

M0031M, Linjär algebra och differentialekvationer

Föreläsning 10

Ove Edlund

LTU

2016-09-09

Koordinater

Sats 7

Låt $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n\}$ vara en bas för vektorrummet V . För varje $\mathbf{x} \in V$ finns då unika skalärer c_1, c_2, \dots, c_n så att

$$\mathbf{x} = c_1 \mathbf{b}_1 + c_2 \mathbf{b}_2 + \dots + c_n \mathbf{b}_n.$$

Definition: Koordinater

Om $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n\}$ är en bas för vektorrummet V och $\mathbf{x} \in V$, så ges *koordinaterna för \mathbf{x} i basen \mathcal{B}* av viktorna c_1, c_2, \dots, c_n som uppfyller

$$\mathbf{x} = c_1 \mathbf{b}_1 + c_2 \mathbf{b}_2 + \dots + c_n \mathbf{b}_n.$$

Vektorn i \mathbb{R}^n med c_1, c_2, \dots, c_n som element kallas **\mathcal{B} -koordinatvektorn för \mathbf{x}** , och skrivs

$$[\mathbf{x}]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix}.$$

Koordinatbytesmatrix från \mathcal{B} till \mathbb{R}^m

Givet basen $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n\}$, där $\mathbf{b}_k \in \mathbb{R}^m$ gäller att

$$\mathbf{x} = \mathbf{P}_{\mathcal{B}} [\mathbf{x}]_{\mathcal{B}}$$

där $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^m$, $[\mathbf{x}]_{\mathcal{B}} \in \mathbb{R}^n$ och $\mathbf{P}_{\mathcal{B}}$ är $m \times n$ -matrisen

$$\mathbf{P}_{\mathcal{B}} = [\mathbf{b}_1 \ \mathbf{b}_2 \ \dots \ \mathbf{b}_n] .$$

Om $m = n$ ges avbildningen $\mathbf{x} \mapsto [\mathbf{x}]_{\mathcal{B}}$ av

$$[\mathbf{x}]_{\mathcal{B}} = \mathbf{P}_{\mathcal{B}}^{-1} \mathbf{x}$$

Sats 8

Låt $\mathcal{B} = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \dots, \mathbf{b}_n\}$ vara en bas för vektorrummet V .

Koordinatavbildningen $\mathbf{x} \mapsto [\mathbf{x}]_{\mathcal{B}}$ är då en linjär avbildning från V till \mathbb{R}^n som både är ett-till-ett (injektiv) och på (surjektiv).

Om det finns en ett-till-ett och på avbildning från ett vektorrum till ett annat är vektorrummen **isomorfa**, dvs de har "samma form".