

נתון הבסיס הבא של \mathbb{R}^3 :

$$B = \left\{ b_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}, b_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}, b_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

נבדק ,

כי זהו בסיס על ידי כך שנבדק את דרגת המטריצה שעמודותיה הן אברי הבסיס. אבל הדטרמיננטה שלה היא -3 ולכן זהו אכן בסיס.

$$C = \left\{ c_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, c_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, c_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

נתון עוד בסיס

נבדק כי גם זה בסיס על ידי שנכתב את איבריו כעמודות מטריצה ונבדק את דרגתה:

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{S_3 - S_1 \rightarrow S_3} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & -3 & -2 \end{pmatrix}$$

הדטרמיננט של מטריצה זו הוא 5 ולכן היא הפיכה, ולכן גם המקורית, ולכן B בסיס.

כעת נמצא את ${}_C[M]_B$, מטריצת המעבר מבסיס B לבסיס C.

יש לבטא את b_1 כצרוף לינארי של אברי הבסיס C, כלומר לפתור מערכת משוואות

$b_1 = \alpha c_1 + \beta c_2 + \gamma c_3$ אחר כך יש לפתור מערכת כזו עבור b_2 ואח"כ עבור b_3 , כלומר, נוכל לפתור את 3 המערכות בפעם אחת עם מטריצה 3×6 , שבה החצי השמאלי הם המקדמים, כלומר עמודות C, ושבן החצי הימני הם האיברים החפשיים כלומר עמודות B, ונקבל:

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 1 & 3 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & -2 & -1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{S_3 - S_1 \rightarrow S_3} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 3 & -2 & -2 & -1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{S_3 + 3S_2 \rightarrow S_3} \\
 \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 1 & 3 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 7 & 8 & 8 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} S_1 - S_3 \rightarrow S_1 \\ S_2 - S_3 \rightarrow S_2 \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 & -7 & -8 & -9 \\ 0 & -1 & 0 & -4 & -5 & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 7 & 8 & 8 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} S_1 - 2S_2 \rightarrow S_1 \\ -S_2 \rightarrow S_2 \end{matrix}} \\
 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 4 & 5 & 6 \\ 0 & 0 & 1 & 7 & 8 & 8 \end{pmatrix}$$

ולכן

$${}_C M_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 8 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ נביט בוקטור: }$$

נבטא את הרכיבים שלו בבסיס B.

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} = x b_1 + y b_2 + z b_3 = x \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} + y b_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 & 1 \\ 3 & 3 & 2 & -2 \\ -2 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

ולכן:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 & 1 \\ 3 & 3 & 2 & -2 \\ -2 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{S_3+S_1 \rightarrow S_3}]{S_2+2S_1 \rightarrow S_2} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 & 1 \\ 3 & 3 & 0 & 0 \\ -2 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{S_2+3S_3 \rightarrow S_2}]{-S_1 \rightarrow S_1} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & -1 \\ -3 & 0 & 0 & 3 \\ -2 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow[\substack{S_3+2S_2 \rightarrow S_3}]{S_2/(-3) \rightarrow S_2} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

ולכן רכיבי v בבסיס B הם $(-1, 1, -1)$.

כעת נבטא את אותו וקטור בבסיס C.

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{S_3-S_1 \rightarrow S_3} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & -2 \\ 0 & 3 & -2 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{S_1-2S_2 \rightarrow S_1}]{S_3+3S_2 \rightarrow S_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 5 \\ 0 & -1 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -7 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow[\substack{S_2-S_3 \rightarrow S_2}]{S_1+S_3 \rightarrow S_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & -1 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 1 & -7 \end{pmatrix}$$

ולכן רכיבי v בבסיס C הם $(-2, -5, -7)$.

וכעת:

$$({}_C M_B)[v]_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -5 \\ -7 \end{pmatrix} = [v]_C$$