

Algebra Lineal y Geometría.



Unidad n^o7: Transformaciones Lineales.

Contenidos.

- **Transformación lineal entre dos espacios vectoriales. Teorema fundamental de las transformaciones lineales. Núcleo e Imagen de una transformación lineal Dimensión del núcleo y de la imagen de una transformación lineal. Matriz asociada a una transformación lineal.**

Definición

□ Sea $(V; +; K; \cdot)$ y $(W; +; K; \cdot)$ dos espacios vectoriales sobre un mismo cuerpo K .

□ **Definición.**

La función $T: V \rightarrow W$ es una transformación lineal u homomorfismo si y sólo si

$$a) T(x + y) = T(x) + T(y)$$

$$b) T(\alpha X) = \alpha T(X)$$

Ejemplos

- **Determinar cuales de las siguientes transformaciones son lineales y representar un vector genérico $v(x, y)$ y su transformado $T(v)$**
 - $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x + 2, y + 3)$
 - $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x - 3y, 2x + 5y)$
 - $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (y - x, 0)$
 - $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (xy, x - y)$
 - $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x, y) = (x - y, 2x + y, 0)$

Ejercicio

□ Sea $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ /

$$T(x, y, z) = (x+2y+2z, x+2y-z, -x+y+4z)$$

Determinar :

a) el vector $u \in \mathbb{R}^3$ tal que $T(u) = (-1, 8, -11)$

b) el vector $v \in \mathbb{R}^3$ tal que $T(v) = v$

Propiedades.



Sea $T: V \rightarrow W$ una transformación lineal, θ_V y θ_W vectores nulos de los espacios vectoriales V y W .

- La imagen del vector nulo del primer espacio por toda transformación lineal es el vector nulo del segundo espacio.
- La imagen del opuesto de todo vector del primer espacio es igual al opuesto de la imagen.
- $T(x-y) = T(x) - T(y)$

$$T\left(\sum_{i=1}^n \alpha_i \cdot v_i\right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i \cdot T(v_i)$$

Teorema fundamental de las transformaciones lineales

□ Sean $(V; +; R; \cdot)$ y $(W; +; R; \cdot)$ dos espacios vectoriales y

$[V] = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ una base de V .

Si w_1, w_2, \dots, w_n son n vectores cualesquiera de W , entonces existe una única transformación lineal

$$T: V \rightarrow W / T(v_i) = w_i \quad \forall i = 1; 2; \dots, n.$$

Corolario

- Una transformación lineal $T: V \rightarrow W$ queda unívocamente determinada cuando se conocen las imágenes de una base de V

Ejercicio

- Sea $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ una transformación lineal tal que $T(1, -1) = (3, 2, -2)$ y $T(-1, 2) = (1, -1, 3)$, determinar el $T(x, y)$.
- Determinar la transformación lineal $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $T(1, 0, 0) = (-1, 0)$; $T(1, 1, 0) = (0, 2)$ y $T(0, 1, 1) = (1, -1)$

Núcleo e Imagen de una transformación lineal.

- $N(T) = \{x \in V / T(x) = \theta_W\}$
- $\text{Img}(T) = \{T(x) \in W / x \in V\}$
- El núcleo de toda transformación lineal entre dos espacios vectoriales es un subespacio del primero.
- La Imagen de toda transformación lineal entre dos espacios vectoriales es un subespacio del codominio.

Ejemplo

- Dadas las transformaciones lineales, determinar
a) el núcleo de T , una base para ese subespacio y su dimensión.
b) la imagen de T , una base para ese subespacio y su dimensión.
- $T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (3x - y, -3x + y)$
- $T_2: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x, y) = (x + y, x, 2y)$
- $T_3: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x - 2y, x + y)$
- $T_4: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}_2 / T(x, y, z) = (x + 2y - z, 2x - y + z)$
- $T_5: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x, y, z) = (x - y - 2z, -x + 2y + z, x - 3z)$

Teorema de la dimensión del núcleo y de la imagen.

- Si $(V; +; R; \cdot)$ es un espacio vectorial de dimensión finita y $T: V \rightarrow W$ es una transformación lineal, entonces la suma de las dimensiones del núcleo y de la imagen es igual a la dimensión del primer espacio.

-
- Sea $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ la transformación lineal tal que $T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $T\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, demostrar que tanto el núcleo como la imagen de T son rectas en el plano XY que pasan por el origen. Encuentre las ecuaciones de esas rectas.
 - Sea $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ la transformación lineal tal que $T\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}\right) = v \neq 0$, pruebe que el núcleo de T es una recta en el plano xy , que pasa por el origen. Encuentre su ecuación.
 - Sea $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la transformación lineal cuyo núcleo es una recta en \mathbb{R}^2 que pasa por el origen. Demuestre que la imagen de T es una recta de \mathbb{R}^3 que pasa por el origen.
 - Sea $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la transformación lineal cuyo núcleo es una recta en \mathbb{R}^2 que pasa por el origen. Demuestre que el núcleo de T es una recta de \mathbb{R}^3 que pasa por el origen.

