

Clase 19.

Transformaciones lineales.

Definición

Una *transformación lineal* de un espacio vectorial V a un espacio vectorial W es un mapeo $T: V \rightarrow W$ tal que, para todo \mathbf{u} y \mathbf{v} en V y para todos los escalares c ,

1. $T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v})$
2. $T(c\mathbf{u}) = cT(\mathbf{u})$

(1) T manda sumas en sumas.

(2) T saca escalares.

Observación (definición anterior).

Es fácil demostrar que las 2 condiciones de la definición anterior son equivalentes a la siguiente única condición:

Para todo $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in V$ y todo $c, d \in \mathbb{R}$ se tiene que:

$$T(c\mathbf{u} + d\mathbf{v}) = c \cdot T(\mathbf{u}) + d \cdot T(\mathbf{v}).$$

Ejemplo 6.49

Toda transformación matricial es una transformación lineal. Esto es, si A es una matriz de $m \times n$, entonces la transformación $T_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ definida por

$$T_A(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} \text{ para } \mathbf{x} \text{ en } \mathbb{R}^n$$

es una transformación lineal.

Solución:

para verificar que T_A es transformación lineal, notamos que:

✓ $T_A(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = A \cdot (\mathbf{x} + \mathbf{y}) = A \cdot \mathbf{x} + A \cdot \mathbf{y} = T_A(\mathbf{x}) + T_A(\mathbf{y})$.

✓ $T_A(c \cdot \mathbf{x}) = A \cdot (c \cdot \mathbf{x}) = c(A \cdot \mathbf{x}) = c \cdot T_A(\mathbf{x})$.

Esto prueba que T_A es transformación lineal.

Ejemplo 6.50

Defina $T : M_{nn} \rightarrow M_{nn}$ mediante $T(A) = A^T$. Demuestre que T es una transformación lineal.

Solución:

para mostrar que T es una transformación lineal, probaremos las siguientes cosas:

(1) $T(A+B) = T(A)+T(B)$ para todo $A, B \in M_{nn}$.

(2) $T(c \cdot A) = c \cdot T(A)$ para todo $A \in M_{nn}$ y todo $c \in \mathbb{R}$.

Prueba (1).

Supongamos que A y B son matrices de tamaño $n \times n$, entonces:

$$T(A+B) = (A+B)^T = A^T + B^T = T(A) + T(B)$$

Lo cual demuestra que $T(A+B) = T(A) + T(B)$.

Prueba (2).

Supongamos que A es una matriz de tamaño $n \times n$ y c es un número real, entonces:

$$T(c \cdot A) = (c \cdot A)^T = c \cdot A^T = c \cdot T(A)$$

Lo cual muestra que $T(c \cdot A) = c \cdot T(A)$.

Conclusión: Del análisis anterior, podemos asegurar que $T(A) = A^T$ es una transformación lineal.

Ejemplo 6.51

Sea D el *operador diferencial* $D : \mathcal{D} \rightarrow \mathcal{F}$ definido por $D(f) = f'$. Demuestre que D es una transformación lineal.

Recordar:

$$\mathcal{D} = \{f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} / f \text{ es diferenciable en } \mathbb{R}\}.$$

$$\mathcal{F} = \{f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} / f \text{ es una función}\}.$$

Solución:

para mostrar que $D: \mathcal{D} \rightarrow \mathcal{F}$ es una transformación lineal es necesario probar las siguientes cosas:

$$(1) D(f+g) = D(f) + D(g) \text{ para todo } f, g \in \mathcal{D}.$$

$$(2) D(cf) = c \cdot D(f) \text{ para toda } f \in \mathcal{D} \text{ y toda } c \in \mathbb{R}.$$

Prueba(1).

Supongamos que $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ y $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ son funciones diferenciables en \mathbb{R} , entonces:

$$D(f+g) = (f+g)' = f' + g' = D(f) + D(g)$$

$$D(cf) = D(cf) + D(g).$$

Lo cual prueba que D manda sumas en sumas ($D(f+g) = D(f) + D(g)$).

