

Álgebra multilinear y Geometría

Contenidos

1	Álgebra multilinear	1
1.1	Formas Cuadráticas	1
	Teorema de Sylvester	2
	Teorema Método convergencia-pivote	4
1.2	Espacio dual	5
1.3	Tensores	6
1.4	Dimensión y bases de $T_p^q(E)$	8
	Teorema (base de $T_p^q(E)$)	8
1.5	Recordatorio de permutaciones	10
1.6	Tensores simétricos y antisimétricos	11

1 Álgebra multilinear

1.1 Formas Cuadráticas

Definición 1.1.1

Sea E un k -ev. Diremos que una aplicación

$$\begin{aligned}\phi: E \times E &\rightarrow k \\ (u, v) &\mapsto \phi(u, v)\end{aligned}$$

es una forma bilineal simétrica si

- $\phi(u_1 + u_2, v) = \phi(u_1, v) + \phi(u_2, v)$
- $\phi(\lambda u, v) = \lambda \phi(u, v)$
- $\phi(u, v) = \phi(v, u)$

$\forall u, v, u_1, u_2 \in E$ y $\forall \lambda \in k$.

Definición 1.1.2

Sea ϕ una forma bilineal simétrica sobre un k -ev. E . Diremos que la aplicación

$$\begin{aligned}q: E &\rightarrow k \\ u &\mapsto q(u) = \phi(u, u)\end{aligned}$$

es la forma cuadrática asociada a ϕ .

Observación 1.1.1 Se cumple que $q(\lambda u) = \lambda^2 q(u)$

Lema 1.1.1 Sea ϕ una forma bilineal simétrica sobre un k -ev. E con $\text{car} E \neq 2$ y sea q la forma cuadrática asociada a ϕ , entonces

$$\phi(u, v) = \frac{1}{2}(q(u+v) - q(u) - q(v))$$

Demostración

$$\begin{aligned} q(u+v) - q(u) - q(v) &= \phi(u+v, u+v) - \phi(u, u) - \phi(v, v) = \\ &= \phi(u, u) + \phi(u, v) + \phi(v, u) + \phi(v, v) - \phi(u, u) - \phi(v, v) = 2\phi(u, v) \end{aligned}$$

Definición 1.1.3

Sea ϕ una forma bilineal simétrica/cuadrática sobre un k -ev. E y sea $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ una base. La matriz de ϕ en base B es

$$M_B(\phi) = (a_{ij}) = (\phi(u_i, u_j))$$

Observación 1.1.2 La matriz $M_B(\phi)$ es simétrica

Definición 1.1.4

Sea E un k -ev. y sea $\phi: E \times E \rightarrow k$ una forma bilineal simétrica.

- Diremos que ϕ es definida positiva si

$$\phi(x, x) > 0, \quad \forall x \in E \quad x \neq \vec{0}$$

- Diremos que ϕ es definida negativa si

$$\phi(x, x) < 0, \quad \forall x \in E \quad x \neq \vec{0}$$

- Diremos que ϕ es no definida en cualquier otro caso.

Observación 1.1.3 Si ϕ es una forma bilineal simétrica y definida positiva entonces define un producto escalar sobre E .

Definición 1.1.5

Dada una matriz cuadrada A ($\dim n$) definimos

$$A_k = (a_{ij}), \quad 1 \leq i, j \leq k \quad \text{y} \quad \delta_k(A) = |A_k|$$

Teorema de Sylvester

Sea E un k -ev. de dimension n y sea $\phi: E \times E \rightarrow k$ una forma bilineal simétrica, entonces

$$\phi \text{ es definida positiva} \iff \delta_k(M_B(\phi)) > 0 \quad \forall 1 \leq k \leq n \quad \forall B \text{ base de } E$$

Demostración

\Rightarrow

Como ϕ es definida positiva, define un producto escalar sobre E . Si tomamos una base B cualquiera, mediante Gramm-Schmidt podemos construir una base ortogonal $B_2 = \{v_1, \dots, v_n\}$. Por tanto

$$i \neq j \implies \phi(v_i, v_j) = 0, \quad \phi(v_i, v_i) > 0 \quad 1 \leq i, j \leq n$$

