Тема III. Линейные операторы

§ 1. Замена базиса

М.В.Волков

Уральский федеральный университет

Институт естественных наук и математики

кафедра алгебры и фундаментальной информатики

2020/2021 учебный год

Recap: линейные операторы

Определение

Пусть V – векторное пространство над полем F. Отображение $\mathcal{A}\colon V \longrightarrow V$ называется *линейным преобразованием* или *линейным оператором*, если для любых векторов $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2 \in V$ и любого скаляра $t \in F$ выполняются равенства $\mathcal{A}(\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2) = \mathcal{A}(\mathbf{x}_1) + \mathcal{A}(\mathbf{x}_2)$ и $\mathcal{A}(t\mathbf{x}_1) = t\mathcal{A}(\mathbf{x}_1)$.

Определение

Пусть V – векторное пространство над полем F. Отображение $\mathcal{A}\colon V \longrightarrow V$ называется *линейным преобразованием* или *линейным оператором*, если для любых векторов $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2 \in V$ и любого скаляра $t \in F$ выполняются равенства $\mathcal{A}(\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2) = \mathcal{A}(\mathbf{x}_1) + \mathcal{A}(\mathbf{x}_2)$ и $\mathcal{A}(t\mathbf{x}_1) = t\mathcal{A}(\mathbf{x}_1)$.

Теорема существования и единственности линейного оператора

Пусть V – конечномерное векторное пространство над полем F, $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \ldots, \mathbf{p}_n\}$ – базис пространства V, а $\mathbf{w}_1$, $\mathbf{w}_2$, $\ldots$, $\mathbf{w}_n$ – произвольные вектора из V. Тогда существует, и притом только один, линейный оператор $\mathcal{A}$ на V такой, что $\mathcal{A}(\mathbf{p}_i) = \mathbf{w}_i$ для всех $i = 1, 2, \ldots, n$.

Определение

Пусть V – векторное пространство над полем F. Отображение $\mathcal{A}\colon V \longrightarrow V$ называется *линейным преобразованием* или *линейным оператором*, если для любых векторов $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2 \in V$ и любого скаляра $t \in F$ выполняются равенства $\mathcal{A}(\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2) = \mathcal{A}(\mathbf{x}_1) + \mathcal{A}(\mathbf{x}_2)$ и $\mathcal{A}(t\mathbf{x}_1) = t\mathcal{A}(\mathbf{x}_1)$.

Теорема существования и единственности линейного оператора

Пусть V – конечномерное векторное пространство над полем F, $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$ – базис пространства V, а $\mathbf{w}_1$, $\mathbf{w}_2$, …, $\mathbf{w}_n$ – произвольные вектора из V. Тогда существует, и притом только один, линейный оператор $\mathcal{A}$ на V такой, что $\mathcal{A}(\mathbf{p}_i) = \mathbf{w}_i$ для всех $i = 1, 2, \dots, n$.

Итак, линейный оператор на V однозначно определяется тем, как он действует на базисных векторах пространства V. Поэтому для того, чтобы иметь полную информацию о линейном операторе, достаточно знать координаты образов этих базисных векторов.

Определение

Пусть $\mathcal{A}$ – линейный оператор на конечномерном пространстве V, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$ — базис V. Составим $n \times n$-матрицу, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \dots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathcal{A}(\mathbf{p}_i)$ в базисе P. Эта матрица называется *матрицей оператора* $\mathcal{A}$ *в базисе* P и обозначается через A_P или просто через A.

Определение

Пусть $\mathcal{A}$ – линейный оператор на конечномерном пространстве V, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$ — базис V. Составим $n \times n$-матрицу, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \dots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathcal{A}(\mathbf{p}_i)$ в базисе P. Эта матрица называется *матрицей оператора* $\mathcal{A}$ *в базисе* P и обозначается через A_P или просто через A.

Зная матрицу оператора, можно вычислить координаты образа произвольного вектора $\mathbf{x} \in V$ по координатам $\mathbf{x}$:

$$\big[\mathcal{A}(\mathbf{x})\big]_P = A_P[\mathbf{x}]_P.$$

Определение

Пусть $\mathcal{A}$ – линейный оператор на конечномерном пространстве V, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$ — базис V. Составим $n \times n$-матрицу, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \dots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathcal{A}(\mathbf{p}_i)$ в базисе P. Эта матрица называется *матрицей оператора* $\mathcal{A}$ *в базисе* P и обозначается через A_P или просто через A.

