

### Aufgabe 12

Sei  $\varphi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definiert durch  $\varphi \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} y \\ 2x - z \\ x \end{pmatrix}$ . Was ist die Matrix von  $\varphi$  bezüglich der Basis

$$b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ und } b_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}?$$

**Lösung.** Diese Aufgabe ist eine Variation der Aufgabe 11. Gegeben sei  $\varphi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definiert durch  $\varphi \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} y \\ 2x - z \\ x \end{pmatrix}$ . Die Darstellungsmatrix  $M_{\mathcal{A}}$  bezüglich einer nicht näher spezifizierten Basis  $\mathcal{A} = \{a_1, a_2, a_3\}$  ist dann gegeben durch

$$M_{\mathcal{A}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

denn

$$M_{\mathcal{A}} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y \\ 2x - z \\ x \end{pmatrix}.$$

Gesucht ist nun  $M_{\mathcal{B}}$  bezüglich der Basis  $\mathcal{B} = \{b_1, b_2, b_3\}$  mit

$$b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ und } b_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Hier sind  $b_1, b_2$  und  $b_3$  bezüglich der Basis  $\mathcal{A}$  angegeben. Die Situation wird durch das folgende Diagramm beschrieben

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{R}_{\mathcal{A}}^3 & \xrightarrow{T_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}} & \mathbb{R}_{\mathcal{B}}^3 \\ M_{\mathcal{A}} \downarrow & & \downarrow M_{\mathcal{B}} \\ \mathbb{R}_{\mathcal{A}}^3 & \xrightarrow{T_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}} & \mathbb{R}_{\mathcal{B}}^3 \end{array}$$

Es gilt daher

$$M_{\mathcal{B}} = T_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}} \cdot M_{\mathcal{A}} \cdot T_{\mathcal{A}}^{\mathcal{B}}.$$

Die Basiswechselmatrix  $T_{\mathcal{A}}^{\mathcal{B}}$  ist in diesem Fall leicht ermittelt: Ihre Spalten sind die Vektoren  $(b_1, b_2, b_3)$ . Es gilt

$$T_{\mathcal{A}}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Invertieren von  $T_{\mathcal{A}}^{\mathcal{B}}$  liefert

$$T_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

---

Insgesamt erhalten wir also

$$M_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \\ 2 & -2 & -1 \end{pmatrix}.$$