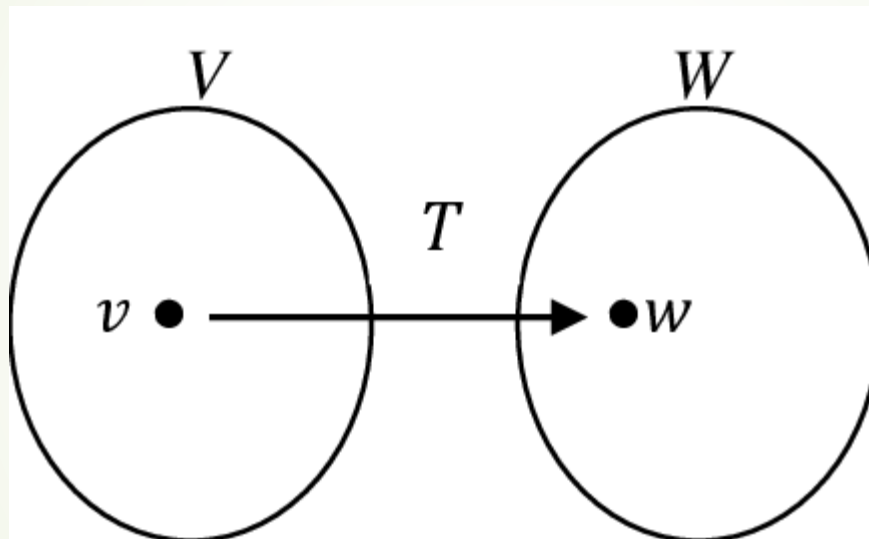


# TRANSFORMASI LINIER



pada konteks analisis, apakah ada suatu besaran tertentu nggak? apa asumsi yang diperlukan? pada uji hipotesis tidak dinyatakan asumsi secara tersurat, melainkan tersirat. maka statistik yang digunakan menggunakan uji  $z$  atau uji  $t$ . uji  $z$  mengikuti distribusi normal, kalau ragam populasi diketahui (sebaran normal baku).

uji hipotesis = teorema limit pusat. maka  $\bar{x}$  rata-rata akan diaproksimasi menggunakan distribusi normal (sampel) yang mengikutinya adalah  $\bar{x}$ . sampel acak, banyak kemungkinan yang bisa kita ambil. sampel ke dua menghasilkan rata-rata sendiri dan seterusnya.

jika asumsi itu dilanggar, (datanya tidak normal). maka konsep transformasi itu yang dilakukan (walau tidak sama dengan vektor).

jika secara linier maka distribusi itu tidak akan berubah. analisis berubah ganda. kombinasi linear pada seluruh variabel yang kita amati.

I Made Sumertajaya

Statistika-FMIPA IPB

# PEMETAAN VEKTOR

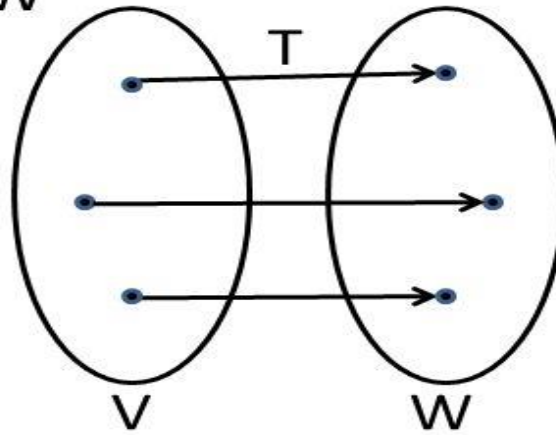
konsep pemetaan dipelajari ketika belajar fungsi

unsur-unsur yang ada pada fungsi  $u$  dikonversikan ke fungsi  $v$ , yang mengkonversikan dalaha fungsi  $t$ .