Prueba (2).

Supongamos que $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ es una función diferenciable en \mathbb{R} y sea c un número real, entonces:

$$D(c \cdot f) = (c \cdot f)' = c \cdot f' = c \cdot D(f)$$

$$D(c \cdot f) = c \cdot D(f)$$

lo cual prueba que D saca escalares ($D(c \cdot f) = c \cdot D(f)$).

Conclusion:

El anterior análisis prueba que D es una transformación lineal.

Ejemplo 6.52

Defina $S: C[a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ mediante $S(f) = \int_a^b f(x)dx$. Demuestre que S es una transformación lineal.

$$C[a, b] = \{f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R} / f \text{ es continua en } [a, b]\}$$

Solución:

Para mostrar que \underline{S} es una transformación lineal es necesario probar las siguientes cosas:

(1) $S(f+g)=S(f)+S(g)$ para todo $f, g \in \mathcal{C}[a,b]$.

(2) $S(c \cdot f)=c \cdot S(f)$ para todo $f \in \mathcal{C}[a,b]$
y todo $c \in \mathbb{R}$.

Prueba(1).

Supongamos que $f: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}$ y $g: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}$ son funciones continuas, entonces:

$$S(f+g) = \int_a^b f(x) + g(x) dx = \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx$$

$$S(f+g) = S(f) + S(g)$$

lo cual muestra que S manda sumas en sumas ($S(f+g)=S(f)+S(g)$).

Prueba(2)

Supongamos que $f: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}$ es una función continua ($f \in C[a,b]$) y $c \in \mathbb{R}$, entonces:

$$S(c \cdot f) = \int_a^b c \cdot f(x) dx = c \cdot \int_a^b f(x) dx$$

$$S(c \cdot f) = c \cdot S(f)$$

lo cual prueba que S saca escalares ($S(c \cdot f) = c \cdot S(f)$).

Conclusion:

Del análisis anterior, podemos asegurar que $S(f) = \int_a^b f(x) dx$ es una transformación lineal.

Ejemplo (transformaciones NO lineales).

Sea $T: M_{22} \rightarrow \mathbb{R}$ la transformación definida como:

$$T(A) = \text{Det}(A)$$

$$T \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = ad - bc$$

para cada $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \in M_{22}$. Verificar

si T es una transformación lineal.

Solución:

Empecemos notando que:

$$\checkmark_1 T \left(r \cdot \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \right) = T \begin{bmatrix} ra & rb \\ rc & rd \end{bmatrix} = r^2(ad - bc)$$

$$= r^2(ad - bc) = r^2 \cdot T \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}.$$

$\checkmark_2 \quad T\left(2 \cdot \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}\right) = 2^2 \cdot (2 \cdot 1 - 1 \cdot 1) = 4.$

$\checkmark_3 \quad 2T\left(\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}\right) = 2 \cdot (2 \cdot 1 - 1 \cdot 1) = 2.$

Así, de las expresiones \checkmark_2 y \checkmark_3 concluimos que

$$T\left(2 \cdot \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}\right) \neq 2T\left(\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}\right)$$

y esto muestra que T no es transformación lineal.

Ejercicio  Verificar que T no manda sumas en sumas. Es decir que existen $A, B \in M_{22}$ tales que:

$$T(A+B) \neq T(A)+T(B)$$

Teorema (Propiedades de transformaciones lineales).

(1) Sean V y W espacios vectoriales entonces si definimos la transformación:

$$\begin{aligned} T_0 : V &\longrightarrow W \\ x &\longrightarrow T_0(x) = 0_W \end{aligned}$$

es una transformación lineal.

(2) Sean $T, S : V \rightarrow W$ transformaciones lineales, entonces la siguiente transformación:

$$\begin{aligned} T+S : V &\longrightarrow W \\ x &\longrightarrow (T+S)(x) = T(x) + S(x) \end{aligned}$$

es una transformación lineal.