Llamamos $\phi(v_i, v_i) = \lambda_i > 0$. Por tanto

$$M_{B_2}(\phi) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix} \implies |M_{B_2}(\phi)| = \prod_{i=1}^n \lambda_i > 0$$

Entonces, como $M_B(\phi) = S_{B, B_2}^T M_{B_2}(\phi) S_{B_2, B}$

$$|M_B(\phi)| = |S_{B_2, B}|^2 |M_{B_2}(\phi)| > 0$$

Por lo tanto, la matriz de un producto escalar tiene determinante positivo independientemente de la base tomada. Observamos que ϕ también define un producto escalar en el subespacio vectorial $\langle v_1, \dots, v_k \rangle$ cuando lo restringimos a este. Por lo que hemos visto antes se tiene que

$$|M_B(\phi)_k| = \delta_k(M_B(\phi)) > 0 \quad \forall 1 \leq k \leq n.$$

\Leftarrow

Tenemos que $\delta_k(M_B(\phi)) > 0 \quad \forall 1 \leq k \leq n$. Aplicamos la siguiente variación de Gramm-Schmidt. Tomamos la base $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ Y hacemos la siguiente construcción:

$$\begin{cases} v_1 = u_1 \\ v_2 = \alpha_{2,1}u_1 + u_2 \\ v_3 = \alpha_{3,1}u_1 + \alpha_{3,2}u_2 + u_3 \\ \vdots \\ v_n = \alpha_{n,1}u_1 + \cdots + \alpha_{n,n-1}u_{n-1} + u_n \end{cases} \quad \alpha_{i,j} \text{ son tales que } \phi(v_k, u_i) = 0 \quad \begin{matrix} 2 \leq k \leq n \\ 1 \leq i \leq k-1 \end{matrix}$$

Propiedades de $\{v_1, \dots, v_n\}$

- $\forall k, \langle v_1, \dots, v_k \rangle = \langle u_1, \dots, u_k \rangle$ En particular, $B_2 = \{v_1, \dots, v_n\}$ es base de E .
- $\phi(v_k, v_i) = 0 \quad \forall 1 \leq i \leq k-1$ porque $v_i \in \langle u_1, \dots, u_i \rangle$ y hemos tomado los α de manera que $\phi(v_k, u_i) = 0 \implies B_2$ es base ortogonal
- La matriz $S_{B_2 B}$

$$S_{B_2 B} = \begin{pmatrix} 1 & \alpha_{2,1} & \cdots & \alpha_{n,1} \\ 0 & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \alpha_{n,n-1} \\ 0 & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix} \implies |S_{B_2 B}| = 1 \text{ y } \delta_k(S_{B_2 B}) = 1$$

Finalmente, tenemos

$$\begin{aligned}
M_B(\phi) &= S_{B,B_2}^T M_{B_2}(\phi) S_{B,B_2} \\
\left(\begin{array}{c|c} k & \updownarrow \\ \hline \leftrightarrow & \end{array} \right) &= \left(\begin{array}{c|c} k & \updownarrow \\ \hline \leftrightarrow & \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} \phi(v_1, v_1) & \\ \hline & \ddots \\ \hline & \phi(v_k, v_k) \\ \hline & \ddots \\ \hline & \phi(v_n, v_n) \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} k & \updownarrow \\ \hline \leftrightarrow & \end{array} \right) \Rightarrow \\
\Rightarrow \delta_k(M_B(\phi)) &= \delta_k(S_{B,B_2}^T) \delta_k(M_{B_2}(\phi)) \delta_k(S_{B,B_2}) = \delta_k(M_{B_2}(\phi)) = \\
&= \prod_{i=1}^k \phi(v_i, v_i) > 0 \text{ (por hipótesis)} \Rightarrow \frac{\delta_k(M_B(\phi))}{\delta_{k-1}(M_B(\phi))} = \phi(v_k, v_k) > 0
\end{aligned}$$

