

# Basbyte

Jun 12, 2026, 13 min read

#linjär-algebra

#vektorum

#bas

## 1. Problemställningen

| [3B1B: Change of basis](#) ↗

I [V4L3 M0067M](#) såg vi att samma vektor  $\vec{x}$  får **olika** koordinatvektorer beroende på vilken bas vi väljer. Det leder till en naturlig fråga:

| Om vi känner koordinaterna för  $\vec{x}$  relativt **en** bas — hur beräknar vi koordinaterna relativt en **annan** bas?

**Konkret:** Givet två baser  $B$  och  $B'$  för ett **vektorum**  $V$ , och koordinatvektorn  $[\vec{x}]_B$ . Hur hittar vi  $[\vec{x}]_{B'}$ ?

### 🔗 Varför behövs detta?

Ibland är ett problem svårt att lösa i en viss bas men enkelt i en annan. Basbyte låter oss “byta perspektiv” — lösa problemet i den bekväma basen och sedan översätta tillbaka.

**Analogi:** Tänk på att byta från kartesiska koordinater till **polära koordinater**. Samma punkt i planet, men olika siffror som beskriver den. Ibland är polära koordinater smidigare (t.ex. för cirklar).

## 2. Övergångsmatrix – definition

### Definition: Övergångsmatrix

Låt  $B = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_n\}$  och  $B' = \{\vec{b}'_1, \dots, \vec{b}'_n\}$  vara två baser för ett vektorrum  $V$ .

**Övergångsmatrisen** (transition matrix) från  $B$  till  $B'$  är den unika  $n \times n$ -matrix  $P_{B \rightarrow B'}$  som uppfyller:

$$[\vec{x}]_{B'} = P_{B \rightarrow B'} [\vec{x}]_B$$

för alla  $\vec{x} \in V$ .

**Med andra ord:** övergångsmatrisen “översätter” koordinater i bas  $B$  till koordinater i bas  $B'$  genom en enkel matrismultiplikation.

### Notationen $P_{B \rightarrow B'}$

Pilen visar **riktningen** på översättningen: från  $B$ -koordinater **till**  $B'$ -koordinater. Läs det som “övergångsmatrisen **från**  $B$  **till**  $B'$ “.

Var noga med ordningen –  $P_{B \rightarrow B'}$  och  $P_{B' \rightarrow B}$  är **inte** samma matrix!

## 3. Hur beräknar man övergångsmatrisen?

### 3.1 Metod: via kolumner

Övergångsmatrisen  $P_{B \rightarrow B'}$  fås genom att uttrycka de **gamla** basvektorerna ( $B$ :s vektorer) i den **nya** basens ( $B'$ :s) koordinater:

$$P_{B \rightarrow B'} = \begin{bmatrix} [\vec{b}_1]_{B'} & [\vec{b}_2]_{B'} & \cdots & [\vec{b}_n]_{B'} \end{bmatrix}$$

**Varför?** Om vi sätter  $\vec{x} = \vec{b}_j$  (den  $j$ :te basvektorn i  $B$ ), så ger  $[\vec{b}_j]_B = \vec{e}_j$  (enhetsvektorn). Då:

$$[\vec{b}_j]_{B'} = P_{B \rightarrow B'} [\vec{b}_j]_B = P_{B \rightarrow B'} \vec{e}_j = \text{kolumn } j \text{ i } P_{B \rightarrow B'}$$

### 🔗 Minnesregel

Kolumn  $j$  i  $P_{B \rightarrow B'}$  = koordinaterna för den  $j$ :te **gamla** ( $B$ ) basvektorn uttryckt i den **nya** ( $B'$ ) basen.

## 3.2 Metod i $\mathbb{R}^n$ : radreducering

I  $\mathbb{R}^n$  finns en smidig beräkningsmetod. Bilda den utökade matrisen med  $B'$ 's vektorer till vänster och  $B$ 's vektorer till höger, och radreducera:

$$\left[ B' \mid B \right] \xrightarrow{\text{radreducera}} \left[ I \mid P_{B \rightarrow B'} \right]$$

**Varför fungerar detta?** Vi löser  $n$  ekvationssystem samtidigt: för varje basvektor  $\vec{b}_j$  i  $B$  söker vi koefficienter  $c_1, \dots, c_n$  sådana att  $c_1 \vec{b}'_1 + \dots + c_n \vec{b}'_n = \vec{b}_j$ . Dessa koefficienter är precis  $[\vec{b}_j]_{B'}$ , dvs. kolumn  $j$  i  $P_{B \rightarrow B'}$ .