(3) Si $T: V \rightarrow W$ es una transformación lineal, entonces la siguiente transformación

$$\begin{aligned} C \cdot T: V &\longrightarrow W \\ x &\longrightarrow (C \cdot T)(x) = C \cdot T(x) \end{aligned}$$

es una transformación lineal.

(4) Si $T: V \rightarrow W$ es una transformación lineal, entonces:

- ✓ $T(0_V) = 0_W$ recordando que 0_V es el vector neutro de V y 0_W es el vector neutro de W .
- ✓ $T(-x) = -T(x)$ para todo $x \in V$.

(5) Si $T: V \rightarrow W$ es una transformación que satisface que $T(0_V) \neq 0_W$ entonces T no es transformación lineal.

Ejemplo (transf. lineales).

Supongamos que $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{P}_2$ es una transformación lineal tal que:

✓ $T \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = 2 - 3x + x^2.$

✓ $T \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} = 1 - x^2.$

Encontrar $T \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$ y $T \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$.

Solución:

Para comenzar notemos que:

(1) $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ y $\begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$ son una base para \mathbb{R}^2

$\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ y } \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} \text{ son L.I y generan } \mathbb{R}^2 \right)$.

(2) Si $\begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$, entonces existen

escalares c, d tales que:

$$\begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = c \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + d \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

por lo tanto:

$$\begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = c \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + d \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} \longleftrightarrow \left[\begin{array}{cc|c} c & d & \# \\ 1 & 2 & a \\ 1 & 3 & b \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{cc|c} c & d & \# \\ 1 & 2 & a \\ 1 & 3 & b \end{array} \right] \xrightarrow{R_2 - R_1} \left[\begin{array}{cc|c} c & d & \# \\ 1 & 2 & a \\ 0 & 1 & b-a \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{cc|c} c & d & \# \\ 1 & 2 & a \\ 0 & 1 & b-a \end{array} \right] \xrightarrow{R_1 - 2R_2} \left[\begin{array}{cc|c} c & d & \# \\ 1 & 0 & 3a-2b \\ 0 & 1 & b-a \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{cc|c} c & d & \# \\ 1 & 0 & 3a-2b \\ 0 & 1 & b-a \end{array} \right] \longleftrightarrow \begin{aligned} c &= 3a-2b \\ d &= b-a \end{aligned}$$

y así, se tiene que:

$$\text{⑥} \quad \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \textcolor{red}{c} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \textcolor{red}{d} \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}.$$

$$\begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = (3a-2b) \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + (b-a) \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}.$$

$$\text{⑦} \quad T \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = T \left((3a-2b) \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + (b-a) \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} \right)$$

$$= (3a-2b) T \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + (b-a) \cdot T \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$= (3a-2b) \cdot (2-3x+x^2) + (b-a) \cdot (1-x^2)$$

$$= (6a-4b+b-a) + (-9a+6b)x + (3a-2b+a-b)x^2$$

$$= (5a-3b) + (-9a+6b)x + (4a-3b)x^2.$$

$$T \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = (5a-3b) + (-9a+6b)x + (4a-3b)x^2$$

$$\checkmark \quad T \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} =$$

$$= (5(-1) - 3(2)) + (-9 \cdot (-1) + 6(2))x + (4 \cdot (-1) - 3(2))x^2 \\ = -11 + 21x - 10x^2.$$

Conclusión:

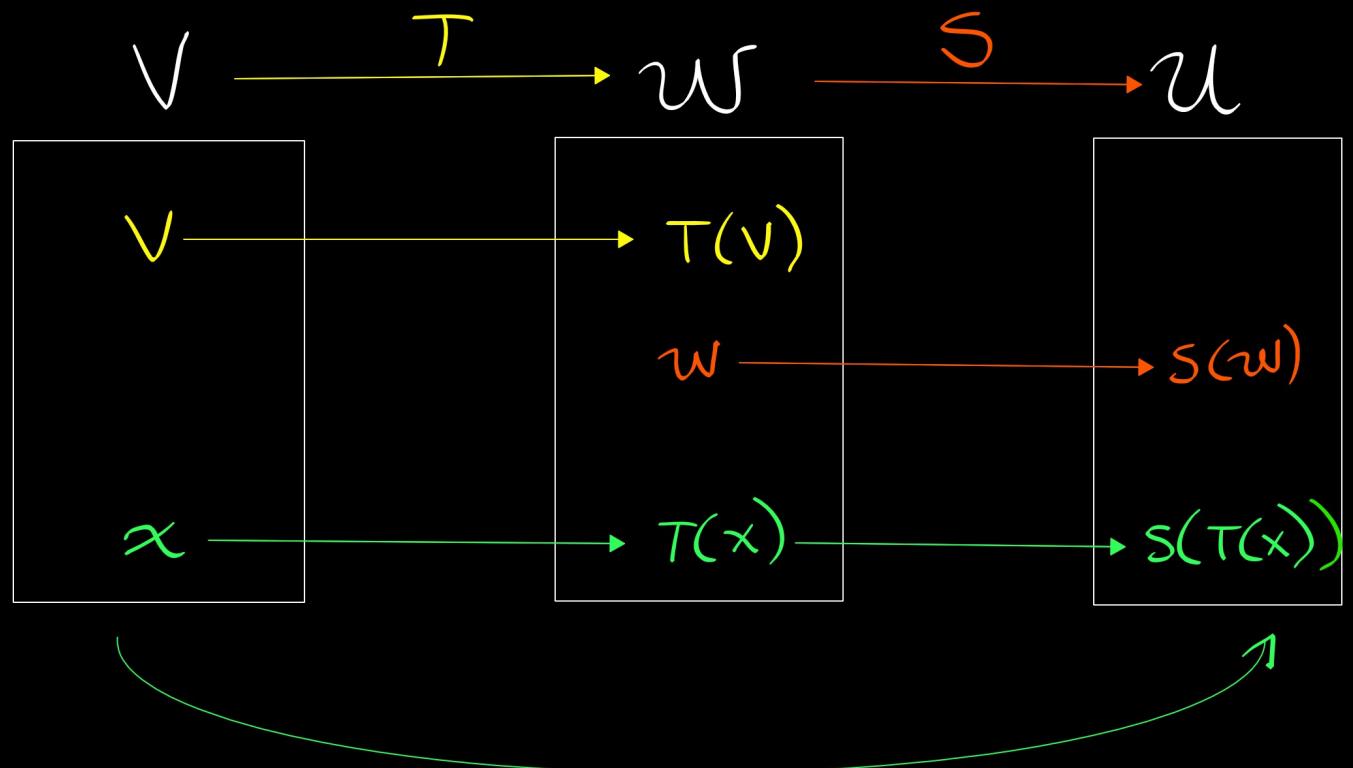
$$(1) \quad T \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = (5a - 3b) + (-9a + 6b)x + (4a - 3b)x^2$$

$$(2) \quad T \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} = -11 + 21x - 10x^2$$

Definición (composición entre transformaciones).

Sean $T: V \rightarrow W$ y $S: W \rightarrow U$ transformaciones, entonces definimos la transformación $S \circ T: V \rightarrow U$ como:

$S \circ T: V \longrightarrow U$
$x \longrightarrow (S \circ T)(x) := S(T(x))$



$S \circ T$

$$(S \circ T)(x) = S(T(x))$$

Teorema (composición de transf. lineales es transf. lineal).

Sean $T: V \rightarrow W$ y $S: W \rightarrow U$ transformaciones lineales, entonces

$S \circ T: V \rightarrow U$ es también una transformación lineal.

Ejemplo (composición).

Sean $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow P_1$ y $S: P_1 \rightarrow P_2$ transformaciones lineales definidas como:

✓ $T \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = a + (a+b)x.$

✓ $S(c+dx) = x(c+dx).$

Encontrar $(S \circ T) \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$.

Solución:

Aplicando la definición de la compuesta, tenemos que:

$$\begin{aligned}(S \circ T) \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} &= S(T \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}) = S(a + (a+b)x) \\ &= x(a + (a+b)x) = ax + (a+b)x^2.\end{aligned}$$

Conclusión: $(S \circ T) \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = ax + (a+b)x^2.$

Ejemplo (transformación identidad).

