

Matematiska Institutionen  
KTH

### Martins metod för att bestämma en linjär avbildnings matris.

Låt  $\bar{f}_1, \bar{f}_2, \dots, \bar{f}_n$  utgöra en bas för vektorrummet  $R^n$  och låt  $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \dots, \bar{e}_n$  vara standardbasen för  $R^n$ . Låt  $A$  vara en linjär avbildning av  $R^n$  på  $R^m$ . Antag att vi känner till bildvektorerna  $A\bar{f}_1, A\bar{f}_2, \dots, A\bar{f}_n$  och vill bestämma avbildningens matris relativt standardbasen. Teknologen Martin Wennerstein upptäckte år 2003 följande metod för att bestämma denna matris, mitt under en föreläsning i linjär algebra:

Placera vektorerna  $\bar{f}_1, \bar{f}_2, \dots, \bar{f}_n$  som rader i en matris med vektorerna  $A\bar{f}_1, A\bar{f}_2, \dots, A\bar{f}_n$  direkt till höger:

$$\left( \begin{array}{ccc|ccc} - & \bar{f}_1 & - & - & A\bar{f}_1 & - \\ - & \bar{f}_2 & - & - & A\bar{f}_2 & - \\ & \vdots & & & \vdots & \\ - & \bar{f}_n & - & - & A\bar{f}_n & - \end{array} \right).$$

Elementära radoperationer ändrar nu inte, pga linjariteten hos  $A$ , det faktum att i varje rad, ”till höger om strecket” står bilden av vektorn till vänster om strecket. Till exempel har vi

$$\left( \begin{array}{ccc|ccc} - & \bar{f}_1 & - & - & A\bar{f}_1 & - \\ - & \bar{f}_2 - \lambda\bar{f}_1 & - & - & A\bar{f}_2 - \lambda A\bar{f}_1 & - \\ & \vdots & & & \vdots & \\ - & \bar{f}_n & - & - & A\bar{f}_n & - \end{array} \right) = \left( \begin{array}{ccc|ccc} - & \bar{f}_1 & - & - & A\bar{f}_1 & - \\ - & \bar{f}_2 - \lambda\bar{f}_1 & - & - & A(\bar{f}_2 - \lambda\bar{f}_1) & - \\ & \vdots & & & \vdots & \\ - & \bar{f}_n & - & - & A\bar{f}_n & - \end{array} \right).$$

Så om vi med hjälp av elementära radoperationer fixar identitesmatrisen till vänster så har vi transponatet av avbildningens matris relativt standardbasen till höger. Vi ger ett exempel:

**Exempel**  $A : R^2 \rightarrow R^3$  och  $A(1, 1) = (1, 2, 3)$  med  $A(1, -1) = (3, 2, 1)$  ger tablån

$$\begin{aligned} \left( \begin{array}{cc|ccc} 1 & 1 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 3 & 2 & 1 \end{array} \right) &\sim \left( \begin{array}{cc|ccc} 1 & 1 & 1 & 2 & 3 \\ 2 & 0 & 4 & 4 & 4 \end{array} \right) \sim \left( \begin{array}{cc|ccc} 1 & 1 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 2 & 2 & 2 \end{array} \right) \sim \\ &\left( \begin{array}{cc|ccc} 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 2 & 2 & 2 \end{array} \right) \sim \left( \begin{array}{cc|ccc} 1 & 0 & 2 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \end{aligned}$$

Således  $A(1, 0) = (2, 2, 2)$  och  $A(0, 1) = (-1, 0, 1)$ .

Avbildningens matris relativt standardbasen blir alltså

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 2 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}.$$