

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 φ 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

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