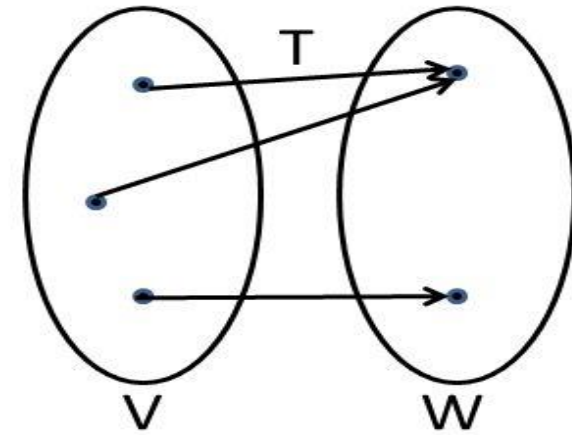
- Jika  $U$  dan  $V$  adalah ruang vektor dan  $T$  adalah suatu fungsi yang mengasosiasikan vektor unik di  $V$  dengan setiap vektor yang terletak di  $U$ , maka dikatakan  $T$  memetakan  $U$  di dalam  $V$ .
  - $T: U \rightarrow V$
  - Jika  $T$  mengasosiasikan vektor  $\mathbf{v}$  dengan vektor  $\mathbf{u}$ , maka  $\mathbf{v} = T(\mathbf{u})$
  - $\mathbf{v}$  adalah bayangan dari  $\mathbf{u}$  dibawah  $T$
  - Ruang vektor  $U$  dikatakan domain  $T$

## Transformasi satu - satu

$T : V \longrightarrow W$  adalah transformasi linier satu - satu jika  $T$  merupakan pemetaan vektor dalam  $V$  ke vektor dalam  $W$



$T : \text{satu - satu}$



$T : \text{bukan satu - satu}$

Untuk semua  $u$  dan  $v$  dalam  $V$

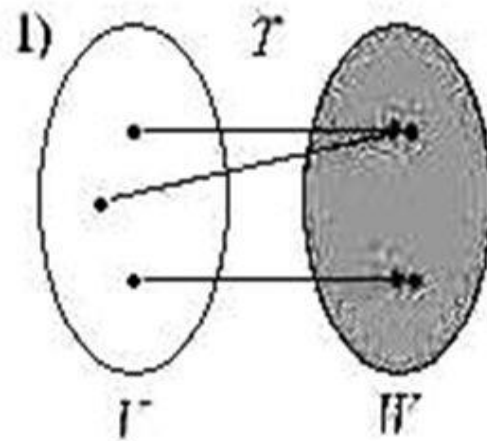
$$u \neq v \longrightarrow T(u) \neq T(v)$$

$$T(u) = T(v) \longrightarrow u = v$$

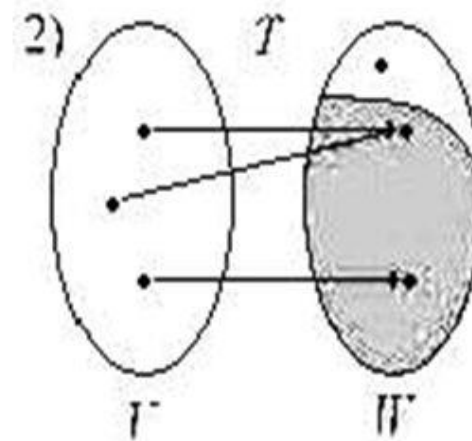
## Transformasi Onto :

$T : V \longrightarrow W$  adalah transformasi linier onto untuk semua  $\mathbf{w}$  dalam  $W$  jika minimal terdapat 1  $\mathbf{v}$  dalam  $V$  sehingga :

$$\mathbf{w} = T(\mathbf{v})$$



$T : \text{onto}$



$T : \text{bukan onto}$

# Contoh 1:

## Contoh :

Transformasi  $T : \mathbf{R}^2 \longrightarrow \mathbf{R}^3$  dinyatakan dengan :

$$T \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2x \\ x - y \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{merupakan transformasi satu-satu atau onto ?}$$

Jawab :

Misalkan :  $T \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} = T \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix}$ , maka :  $\begin{bmatrix} 2x_1 \\ x_1 - y_1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2x_2 \\ x_2 - y_2 \\ 0 \end{bmatrix}$

Sehingga diperoleh :  $x_1 = x_2$  dan  $y_1 = y_2$

Jadi :  $\begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix}$  maka  $T$  adalah satu-satu

Kenapa  $T$  bukan pemetaan ONTO ?