Зная матрицу оператора, можно вычислить координаты образа произвольного вектора $\mathbf{x} \in V$ по координатам $\mathbf{x}$:

$$\big[\mathcal{A}(\mathbf{x})\big]_P = A_P[\mathbf{x}]_P.$$

Ясно, что матрицы одного и того же линейного оператора в разных базисах могут быть различными. Как они связаны между собой?

Определение

Пусть $\mathcal{A}$ – линейный оператор на конечномерном пространстве V, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \ldots, \mathbf{p}_n\}$ — базис V. Составим $n \times n$-матрицу, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \ldots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathcal{A}(\mathbf{p}_i)$ в базисе P. Эта матрица называется *матрицей оператора* $\mathcal{A}$ *в базисе* P и обозначается через A_P или просто через A.

Зная матрицу оператора, можно вычислить координаты образа произвольного вектора $\mathbf{x} \in V$ по координатам $\mathbf{x}$:

$$\big[\mathcal{A}(\mathbf{x})\big]_P = A_P[\mathbf{x}]_P.$$

Ясно, что матрицы одного и того же линейного оператора в разных базисах могут быть различными. Как они связаны между собой? Как выбрать самую «простую» матрицу для данного оператора?

Определение

Пусть V – конечномерное векторное пространство над полем F, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$ и $Q = \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_n\}$ – два базиса этого пространства. *Матрицей перехода от базиса P к базису Q* называется $n \times n$-матрица, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \dots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathbf{q}_i$ в базисе P.

Определение

Пусть V – конечномерное векторное пространство над полем F, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \ldots, \mathbf{p}_n\}$ и $Q = \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \ldots, \mathbf{q}_n\}$ – два базиса этого пространства. *Матрицей перехода от базиса P к базису Q* называется $n \times n$-матрица, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \ldots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathbf{q}_i$ в базисе P.

Матрица перехода от базиса P к базису Q обозначается через $T_{P \to Q}$.

Определение

Пусть V – конечномерное векторное пространство над полем F, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$ и $Q = \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_n\}$ – два базиса этого пространства. *Матрицей перехода от базиса* P *к базису* Q называется $n \times n$-матрица, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \dots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathbf{q}_i$ в базисе P.

Матрица перехода от базиса P к базису Q обозначается через $T_{P \to Q}$.

Принято базис P называть *старым*, а базис Q – *новым*.

Матрица перехода от одного базиса к другому

Определение

Пусть V – конечномерное векторное пространство над полем F, а $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$ и $Q = \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_n\}$ – два базиса этого пространства. *Матрицей перехода от базиса* P *к базису* Q называется $n \times n$-матрица, i-й столбец которой (для каждого $i = 1, 2, \dots, n$) есть координатный столбец вектора $\mathbf{q}_i$ в базисе P.

Матрица перехода от базиса P к базису Q обозначается через $T_{P \to Q}$.

Принято базис P называть *старым*, а базис Q – *новым*.
Итак, матрица перехода от старого базиса к новому строится из старых координат новых базисных векторов.

Через матрицу перехода можно связать между собой координаты одного и того же вектора в разных базисах.

Предложение (формула замены координат)

Пусть P *и* Q *– два базиса пространства* V. *Тогда для любого* $\mathbf{x} \in V$

$$[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

Через матрицу перехода можно связать между собой координаты одного и того же вектора в разных базисах.

Предложение (формула замены координат)

Пусть P и Q – два базиса пространства V. Тогда для любого $\mathbf{x} \in V$

$$[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

Доказательство. Пусть $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$, $Q = \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_n\}$,

$$T_{P\to Q} = (t_{ij}),\ [\mathbf{x}]_P = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix},\ [\mathbf{x}]_Q = \begin{bmatrix} x_1' \\ x_2' \\ \vdots \\ x_n' \end{bmatrix}.$$

Через матрицу перехода можно связать между собой координаты одного и того же вектора в разных базисах.

Предложение (формула замены координат)

Пусть P и Q – два базиса пространства V. Тогда для любого $\mathbf{x} \in V$

$$[\mathbf{x}]_P = T_{P \to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

Доказательство. Пусть $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_n\}$, $Q = \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_n\}$,

$$T_{P \to Q} = (t_{ij}),\ [\mathbf{x}]_P = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix},\ [\mathbf{x}]_Q = \begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix}.$$

Тогда $\mathbf{x} = x_1\mathbf{p}_1 + x_2\mathbf{p}_2 + \dots + x_n\mathbf{p}_n = x'_1\mathbf{q}_1 + x'_2\mathbf{q}_2 + \dots + x'_n\mathbf{q}_n$.