Finalmente, $\forall x \in E$

$$\phi(x, x) = \phi \left(\sum_{i=1}^k x_i v_i, \sum_{i=1}^k x_i v_i \right) = \sum_{i=1}^k x_i^2 \phi(v_i, v_i) > 0 \text{ si } x \neq \vec{0}$$

QED

Teorema Método convergencia-pivote

Dada una forma bilineal simétrica ϕ , queremos encontrar una base de E , B_2 , en la cual $M_{B_2}(\phi)$ sea una matriz diagonal. Partimos de una base B i de $M_B(\phi)$. El procesos es: operación con filas a las dos matrices y luego la misma operacion pero en la columnas de la primera matriz únicamente (véase ejemplo).

$$\begin{aligned}
(M_B(\phi) | Id) &\overset{\text{op. filas}}{\sim} (S_1 M_B(\phi) | S_1) \overset{\substack{\text{misma op.} \\ \text{en columnas}}}{\sim} (S_1 M_b(\phi) S_1^T | S_1) \sim \dots \sim \\
&\sim (S_r \dots S_1 M_B(\phi) S_1^T \dots S_r^T | S_r \dots S_1)
\end{aligned}$$

Donde la matriz de la izquierda es M_{B_2} y es diagonal.

Ejemplo 1.1.1

$$q_\phi(x, y, z) = 2x^2 + 2y^2 - 4xy - 2yz; \quad A = M_B(\phi) = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 0 \\ -2 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
& \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & -2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -2 & 2 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[(1)+(2)]{\text{fila}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & -2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[(1)+(2)]{\text{columna}} \\
& \xrightarrow[(1)+(2)]{\text{columna}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[(2)+(3)]{\text{fila}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[(2)+(3)]{\text{columna}} \\
& \xrightarrow[(2)+(3)]{\text{columna}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[(3)-\frac{1}{2}(2)]{\text{fila}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{1}{2} \end{array} \right) \xrightarrow[(3)-\frac{1}{2}(2)]{\text{columna}} \\
& \xrightarrow[(3)-\frac{1}{2}(2)]{\text{columna}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{1}{2} \end{array} \right)
\end{aligned}$$

Entonces, en base B , los vectores de B_2 son:

- $v_1 = (1, 0, 0)$; $\phi(v_1, v_1) = 2$
- $v_2 = (1, 1, 1)$; $\phi(v_2, v_2) = -2$
- $v_3 = (\frac{-1}{2}, \frac{-1}{2}, \frac{1}{2})$; $\phi(v_3, v_3) = \frac{1}{2}$

Y $\phi(v_i, v_j) = 0$, $i \neq j$.

1.2 Espacio dual

Definición 1.2.1

Sea E un k -ev. Definimos el espacio Dual de E como $E^* = \{\phi : E \rightarrow k \text{ lineales}\}$ (también es un k -espacio vectorial)

Observación 1.2.1 Para definir E^* tenemos que usar bases de E .

Definición 1.2.2

Si $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ es una base de E (k -ev.) definimos

$$\begin{aligned}
u_i^* &: E \rightarrow k \\
u_j &\mapsto u_i^*(u_j) = \delta_{ij}
\end{aligned}$$

Y llamaremos base dual de B a $B^* = \{u_1^*, \dots, u_n^*\}$ (que efectivamente es una base de E^*).

Observación 1.2.2 En particular si $w \in E$ y $w = \sum_{i=1}^n a_i u_i^*$, se cumple que:

$$w(u_j) = \sum_{i=1}^n a_i u_i^*(u_j) = a_j \implies w = \sum_{i=1}^n w(u_i) u_i^*$$

Proposición 1.2.1 (cambios de base)

Sean B_1 y B_2 bases de E (k -ev. de $\dim = n$) y sean B_1^* y B_2^* las bases duales de B_1 y B_2 . Si $S_{B_1 B_2}$ es la matriz de cambio de base de B_1 a B_2 , entonces:

$$S_{B_1^* B_2^*} = (S_{B_1 B_2}^{-1})^T = (S_{B_2 B_1})^T$$

Proposición 1.2.2 (aplicaciones lineales)

