

## מטריצה מייצגת לה"ל

31 במרץ 2016

הגדרה: תהא  $T: V \rightarrow W$  ה"ל.  $E = \{v_1, \dots, v_n\}$  בסיס ל  $V$ .  $F = \{w_1, \dots, w_m\}$  בסיס ל  $W$ . אזי המטריצה המייצגת של  $T$  לפי הבסיסים  $E, F$

$$[T]_F^E = \begin{pmatrix} | & | & & | \\ [T(v_1)]_F & [T(v_2)]_F & \cdots & [T(v_n)]_F \\ | & | & & | \end{pmatrix} \in \mathbb{F}^{m \times n}$$

הינה

1. דוגמא:  $V = \mathbb{R}_3[x]$ ,  $W = \mathbb{R}^2$ . נגדיר  $T: V \rightarrow W$  ה"ל באופן הבא  $T(a + bx + cx^2) = \begin{pmatrix} b+c \\ a \end{pmatrix}$ . מצא את המטריצה המייצגת במקרים הבאים

(א) בסיסים סטדני'  $S = \{1, x, x^2, x^3\}$ ,  $S' = \{e_1, e_2\}$ : נחשב

$$T(1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, T(x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, T(x^2) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, T(x^3) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ולכן

$$[T]_{S'}^S = \left( \left[ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]_{S'}, \left[ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right]_{S'}, \left[ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right]_{S'}, \left[ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right]_{S'} \right) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

שימו לב שהשיוון האחרון הוא בגלל שעבדנו עם הבסיס הסטדנטרי  $S'$ .

(ב) הבסיסים  $E = \{-1, 2+x, 3+x+x^2, x^3\}$ ,  $F = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  נחשב

$$\begin{aligned} [T(-1)]_F &= \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \Leftarrow T(-1) = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + (-1) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ [T(2+x)]_F &= \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} \Leftarrow T(2+x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = -1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ [T(3+x+x^2)]_F &= \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \Leftarrow T(3+x+x^2) = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = -1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ [T(x^3)]_F &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftarrow T(x^3) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

ולכן

$$[T]_F^E = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

משפט: תהא  $T: V \rightarrow W$  ה"ל.  $E = \{v_1, \dots, v_n\}$  בסיס ל  $V$ .  $F = \{w_1, \dots, w_m\}$  בסיס ל  $W$ .

אזי לכל  $v \in V$  מתקיים  $[T(v)]_F = [T]_F^E [v]_E$

(כלומר להפעיל את  $T$  על וקטור שקול להפעיל מטריצה)

המחשה בעזרת הדוגמא הקודמת:  $v = 3 + x^2$  אזי  $[v]_S = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  ואז

$$[Tv]_{S'} = [T]_{S'}^S [v]_S = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

ולכן  $Tv = 1 \cdot e_1 + 3 \cdot e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

בדרך נוספת  $[v]_E = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  ואז

$$[Tv]_F = [T]_F^E [v]_E = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 3 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

ולכן  $Tv = -2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

2. דוגמא  $W = \mathbb{R}^2, U = \mathbb{R}^{2 \times 2}$  וה"ל  $S: W \rightarrow U$  המוגדרת  $S \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+b & a \\ 0 & b \end{pmatrix}$ . יהיו  $F$  בסיס ל  $W$  ממקודם ויהיה

$[S]_H^F$  מצא  $H = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \end{pmatrix} \right\}$

פתרון:  $[S(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix})]_H = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow S(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

$[S(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix})]_H = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \leftarrow S(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

ולכן

$$[S]_H^F = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \\ 0 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

ממשפט: יהיו

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{T} & W & \xrightarrow{S} & U \\ E & & F & & H \end{array}$$

אזי

$$[S \circ T]_H^E = [S]_H^F [T]_F^E$$

למשל:  $S \circ T : \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}^{2 \times 2}$  המגודרת

$$(S \circ T) = S(T(a + bx + cx^2)) = S\left(\begin{pmatrix} b+c \\ a \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} b+c+a & b+c \\ 0 & a \end{pmatrix}$$

מתקיים כי

$$[S \circ T]_H^E = [S]_H^F [T]_F^E = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \\ 0 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 3 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 3 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 1 & -2 & -3 & 0 \\ -1 & 2 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

משפט: ה"ל הפיכה  $\iff$  המטריצה המייצגת שלה (בכל שני בסיסים) הפיכה.  
למשל  $S \circ T$  אינה הפיכה.