Через матрицу перехода можно связать между собой координаты одного и того же вектора в разных базисах.

Предложение (формула замены координат)

Пусть P и Q – два базиса пространства V. Тогда для любого $\mathbf{x} \in V$

$$[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

Доказательство. Пусть $P = \{\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \ldots, \mathbf{p}_n\}$, $Q = \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \ldots, \mathbf{q}_n\}$,

$$T_{P\to Q} = (t_{ij}),\ [\mathbf{x}]_P = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix},\ [\mathbf{x}]_Q = \begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix}.$$

Тогда $\mathbf{x} = x_1\mathbf{p}_1 + x_2\mathbf{p}_2 + \cdots + x_n\mathbf{p}_n = x'_1\mathbf{q}_1 + x'_2\mathbf{q}_2 + \cdots + x'_n\mathbf{q}_n$.

Раскроем правую часть, выразив вектора $\mathbf{q}_i$ через базис P.

$$\begin{aligned} x'_1\mathbf{q}_1 + x'_2\mathbf{q}_2 + \cdots + x'_n\mathbf{q}_n &= x'_1(t_{11}\mathbf{p}_1 + t_{21}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n1}\mathbf{p}_n) + \\ &+ x'_2(t_{12}\mathbf{p}_1 + t_{22}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n2}\mathbf{p}_n) + \\ &\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\ &+ x'_n(t_{1n}\mathbf{p}_1 + t_{2n}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{nn}\mathbf{p}_n) \end{aligned}$$

Изменение координат вектора при замене базиса (2)

$$\begin{aligned}
x'_1\mathbf{q}_1 + x'_2\mathbf{q}_2 + \cdots + x'_n\mathbf{q}_n &= x'_1(t_{11}\mathbf{p}_1 + t_{21}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n1}\mathbf{p}_n) + \\
&+ x'_2(t_{12}\mathbf{p}_1 + t_{22}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n2}\mathbf{p}_n) + \\
&\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots \\
&+ x'_n(t_{1n}\mathbf{p}_1 + t_{2n}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{nn}\mathbf{p}_n) = \\
&= (t_{11}x'_1 + t_{12}x'_2 + \cdots + t_{1n}x'_n)\mathbf{p}_1 + \\
&+ (t_{21}x'_1 + t_{22}x'_2 + \cdots + t_{2n}x'_n)\mathbf{p}_2 + \\
&\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots \\
&+ (t_{n1}x'_1 + t_{n2}x'_2 + \cdots + t_{nn}x'_n)\mathbf{p}_n.
\end{aligned}$$

$$
\begin{aligned}
x'_1\mathbf{q}_1 + x'_2\mathbf{q}_2 + \cdots + x'_n\mathbf{q}_n &= x'_1(t_{11}\mathbf{p}_1 + t_{21}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n1}\mathbf{p}_n) + \\
&+ x'_2(t_{12}\mathbf{p}_1 + t_{22}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n2}\mathbf{p}_n) + \\
&\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\
&+ x'_n(t_{1n}\mathbf{p}_1 + t_{2n}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{nn}\mathbf{p}_n) = \\
&= (t_{11}x'_1 + t_{12}x'_2 + \cdots + t_{1n}x'_n)\mathbf{p}_1 + \\
&+ (t_{21}x'_1 + t_{22}x'_2 + \cdots + t_{2n}x'_n)\mathbf{p}_2 + \\
&\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\
&+ (t_{n1}x'_1 + t_{n2}x'_2 + \cdots + t_{nn}x'_n)\mathbf{p}_n.
\end{aligned}
$$