Sean E y F k -ev. y sea $\phi: E \rightarrow F$ una aplicación lineal, entonces ϕ induce la aplicación lineal siguiente:

$$\begin{aligned}\phi^*: F^* &\rightarrow E^* \\ w &\mapsto \phi^*(w) = w \circ \phi\end{aligned}$$

Observación 1.2.3 Si E y F son de dimensión finita, ϕ admite expresión matricial (en coordenadas). En particular $\left. \begin{array}{l} B_1 \text{ base de } E \\ B_2 \text{ base de } F \end{array} \right\} \implies \phi \text{ viene dada por } M_{B_1, B_2}(\phi) \text{ y}$

$$\left. \begin{array}{l} B_1^* \text{ base de } E^* \\ B_2^* \text{ base de } F^* \end{array} \right\} \implies \phi^* \text{ viene dada por } M_{B_2^*, B_1^*}(\phi^*) = (M_{B_1, B_2}(\phi))^T.$$

Proposición 1.2.3 (espacio bidual)

Dado E k -ev. podemos definir E^*, E^{**}, \dots . En particular tenemos que E^{**} es canónicamente isomorfo a E mediante el isomorfismo

$$\begin{aligned}\phi: E &\rightarrow E^{**} \\ u &\mapsto \phi(u)\end{aligned}$$

donde

$$\begin{aligned}\phi(u): E^* &\rightarrow k \\ w &\mapsto (\phi(u))(w) = w(u)\end{aligned}$$

Observación 1.2.4 Como este isomorfismo es canónico (no depende de las bases), $E \cong E^{**}$ y no distinguimos entre E y E^{**}

1.3 Tensores

Definición 1.3.1

Sean E_1, \dots, E_r k -ev. Diremos que $f: E_1 \times \dots \times E_r \rightarrow k$ es un tensor (o una aplicación multilinear) si $\forall i = 1, \dots, r$ y $\forall v_j \in E_j$ ($i \neq j$) se cumple que

$$\begin{aligned}\phi_i: E_i &\rightarrow k \\ v &\mapsto \phi(u) = f(v_1, \dots, v_{i-1}, v, v_{i+1}, \dots, v_r)\end{aligned}$$

es una aplicación lineal.

Definición 1.3.2

Sea E un k -ev. Llamaremos tensor de tipo (p, q) (o tensor p veces covariante y q veces contravariante) (o tensor p -covariante y q -contravariante) a un tensor

$$\begin{aligned}f: \overbrace{E \times \dots \times E}^p \times \overbrace{E^* \times \dots \times E^*}^q &\rightarrow k \\ (v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) &\mapsto f(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q)\end{aligned}$$

Observación 1.3.1 Al conjunto de tensores de este tipo se le denota como $T_p^q(E)$.

Observación 1.3.2 Por convenio $T_0(E) = T^0(E) = T_0^0(E) = k$.

Ejemplo 1.3.1

Sea E un k -ev.

- $T_1(E) = T_1^0(E) = E^*$
- $T^1(E) = T_0^1 = E^{**} (\cong E)$
- $T_2(E) = T_2^0(E) = \{\text{formas bilineales de } E \text{ en } k\}$

Proposición 1.3.1

$T_p^q(E) = T_q^p(E^*)$ (cambiando el orden)

Proposición 1.3.2

$T_p^q(E)$ tiene estructura de k -espacio vectorial. Si $f, g \in T_p^q(E)$ y $\alpha, \beta \in k$

$$\begin{aligned} \alpha f + \beta g: \overbrace{E \times \cdots \times E}^p \times \overbrace{E^* \times \cdots \times E^*}^q &\rightarrow k \\ (v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) &\mapsto (\alpha f + \beta g)(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) \end{aligned}$$

donde $(\alpha f + \beta g)(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) = \alpha f(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) + \beta g(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q)$.