Matriz asociada a una transformación lineal.

- $A \in K^{m \times n}$ matriz de la transformación lineal respecto de una base en cada espacio.
- $\dim W = m.$ $\dim V = n.$
- Se determinan las imágenes dadas por T de los vectores de la base del primer espacio.
- Se expresan estas imágenes como combinación lineal de los vectores de la segunda base.
- La traspuesta de la matriz de los coeficientes es la matriz de la transformación lineal respecto de las bases dadas en ambos espacios.

Aplicación

- Si A es la matriz de la transformación lineal T , respecto de las bases $[V]$ y $[W]$; $X[V]$ matriz columna correspondiente al vector $X \in V$, cuyos elementos son las coordenadas de éste respecto de la base de V , entonces la imagen de X expresada en términos de la base de W se obtiene premultiplicando por A al vector columna $X[V]$.
- $T(X) = Y[W] = A \cdot X[V]$

Hallar la matriz asociada y el $T(\mathbf{x})$ respecto de las bases canónicas.

- $T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (3x - y, -3x + y)$
- $T_2: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x, y) = (x + y, x, 2y)$
- $T_3: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x - 2y, x + y)$
- $T_4: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}_2 / T(x, y, z) = (x + 2y - z, 2x - y + z)$
- $T_5: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 / T(x, y, z) = (x - y - 2z, x + 2y + z, x - 3z)$

Observaciones.

- Una transformación lineal $T: V \rightarrow W$ es inyectiva si y sólo si el único elemento del núcleo es el vector nulo del dominio.
- La imagen de cualquier conjunto linealmente dependiente, por toda transformación lineal es linealmente dependiente.

Ejercicio

- Sea la transformación lineal

$$T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y, z) = (2x - y + z ; 2y + z)$$

Hallar:

- $\text{Nu}(T)$ y su dimensión.
- Matriz asociada a la transformación lineal respecto a las bases canónicas de ambos espacios.
- $T(1, -1, 2)$
- $v \in \mathbb{R}^3 / T(v) = (1; -3)$

Probar que:

- Si $T: V \rightarrow W$ es una transformación lineal y v_1, v_2, \dots, v_r son vectores de V tales que sus imágenes constituyen un conjunto linealmente independiente en W , entonces v_1, v_2, \dots, v_r son linealmente independientes.
- La imagen de todo conjunto linealmente independiente, dada por cualquier transformación inyectiva, es un conjunto linealmente independiente

-
- Si $T: V \rightarrow W$ es una transformación lineal y $\{v_1, v_2, \dots, v_r\}$ es sistema generador de V , sus imágenes constituyen un conjunto de vectores generadores de la Imagen de T .
 - Probar considerando:
 - $T_5: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3/T(x,y,z) = (x-y-2z, -x+2y+z, x-3z)$

Dadas las siguientes transformaciones lineales en el plano:

- $T_1: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x, -y)$
- $T_2: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (-x, y)$
- $T_3: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (-x, -y)$
- $T_4: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (y, x)$
- $T_5: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y, z) = (-y, -x)$
- $T_6: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = \alpha(x, y), \alpha \in \mathbb{R},$ considerar los siguientes casos $|\alpha| > 1,$
 $|\alpha| < 1, \alpha = 1, \alpha < 0$

-
- T7: $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (\alpha x, y), \alpha \in \mathbb{R}$, considerar los siguientes casos $\alpha > 1, 0 < \alpha < 1$
 - T8: $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x, \alpha y), \alpha \in \mathbb{R}$, considerar los siguientes casos $\alpha > 1, 0 < \alpha < 1, \alpha = 0$
 - T9: $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x, y)$
 - T10: $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) = (x, y + \alpha x)$
 - T11: $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / T(x, y) =$ Para cada una de ellas:

-
- a) Hallar la matriz asociada respecto de la base canónica en \mathbb{R}^2 , sus inversas y sus traspuestas. Enunciar conclusiones
 - b) El determinante de cada una de ellas. Enunciar conclusiones
 - c) Elegir dos vectores u y v de \mathbb{R}^2 y hallar sus transformados, las distancias entre $T(v)$, $d(v, u)$,
 - $d(T(v), T(u))$, $u \cdot v$, $T(u) \cdot T(v)$,
 - d) Considerar la base ortonormal T_i , elegir arbitrariamente cualquiera de la T_i ortogonal dadas y hallar el conjunto $T_i^{-1}(T_i)$. El conjunto obtenido constituye una base ortonormal. Enunciar conclusiones.
 - e) Seleccionar dos transformaciones ortogonales de las dadas y componerlas, hallar las matrices canónicas asociadas. Enunciar conclusiones.
 - f) Interpretar geoméricamente cada T_i (Sugerencia, utilizar representación gráfica de T_i)