В силу единственности разложения вектора по базису, имеем

$$
\begin{cases}
x_1 = t_{11}x'_1 + t_{12}x'_2 + \cdots + t_{1n}x'_n, \\
x_2 = t_{21}x'_1 + t_{22}x'_2 + \cdots + t_{2n}x'_n, \\
\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\
x_n = t_{n1}x'_1 + t_{n2}x'_2 + \cdots + t_{nn}x'_n.
\end{cases}
$$

$$\begin{aligned} x'_1\mathbf{q}_1 + x'_2\mathbf{q}_2 + \cdots + x'_n\mathbf{q}_n &= x'_1(t_{11}\mathbf{p}_1 + t_{21}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n1}\mathbf{p}_n) + \\ &+ x'_2(t_{12}\mathbf{p}_1 + t_{22}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{n2}\mathbf{p}_n) + \\ &\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\ &+ x'_n(t_{1n}\mathbf{p}_1 + t_{2n}\mathbf{p}_2 + \cdots + t_{nn}\mathbf{p}_n) = \\ &= (t_{11}x'_1 + t_{12}x'_2 + \cdots + t_{1n}x'_n)\mathbf{p}_1 + \\ &+ (t_{21}x'_1 + t_{22}x'_2 + \cdots + t_{2n}x'_n)\mathbf{p}_2 + \\ &\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\ &+ (t_{n1}x'_1 + t_{n2}x'_2 + \cdots + t_{nn}x'_n)\mathbf{p}_n. \end{aligned}$$

В силу единственности разложения вектора по базису, имеем

$$\begin{cases} x_1 = t_{11}x'_1 + t_{12}x'_2 + \cdots + t_{1n}x'_n, \\ x_2 = t_{21}x'_1 + t_{22}x'_2 + \cdots + t_{2n}x'_n, \\ \ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\ x_n = t_{n1}x'_1 + t_{n2}x'_2 + \cdots + t_{nn}x'_n. \end{cases}$$

Эта система эквивалентна матричному равенству $[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q$. $\square$

Итак, $\boxed{[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q}$.

Итак, $\boxed{[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q}$. Меняя ролями P и Q, имеем $[\mathbf{x}]_Q = T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$.

Итак, $\boxed{[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q}$. Меняя ролями P и Q, имеем $[\mathbf{x}]_Q = T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$. Подставляя второе равенство в первое, получаем $[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$.

Итак, $\boxed{[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q}$. Меняя ролями P и Q, имеем $[\mathbf{x}]_Q = T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$. Подставляя второе равенство в первое, получаем $[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$. Выбирая в качестве $\mathbf{x}$ поочередно все вектора базиса P, получаем

$$\begin{bmatrix}1\\0\\\vdots\\0\end{bmatrix} = T_{P\to Q}T_{Q\to P}\begin{bmatrix}1\\0\\\vdots\\0\end{bmatrix}, \quad \dots, \quad \begin{bmatrix}0\\0\\\vdots\\1\end{bmatrix} = T_{P\to Q}T_{Q\to P}\begin{bmatrix}0\\0\\\vdots\\1\end{bmatrix}.$$

Итак, $\boxed{[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q}$. Меняя ролями P и Q, имеем $[\mathbf{x}]_Q = T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$. Подставляя второе равенство в первое, получаем $[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$. Выбирая в качестве $\mathbf{x}$ поочередно все вектора базиса P, получаем

$$\begin{bmatrix}1\\0\\ \vdots\\0\end{bmatrix} = T_{P\to Q}T_{Q\to P}\begin{bmatrix}1\\0\\ \vdots\\0\end{bmatrix},\quad \dots,\quad \begin{bmatrix}0\\0\\ \vdots\\1\end{bmatrix} = T_{P\to Q}T_{Q\to P}\begin{bmatrix}0\\0\\ \vdots\\1\end{bmatrix}.$$

Отсюда $E = T_{P\to Q}T_{Q\to P}E = T_{P\to Q}T_{Q\to P}$. Мы доказали такой факт:

Итак, $\boxed{[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q}$. Меняя ролями P и Q, имеем $[\mathbf{x}]_Q = T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$. Подставляя второе равенство в первое, получаем $[\mathbf{x}]_P = T_{P\to Q}T_{Q\to P}[\mathbf{x}]_P$. Выбирая в качестве $\mathbf{x}$ поочередно все вектора базиса P, получаем

$$\begin{bmatrix}1\\0\\\vdots\\0\end{bmatrix} = T_{P\to Q}T_{Q\to P}\begin{bmatrix}1\\0\\\vdots\\0\end{bmatrix}, \quad \dots, \quad \begin{bmatrix}0\\0\\\vdots\\1\end{bmatrix} = T_{P\to Q}T_{Q\to P}\begin{bmatrix}0\\0\\\vdots\\1\end{bmatrix}.$$

Отсюда $E = T_{P\to Q}T_{Q\to P}E = T_{P\to Q}T_{Q\to P}$. Мы доказали такой факт:

Предложение о матрице перехода

Пусть P и Q – два базиса пространства V. Матрица $T_{P\to Q}$ обратима и обратной к ней является матрица обратного перехода $T_{Q\to P}$.