Definición 1.3.3 (producto tensorial)

Dados $f \in T_p^q(E)$ y $g \in T_{p'}^{q'}(E)$, definimos el producto tensorial de f y g como

$$\begin{aligned} f \otimes g: \overbrace{E \times \cdots \times E}^{p+p'} \times \overbrace{E^* \times \cdots \times E^*}^{q+q'} &\rightarrow k \\ (v_1, \dots, v_p, \overline{v_1}, \dots, \overline{v_{p'}}, w_1, \dots, w_q, \overline{w_1}, \dots, \overline{w_{q'}}) &\mapsto f(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) + g(\overline{v_1}, \dots, \overline{v_{p'}}, \overline{w_1}, \dots, \overline{w_{q'}}) \end{aligned}$$

Observación 1.3.3 Si f y g son tensores, entonces $f \otimes g$ también lo es. Además $f \otimes g \in T_{p+p'}^{q+q'}(E)$.

Proposición 1.3.3

Sean $f \in T_p^q(E)$, $g \in T_{p'}^{q'}(E)$ y $h \in T_{p''}^{q''}(E)$.

- \otimes NO es abeliano. En general $f \otimes g \neq g \otimes f$.
- \otimes es asociativo. $(f \otimes g) \otimes h = f \otimes (g \otimes h)$. Denotado por $f \otimes g \otimes h$
- $\vec{0} \otimes f = f \otimes \vec{0} = \vec{0}$
- $f \otimes (g + h) = f \otimes g + f \otimes h$ $((f + g) \otimes h = f \otimes h + g \otimes h)$
- $\alpha \in k$. $(\alpha f) \otimes g = \alpha(f \otimes g) = f \otimes (\alpha g)$

Ejemplo 1.3.2

Sea $E = \mathbb{R}^3$, $B = \{e_1, e_2, e_3\}$, $B^* = \{e_1^*, e_2^*, e_3^*\}$. Y consideramos el producto tensorial de los tensores e_1^* y e_2^* sobre los vectores $v_1 = (x_1, y_1, z_1)$ y $v_2 = (x_2, y_2, z_2)$.

$$\left. \begin{aligned} (e_1^* \otimes e_2^*)(v_1, v_2) &= e_1^*(v_1)e_2^*(v_2) = x_1y_2 \\ (e_2^* \otimes e_1^*)(v_1, v_2) &= e_2^*(v_1)e_1^*(v_2) = y_1x_2 \end{aligned} \right\} \implies e_1^* \otimes e_2^* \neq e_2^* \otimes e_1^*$$

Ejemplo 1.3.3

Sea $E = \mathbb{R}^2$, $B = \{e_1, e_2\}$, $B^* = \{e_1^*, e_2^*\}$, entonces

$$e_1 \otimes e_2 \in T^2(E) \quad \begin{cases} (e_1 \otimes e_2) = (e_1^{**} \otimes e_2^{**})(e_1^*, e_1^*) = e_1(e_1)e_2(e_1) = 0 \\ (e_1 \otimes e_2)(e_1^*, e_2^*) = 1 \\ (e_1 \otimes e_2)(e_2^*, e_1^*) = 0 \\ (e_1 \otimes e_2)(e_2^*, e_2^*) = 0 \end{cases}$$

Observación 1.3.4 a Si E es un k -ev de dimensión n y $B = \{e_1, \dots, e_n\}$

$$\underbrace{(e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^*)}_{I=\{i_1, \dots, i_p\}} \otimes \underbrace{(e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q})}_{J=\{j_1, \dots, j_q\}} (\underbrace{e_{l_1}, \dots, e_{l_p}}_{L=\{l_1, \dots, l_p\}}, \underbrace{e_{m_1}^*, \dots, e_{m_q}^*}_{M=\{m_1, \dots, m_q\}}) = \begin{cases} 1 & \text{Si } I = L \text{ y } J = M \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

Observación 1.3.5 Sean $f, g \in T_p^q(E)$ entonces

$$f = g \iff \begin{matrix} \forall e_{i_1}, \dots, e_{i_p} \in B \\ \forall e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^* \in B^* \end{matrix} \quad f(e_{i_1}, \dots, e_{j_q}^*) = g(e_{i_1}, \dots, e_{j_q}^*)$$

1.4 Dimensión y bases de $T_p^q(E)$

Recordemos que $T_p^q(E)$ es un k -ev.

