(e_n)) = e \cdot A, \text{ где } A \in \text{Mat}_n(F)$$

В координатах оператор  $A$  с матрицей  $A$  действует как  $y = Ax$   
↓  
коорд.  $\varphi(v)$  в базисе  $e$       коорд.  $v$  в базисе  $e$ .



Если  $e' = (e'_1, \dots, e'_n)$  — это ещё один базис  $V$ , а  $C$  — это матрица перехода  $e \rightarrow e'$ , то в базисе  $e'$  оператор  $A$  имеет матрицу  $A' = C^{-1}AC$ .

① Найти матрицу оператора поворота плоскости на угол  $\alpha$  в о.н. базисе



$$A = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

② Пусть отображение  $\varphi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  задано в координатах (здесь  $x = (x_1, x_2, x_3)$ ):

$$1) \varphi(x) = (x_2 + x_3, 2x_1 + x_3, 3x_1 - x_2 + x_3)$$

$$2) \varphi(x) = (2x_1 + x_2, x_1 + x_3, x_3^2)$$

Какие из них явл. лн. операторами и в этом случае найти матрицу

$$1) \varphi(x) \text{ действует как } Ax, \text{ где } A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$2) \varphi((0, 0, 1) + (0, 0, 1)) = \varphi(0, 0, 2) = (0, 2, 4)$$

$$\varphi(0, 0, 1) + \varphi(0, 0, 1) = 2\varphi(0, 0, 1) = (0, 2, 2) \Rightarrow \text{не линейно.}$$

③ Доказать, что  $\exists!$  лн. оператор на  $\mathbb{R}^3$ , переводящий векторы

$$a_1 = (2, 3, 5), \quad a_2 = (0, 1, 2), \quad a_3 = (1, 0, 0) \text{ соотв. в векторы}$$

$$b_1 = (1, 1, 1), \quad b_2 = (1, 1, -1), \quad b_3 = (2, 1, 2) \text{ и найти его матрицу в стандартном базисе.}$$



Достаточно доказать, что  $a_1, a_2, a_3$  - базис в  $\mathbb{R}^3$ . Увидим.

Предположим, что мы задали  $A$ . Мы знаем  $A(a_i) = b_i$ .

Хотим найти  $A(e_i)$ , где  $e_1, e_2, e_3$  - станд. базис.

Если  $A$  - это матрица  $A$  в станд. базисе и  $A'$  - это матрица  $A$

в базисе  $a_1, a_2, a_3$ , то  $A' = C^{-1}AC$ , где  $C$  - матрица перехода

$(e_1, e_2, e_3) \rightarrow (a_1, a_2, a_3)$ .

$$C = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 0 \\ 5 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

Найдём  $A'$ , тогда  $A = CA'C^{-1}$ . Т.е. нужно найти коор-ты векторов

$b_i$  в базисе  $a_j$ . Пусть  $b_i$  имеет коор-ты  $x_i = \begin{pmatrix} x_{1i} \\ x_{2i} \\ x_{3i} \end{pmatrix}$  в базисе  $a_j$ .

Тогда  $Cx_i = b_i$ , т.е.

$$x_{1i}a_1 + x_{2i}a_2 + x_{3i}a_3$$

$x_i = C^{-1}b_i$ . Тогда в  $A'$  по столбцам записаны  $x_1, x_2, x_3$ .

$$C^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 0 & -5 & 3 \\ 1 & -4 & 2 \end{pmatrix} \quad (\text{в частн. } \Rightarrow a_j \text{ - базис})$$

$$x_1 = C^{-1}b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$A' = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ -2 & -8 & 1 \\ -1 & -5 & 1 \end{pmatrix}$$

$$x_2 = C^{-1}b_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ -8 \\ -5 \end{pmatrix}$$

$$A = CA'C^{-1} = \dots$$

$$x_3 = C^{-1}b_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$



④ Пусть л.и. оператор переводит л/и векторы  $a_1, \dots, a_n$  в векторы  $b_1, \dots, b_n$  соотв. ( $n = \dim V$ ). Док-ть, что матрица  $A$  оператора  $A$  в некотором базисе  $e_1, \dots, e_n$  удовлетворяет равенству  $A = DC^T$ , где столбцы  $C$  и  $D$  состоят из координат векторов  $a_1, \dots, a_n$  и соотв.  $b_1, \dots, b_n$  в базисе  $e_1, \dots, e_n$ .

Пусть  $A'$  - матрица  $A$  в базисе  $(a_1, \dots, a_n) = a$

$$A' = C^T A C \Rightarrow A = C A' C^{-T}$$

Пусть  $x_i = \begin{pmatrix} x_{i1} \\ \vdots \\ x_{in} \end{pmatrix}$  - коорд-ты векторов  $b_i$  в базисе  $a$ .

В частности,  $A' = \begin{pmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{pmatrix}$ .  
↓  
столбцы

Тогда  $Cx_i = y_i$ , где  $y_i$  - координаты векторов  $b_i$  в базисе  $e$ .

Т.е.  $CX = Y$ , где  $X = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $Y = (y_1, \dots, y_n)$

Заметим, что  $X = A'$  и  $Y = D$ . Итого,  $CA' = D \Rightarrow A' = C^{-T}D$

$$\Rightarrow A = C \cdot C^{-T} D \cdot C^{-T} = D \cdot C^{-T}$$