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P$$

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P = A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P = A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

С другой стороны,

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = T_{P\to Q}[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_Q$$

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P \to Q}^{-1} A_P T_{P \to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P = A_P T_{P \to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

С другой стороны,

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = T_{P \to Q}[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_Q = T_{P \to Q} A_Q [\mathbf{x}]_Q.$$

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P = A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

С другой стороны,

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = T_{P\to Q}[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_Q = T_{P\to Q} A_Q[\mathbf{x}]_Q.$$

Итак, $A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q = T_{P\to Q} A_Q[\mathbf{x}]_Q$.

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P = A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

С другой стороны,

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = T_{P\to Q}[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_Q = T_{P\to Q}A_Q[\mathbf{x}]_Q.$$

Итак, $A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q = T_{P\to Q}A_Q[\mathbf{x}]_Q$. Выбирая в качестве $\mathbf{x}$ поочередно все вектора базиса Q, получаем $A_P T_{P\to Q} = T_{P\to Q}A_Q$.

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P = A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

С другой стороны,

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = T_{P\to Q}[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_Q = T_{P\to Q} A_Q[\mathbf{x}]_Q.$$

Итак, $A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q = T_{P\to Q} A_Q[\mathbf{x}]_Q$. Выбирая в качестве $\mathbf{x}$ поочередно все вектора базиса Q, получаем $A_P T_{P\to Q} = T_{P\to Q} A_Q$. Умножая на матрицу, обратную к $T_{P\to Q}$, получаем $A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}$. □

Теорема (о замене матрицы)

Пусть V – конечномерное векторное пространство, P и Q – два базиса пространства V, а $\mathcal{A}$ – линейный оператор на V. Тогда

$$A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}.$$

Доказательство. Для любого вектора $\mathbf{x} \in V$ имеем

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = A_P[\mathbf{x}]_P = A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q.$$

С другой стороны,

$$[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_P = T_{P\to Q}[\mathcal{A}(\mathbf{x})]_Q = T_{P\to Q} A_Q[\mathbf{x}]_Q.$$

Итак, $A_P T_{P\to Q}[\mathbf{x}]_Q = T_{P\to Q} A_Q[\mathbf{x}]_Q$. Выбирая в качестве $\mathbf{x}$ поочередно все вектора базиса Q, получаем $A_P T_{P\to Q} = T_{P\to Q} A_Q$. Умножая на матрицу, обратную к $T_{P\to Q}$, получаем $A_Q = T_{P\to Q}^{-1} A_P T_{P\to Q}$. $\square$

С учетом равенства $T_{P\to Q}^{-1} = T_{Q\to P}$, формулу замены матрицы оператора можно переписать так:

$$A_Q = T_{Q\to P} A_P T_{P\to Q}.$$

Определение

Квадратные матрицы A и B над некоторым полем F называются *подобными*, если существует невырожденная квадратная матрица T над F такая, что $B = T^{-1}AT$.

Подобие матриц

Определение

Квадратные матрицы A и B над некоторым полем F называются *подобными*, если существует невырожденная квадратная матрица T над F такая, что $B = T^{-1}AT$.

Таким образом, все матрицы одного и того же линейного оператора подобны между собой.

Определение

Квадратные матрицы A и B над некоторым полем F называются *подобными*, если существует невырожденная квадратная матрица T над F такая, что $B = T^{-1}AT$.

Таким образом, все матрицы одного и того же линейного оператора подобны между собой.

Свойства линейных операторов выражаются теми свойствами матриц, которые *инвариантны относительно подобия*.

Подобие матриц

Определение

Квадратные матрицы A и B над некоторым полем F называются *подобными*, если существует невырожденная квадратная матрица T над F такая, что $B = T^{-1}AT$.

Таким образом, все матрицы одного и того же линейного оператора подобны между собой.

Свойства линейных операторов выражаются теми свойствами матриц, которые *инвариантны относительно подобия*.

Задача о выборе самой «простой» матрице для данного оператора равносильна задаче о выборе самой простой матрицы в каждом классе подобных между собой матриц.