Teorema (base de $T_p^q(E)$)

Sea E un k -ev. de dimensión n y sea $B = \{e_1, \dots, e_n\}$, entonces

i) $\dim_k T_p^q(E) = n^{p+q}$

ii) Una base de $T_p^q(E)$ es

$$B_p^q = \left\{ e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^* \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q} \mid \begin{matrix} i_1, \dots, i_p \in \{1, \dots, n\} \\ j_1, \dots, j_q \in \{1, \dots, n\} \end{matrix} \right\}$$

iii) Si $f \in T_p^q(E)$, las coordenadas de f en la base B_p^q son

$$f_{B_p^q} = (f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*))$$

Demostración

i) Es consecuencia directa de ii

ii) Primero veamos que B_p^q es li. Sea

$$w = \sum \alpha_{IJ} (e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^* \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q}) = 0$$

Sean I_0, J_0 dos conjuntos de índices cualesquiera, entonces

$$0 = w(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*) = \alpha_{I_0 J_0}$$

(Por la observación 1.3.4). Veamos ahora que B_p^q es generadora. Sea $f \in T_p^q(E)$, definimos $g \in T_p^q(E)$ como

$$g = \sum_{\forall I, J} (f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*) (e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^* \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q}))$$

Demostrando ahora que $f = g$ quedan provados ii y iii. Tenemos ahora que

$$g(e_{i_1^0}, \dots, e_{i_p^0}, e_{j_1^0}^*, \dots, e_{j_q^0}^*) = f(e_{i_1^0}, \dots, e_{i_p^0}, e_{j_1^0}^*, \dots, e_{j_q^0}^*)$$

Por la observación 1.3.4 y queda demostrado el teorema.

Ejemplo 1.4.1

Sea $E = \mathbb{R}^n$, $B = \{e_1, \dots, e_n\}$ y $B^* = \{e_1^* \dots e_n^*\}$

- Sea $u \in \mathbb{R}^n$

$$u = u(e_1^*) + \dots + u(e_n^*) \quad (B_0^1 = B)$$

- Sea $w \in T_1^0(E) (= E^*)$

$$w = w(e_1)e_1^* + \dots + w(e_n)e_n^* \quad (B_1^0 = B^*)$$

- Sea $n = 3$ y sea $f \in T_2(E)$

$$B_2^0 = \{e_1^* \otimes e_1^*, e_1^* \otimes e_2^*, \dots, e_3^* \otimes e_3^*\}$$

$$f = f(e_1, e_1)e_1^* \otimes e_1^* + f(e_1, e_2)e_1^* \otimes e_2^* + \dots + f(e_3, e_3)e_3^* \otimes e_3^*$$

Proposición 1.4.1 (cambio de base)

Sea E un k -ev. de dimensión n y sean $B = \{e_1, \dots, e_n\}$ y $\overline{B} = \{u_1, \dots, u_n\}$. Sea $S = (s_j^i)$ la matriz de cambio de base de \overline{B} a B y sea $T = (t_j^i)$ su inversa. De manera que tenemos esta relación:

$$\begin{array}{ccc} & S & \\ B & \xleftarrow{\quad} & \overline{B} \\ & T & \end{array} \quad \begin{array}{ccc} & S^t & \\ B^* & \xrightarrow{\quad} & \overline{B}^* \\ & T^t & \end{array}$$

Sea $f \in T_p^q(E)$ y sean

$$f_B = (\alpha_{IJ})_{I,J} = \left(f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*) \right)_{I,J}$$

$$f_{\overline{B}} = (\overline{\alpha}_{IJ})_{I,J} = \left(f(u_{i_1}, \dots, u_{i_p}, u_{j_1}^*, \dots, u_{j_q}^*) \right)_{I,J}$$