≡ Räkneexempel: Övergångsmatrix i  $\mathbb{R}^2$  >

≡ Räkneexempel: Övergångsmatrix i  $\mathbb{R}^3$  (möjlig tentauppgift) >

≡ Räkneexempel: Mellan två icke-standardbaser >

## 4. Egenskaper hos övergångsmatrisen

### 🔗 Sats: Övergångsmatrisen är inverterbar

Övergångsmatrisen  $P_{B \rightarrow B'}$  är alltid **inverterbar**, och dess invers är övergångsmatrisen i **motsatt riktning**:

$$(P_{B \rightarrow B'})^{-1} = P_{B' \rightarrow B}$$

**Varför?** Vi har:  $[\vec{x}]_{B'} = P_{B \rightarrow B'} [\vec{x}]_B$

Multiplisera båda sidor med  $(P_{B \rightarrow B'})^{-1}$ :  $[\vec{x}]_B = (P_{B \rightarrow B'})^{-1} [\vec{x}]_{B'}$

Men per definition gäller  $[\vec{x}]_B = P_{B' \rightarrow B} [\vec{x}]_{B'}$ . Alltså  $P_{B' \rightarrow B} = (P_{B \rightarrow B'})^{-1}$ . ■

### Praktisk konsekvens

Om du har beräknat  $P_{B \rightarrow B'}$  behöver du **inte** göra om hela beräkningen för att gå åt andra hållet – invertera matrisen! Och om matrisen är  $2 \times 2$  kan du använda

formeln  $A^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$ .

### Sats: Kedja av basbyten

Om  $B$ ,  $B'$  och  $B''$  är tre baser för samma vektorrum, så gäller:

$$P_{B \rightarrow B''} = P_{B' \rightarrow B''} \cdot P_{B \rightarrow B'}$$

Man kan “kedja” övergångsmatriser genom matrismultiplikation.

**Intuition:** Först översätt från  $B$  till  $B'$ , sedan från  $B'$  till  $B''$ . Sammansättningen ger direkt från  $B$  till  $B''$ .

---

## 5. Specialfall: basbyte via standardbasen

Om en av baserna är **standardbasen**  $E = \{\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n\}$  i  $\mathbb{R}^n$  förenklas beräkningarna avsevärt.

### 5.1 Från bas $B$ till standardbasen

$$P_{B \rightarrow E} = [\vec{b}_1 \quad \vec{b}_2 \quad \dots \quad \vec{b}_n]$$

Det vill säga: övergångsmatrisen är helt enkelt matrisen med  $B$ :s basvektorer som kolumner!

**Varför?** I standardbasen är  $[\vec{b}_j]_E = \vec{b}_j$  (koordinaterna **är** komponenterna).

## 5.2 Från standardbasen till bas $B$

$$P_{E \rightarrow B} = (P_{B \rightarrow E})^{-1} = [\vec{b}_1 \quad \dots \quad \vec{b}_n]^{-1}$$

## 5.3 Mellan två baser via standardbasen

Vill du beräkna  $P_{B \rightarrow B'}$  kan du gå **via** standardbasen:

$$P_{B \rightarrow B'} = P_{E \rightarrow B'} \cdot P_{B \rightarrow E} = (P_{B' \rightarrow E})^{-1} \cdot P_{B \rightarrow E}$$

☰ Räkneexempel: Via standardbasen >

---

## 6. Basbyte i andra vektorrum

Metoden fungerar inte bara i  $\mathbb{R}^n$  – den gäller i **alla** ändligtdimensionella vektorrum. Nyckeln är att översätta till  $\mathbb{R}^n$  via koordinater.

☰ Basbyte i  $\mathcal{P}_2$  >

---

## 7. Beslutsträd

Beräkna övergångsmatrisen  $P_{B \rightarrow B'}$

flowchart TD

```
A["Givet: baser B och B' för V"] --> B{"Arbetar vi i R^n?"}
B -- Ja --> C["Bilda [B' | B]\noch radreducera\ntill [I | P]"]
B -- Nej --> D["Översätt B och B'\ntill koordinater i R^n\n(via standardbas)"]
D --> C
C --> E["P = P_{B→B'}"]
E --> F{"Behöver du P_{B'→B}?"}
F -- Ja --> G["P_{B'→B} = P^{-1}"]
F -- Nej --> H["Klar!"]
```

**Beräkna  $[\vec{x}]_{B'}$  givet  $[\vec{x}]_B$**

flowchart TD

```
A["Givet:  $[x]_B$  och baserna B, B'"] --> B["Beräkna P_{B→B'}\n(se ovan)"]
B --> C["Matrismultiplicera:\n $[x]_{B'} = P_{B→B'} \cdot [x]_B$ "]
C --> D["Svar:  $[x]_{B'}$ "]
```

---

## 8. Övningsuppgifter

### Övergångsmatris-uppgifter

[🔗 Uppgift 1: Övergångsmatris i  \$\mathbb{R}^2\$  >](#)

[🔗 Uppgift 2: Mellan två icke-standardbaser >](#)

[🔗 Uppgift 3: Basbyte i  \$\mathcal{P}\_1\$  >](#)

---

### Inversuppgifter

[🔗 Uppgift 4: Omvänd riktning >](#)

---

## Konceptuella uppgifter

🔗 [Uppgift 5: Sant eller falskt? >](#)

---

## Resurser

### Videor

- [3Blue1Brown: Change of basis \(kap 13\)](#) 🔗 — basbyte visuellt förklarat
- [3Blue1Brown: Linear combinations, span, and basis vectors \(kap 2\)](#) 🔗 — grunden för baser och koordinater
- [3Blue1Brown: Eigenvectors and eigenvalues \(kap 14\)](#) 🔗 — egenvärden och basbyte hänger ihop

### Wikipedia

- [Change of basis](#) 🔗
- [Transition matrix](#) 🔗
- [Coordinate vector](#) 🔗

### Fördjupning

- [Georgia Tech — Interactive Linear Algebra: Change of Basis](#) 🔗
-