Sea V un espacio vectorial , entonces definimos la transformación $I_V: V \rightarrow V$ definida como:

$$I_V(x) = x$$

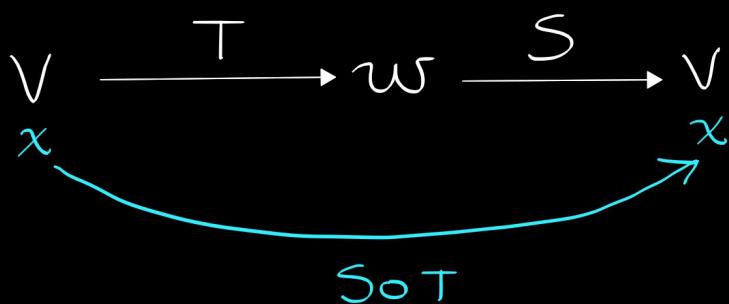
para cada $x \in V$. Es sencillo verificar que I_V es una transformación lineal , la cual es llamada la transformación identidad sobre V .

Definición (transformación lineal). invertible

Sea $T: V \rightarrow W$ una transformación lineal, entonces decimos que T es invertible, si existe una transformación lineal $S: W \rightarrow V$ tal que:

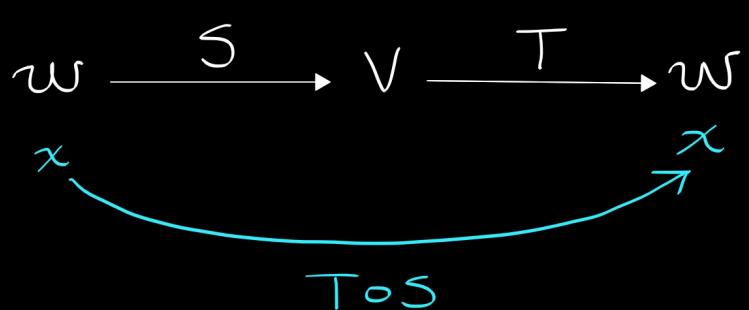
$$S \circ T = I_V$$

$$T \circ S = I_W$$



$$(S \circ T)(x) = I_V(x)$$

$$S(T(x)) = x$$



$$(T \circ S)(x) = I_W(x)$$

$$T(S(x)) = x$$

Notación (inversa de una transf.).
lineal

Si $T: V \rightarrow W$ es una transformación lineal invertible con $S: V \rightarrow W$ otra transformación lineal que satisface que:

$$(S \circ T)(x) = x \quad y \quad (T \circ S)(x) = x$$

entonces escribimos $S = T^{-1}$.

Ejemplo (transformaciones invertibles).

Supongamos que $T: P_2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ y $S: \mathbb{R}^3 \rightarrow P_2$ son transformaciones lineales definidas como:

✓ $T(a+bx+cx^2) = \begin{bmatrix} b \\ a \\ c \end{bmatrix}$.

✓ $S \begin{bmatrix} e \\ f \\ g \end{bmatrix} = f + ex + gx^2$.

Verificar si $S = T^{-1}$

Solución:

Para verificar si $S = T^{-1}$, es necesario:

$$(1) \quad S \circ T = I_{\mathbb{P}_2} \left((S \circ T)(a+bx+cx^2) = a+bx+cx^2 \right).$$

$$(2) \quad T \circ S = I_{\mathbb{R}^3} \left((T \circ S) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \right).$$

Prueba (1):

$$\begin{aligned} (S \circ T)(a+bx+cx^2) &= S(T(a+bx+cx^2)) = \\ &= S \begin{pmatrix} b \\ a \\ c \end{pmatrix} = a+bx+cx^2. \end{aligned}$$

Prueba (2):

$$\begin{aligned} (T \circ S) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} &= T \left(S \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \right) = T(b+ax+cx^2) \\ &= \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Lo anterior muestra que $S = T^{-1}$.