Entonces, $\forall I, J$

$$\overline{\alpha}_{IJ} = f(u_{i_1}, \dots, u_{i_p}, u_{j_1}^*, \dots, u_{j_q}^*) = \sum_{\forall L, M} s_{i_1}^{l_1} \dots s_{i_p}^{l_p} t_{m_1}^{j_1} \dots t_{m_q}^{j_q} f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*)$$

Ejemplo 1.4.2

- $f \in T^1(E) = E^{**} = E$ por lo tanto $f = u$ y $\begin{smallmatrix} u_B = (x_1, \dots, u_n) \\ u_{\overline{B}} = (\overline{x}_1, \dots, \overline{x}_n) \end{smallmatrix}$, entonces

$$\begin{pmatrix} \overline{x}_1 \\ \vdots \\ \overline{x}_n \end{pmatrix} = T \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

- $f \in T_1(E) = E^*$ por lo tanto $f = w$ y $\begin{smallmatrix} w_B = (x_1, \dots, u_n) \\ w_{\overline{B}} = (\overline{x}_1, \dots, \overline{x}_n) \end{smallmatrix}$, entonces

$$\begin{pmatrix} \overline{x}_1 \\ \vdots \\ \overline{x}_n \end{pmatrix} = S^t \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

- $f \in T_2(E)$ por lo tanto f es una forma bilineal y $\begin{smallmatrix} f_B = A \in M_{n,n}(k) \\ f_{\overline{B}} = \overline{A} \in M_{n,n}(k) \end{smallmatrix}$, entonces

$$\overline{A} = S^t A S$$

1.5 Recordatorio de permutaciones

- Denotaremos como $x_n = \{1, \dots, n\}$
- Denotaremos como $\mathcal{S}_n = \{\sigma: x_n \rightarrow x_n \text{ bilineales}\}$
- $\#\mathcal{S}_n = n!$
- \mathcal{S}_n es un grupo por composición. Además denotaremos $s_1 s_2 = s_1 \circ s_2$
- Fijada $s_0 \in \mathcal{S}_n$, la aplicación

$$\begin{aligned} \phi: \mathcal{S}_n &\rightarrow \mathcal{S}_n \\ s &\mapsto s_0 s \end{aligned}$$

es biyectiva.

- Sea $s \in \mathcal{S}_n$, denotaremos s de las siguientes maneras

$$- s = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & n \\ s(1) & s(2) & \dots & s(n) \end{pmatrix}$$

- Si s es cíclica la denotaremos como $s = (1, 3, 7, 5)$. En este caso, $s(1) = 3$, $s(3) = 7$, $s(7) = 5$ y $s(5) = 1$, para el resto de valores $s(i) = i$.

- Llamaremos trasposición a una permutación del tipo $s = (i, j)$ con $i \neq j$
- $\forall s \in \mathcal{S}_n$, s se puede expresar como composición (o producto) de trasposiciones. Además, la paridad del número de trasposiciones se mantiene, es decir

$$s = t_1 \cdots t_p = l_1 \cdots l_q \implies p \equiv q \pmod{2}$$

- Sea $s \in \mathcal{S}_n$ y sea $s = t_1 \cdots t_p$ una descomposición de s en trasposiciones. Entonces, definimos el signo de s como $(-1)^p$.

1.6 Tensores simétricos y antisimétricos

Definición 1.6.1

Sea E un k -ev. de dimensión n , sea $f \in T_p(E)$ y $s \in \mathcal{S}_p$, entonces, definimos $(\underline{s}f) \in T_p(E)$ como

$$(\underline{s}f)(v_1, \dots, v_p) = f(v_{s(1)}, \dots, v_{s(p)})$$

Ejemplo 1.6.1

Sea $E = \mathbb{R}^4$, $B = \{e_1, e_2, e_3, e_4\}$, $f = e_1^* \otimes e_2^* \otimes e_3^* \in T_2(E)$ y $s = (1, 2, 3) \in \mathcal{S}_3$, entonces

$$(\underline{s}f)(v_1, v_2, v_3) = f(v_2, v_3, v_3)$$