

יהי V מרחב וקטורי מעל \mathbb{F} .

* קבוצה / סבירה של וקטורים מ- V נקראת בזס כאשר הבנו

לה שנה V .

* קבוצה / סבירה של וקטורים מ- V נקראת בזס - תלויה לניאית כאשר

היא לא תלויה לניאית.

* סבירה (v_1, \dots, v_n) של וקטורים מ- V נקראת בסיס כאשר

היא בזס ובלתי-תלויה לניאית (בזס).

2.3.1:

$V = \mathbb{F}^n$ ו- (e_1, \dots, e_n) בסיס של \mathbb{F}^n .

* בסיס זה של \mathbb{F}^n נקרא הבסיס הסטנדרטי.

מטריצה

יהי $v_1, \dots, v_n \in \mathbb{F}^m$

נסמן $A \in M_{m \times n}(\mathbb{F})$ את המטריצה כך שהמחזרה ה- j

היא v_j .

למשל (v_1, \dots, v_n) היא בסיס של \mathbb{F}^n

למשל $b \in \mathbb{F}^m$ למעשה $Ax = b$ קיים בתבנית יחיד.

הוכחה

(1) \Rightarrow נניח כי $b \in \mathbb{F}^m$ למעשה $Ax = b$ קיים בתבנית יחיד.

למשל $b = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$ דבר נכון

למשל (v_1, \dots, v_n) בסיס

הי' $b \in \mathbb{F}^m$ משהו למעשה $Ax = b$ קיים בתבנית,

מתקיים $b \in \{Ax \mid x \in \mathbb{F}^n\} = \text{Span}(v_1, \dots, v_n)$

$\text{Span}(v_1, \dots, v_n) = \mathbb{F}^n$, כל

כלומר (v_1, \dots, v_n) בסיס. לכן (v_1, \dots, v_n) בסיס.

(2) \Leftarrow נניח כי (v_1, \dots, v_n) בסיס.

הי' $b \in \mathbb{F}^m$ משהו - (v_1, \dots, v_n) בסיס, מתקיים:

$\{Ax \mid x \in \mathbb{F}^n\} = \text{Span}(v_1, \dots, v_n) = \mathbb{F}^m$

$b \in \{Ax \mid x \in \mathbb{F}^n\}$, מכאן

כלומר, למעשה $Ax = b$ קיים בתנאי.

יהי $x_1, x_2 \in \mathbb{F}^n$ בתנאות $Ax = b$, כלומר

$$Ax_1 = b \quad \text{וב} \quad Ax_2 = b$$

$$A(x_1 - x_2) = Ax_1 - Ax_2 = b - b = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{מכאן,}$$

כלומר, $x_1 - x_2$ הוא בתנאי $Ax = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$ הומוגני, למעשה מסווגת

מטא - (v_1, \dots, v_n) בסיס, למעשה זו קיימת בתנאי יחיד,

$$x_1 - x_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{ולכן}$$

כי $x_1 = x_2$ ובכך הוכחנו למעשה $Ax = b$ קיים בתנאי יחיד.

לשנה

יהי V מ"מ מעל \mathbb{F} , ויהי (v_1, \dots, v_n) בסיס של V .

טוב שכל $v \in V$ קיימים $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{F}$ יחידים

$$v = c_1 v_1 + \dots + c_n v_n \quad \text{כך -}$$

הוכחה

מטא - (v_1, \dots, v_n) בסיס, מוכיחים $v \in \text{Span}(v_1, \dots, v_n)$

כלומר, קיימים $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{F}$ כך - $v = c_1 v_1 + \dots + c_n v_n$

$$v = d_1 v_1 + \dots + d_n v_n \quad \text{כך} \quad d_1, \dots, d_n \in \mathbb{F} \quad \text{ידי}$$

$$c_1 v_1 + \dots + c_n v_n = d_1 v_1 + \dots + d_n v_n \quad \text{מכאן}$$

$$(c_1 - d_1) v_1 + \dots + (c_n - d_n) v_n = 0 \quad \text{כאן}$$

מטוסקן - (v_1, \dots, v_n) קבוצה, זיכרון, פנימי, זה, חייב להיות, גיוון.

$$c_1 - d_1 = \dots = c_n - d_n = 0 \quad \text{כלומר,}$$

$$c_1 = d_1, \dots, c_n = d_n \quad \text{מכאן}$$

כלומר, $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{F}$ מתקיימת, אחר, בת, נא, הנצור.

הערה

אמר V ו- \mathbb{F} , $B = (v_1, \dots, v_n)$ בסיס של V .

$v \in V$, $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{F}$ כמו, באמצעות, אלו - חיה $\begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} \in \mathbb{F}^n$

נקראו ח. ית הקואורדינטות של v בסיס B ומסומן $[v]_B$.

דוגמה

הבסיס

הבסיס

$$v = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$V = \mathbb{R}^2$$

$$1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

אלו

$$B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \quad (1)$$

$$[v]_B = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{ולכן}$$

$$0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{ולכן} \quad , B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right) \quad (2)$$

$$[v]_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{ולכן}$$

$$2 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{ולכן} \quad , B = \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \quad (3)$$

$$[v]_B = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{ולכן}$$

מבואות ח. יור. הקואורדינטות

$$[v]_B = v \quad \text{ולכן} \quad B = (e_1, \dots, e_n) \quad V = \mathbb{F}^n \quad (1)$$

$$[v]_B = e_j \quad \text{ולכן} \quad v = v_j \quad B = (v_1, \dots, v_n) \quad V \text{ מ"ו} \quad (2)$$

$$[v]_B = v \quad \text{ולכן} \quad B = (e_1, \dots, e_n) \quad V = \mathbb{F}^n \quad (3)$$

$$[v]_B = v \quad \text{ולכן} \quad B = (e_1, \dots, e_n) \quad V = \mathbb{F}^n$$

המאמר.

הערה:

$$v \in \mathbb{F}^m, \mathbb{F}^m \text{ ג'ס} \quad B = (v_1, \dots, v_n)$$

$$[v]_B \quad \text{ולכן} \quad B = (v_1, \dots, v_n)$$

$$= \sum_{i=1}^m \left(\sum_{j=1}^n a_{ij} \cdot d_j \right) v_i = \sum_{i=1}^n 0 \cdot v_i = 0_v$$

סעיף 3.10, תרגום (1) (w_1, \dots, w_n) וקטור 0 של V