## CONTOH 2:

- Misalkan  $\mathbf{u} = (x, y)$  adalah suatu vektor di  $\mathbb{R}^2$   
Dan ada sebuah fungsi  $T(\mathbf{u}) = (x, x + y, x - y)$  yang memetakan  $\mathbb{R}^2$  ke  $\mathbb{R}^3$   
Maka jika  $\mathbf{u} = (1, 1)$  tentukan  $T(\mathbf{u})$ !

# TRANSFORMASI LINIER

- Jika  $T: U \rightarrow V$  adalah suatu fungsi dari ruang vektor  $U$  ke dalam ruang vektor  $V$ , maka  $T$  dikatakan **transformasi linier** jika:
  - $T(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = T(\mathbf{u}) + T(\mathbf{v})$  untuk semua vektor  $\mathbf{u}$  dan  $\mathbf{v}$  di  $U$
  - $T(k\mathbf{u}) = k T(\mathbf{u})$  untuk semua vektor  $\mathbf{u}$  di dalam  $U$  dan semua skalar  $k$



## CONTOH 3

Misalkan  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  adalah fungsi yang didefinisikan oleh  $T(\mathbf{v}) = (2x, y)$  dengan  $\mathbf{v} = (x, y)$  di  $\mathbb{R}^2$ . buktikan bahwa  $T$  merupakan transformasi linier

Jawab :

➤ Misalkan  $u = (x_1, y_1)$  dan  $v = (x_2, y_2)$

➤ Bukti pertama:

$$\begin{aligned} T(u + v) &= T((x_1, y_1) + (x_2, y_2)) \\ &= T(x_1 + x_2, y_1 + y_2) \\ &= (2(x_1 + x_2), (y_1 + y_2)) \\ &= ((2x_1, y_1) + (2x_2, y_2)) \end{aligned}$$

$$T(u + v) = T(u) + T(v) \Rightarrow \text{terbukti}$$

➤ Bukti kedua:

$$\begin{aligned} T(ku) &= T(kx_1, ky_1) \\ &= (2kx_1, ky_1) \\ &= k(2x_1, y_1) \end{aligned}$$

$$T(ku) = k T(u) \Rightarrow \text{terbukti}$$

Jadi,  $T$  adalah transformasi linier.



## Contoh 4

Misalkan  $T$  merupakan suatu transformasi dari  $M_{2 \times 2}$  ke  $R$  yang didefinisikan oleh  $T(A) = \det(A)$ , untuk setiap  $A \in M_{2 \times 2}$ . Apakah  $T$  merupakan Transformasi linier.

JAWAB: Apakah tertutup terhadap perkalian scalar?

Misalkan  $A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 \\ a_3 & a_4 \end{pmatrix} \in M_{2 \times 2}$

maka untuk setiap  $\alpha \in R$  berlaku

$$\begin{aligned} \det(\alpha A) &= \det \begin{pmatrix} \alpha a_1 & \alpha a_2 \\ \alpha a_3 & \alpha a_4 \end{pmatrix} \\ &= \alpha^2 (a_1 a_2 - a_3 a_4) = \alpha^2 \det(A) \end{aligned}$$

Dengan demikian  $T(\alpha A) = \alpha^2 \det(A) \in R$ , tetapi  $T(\alpha A) \neq \alpha T(A)$ . Sehingga tidak tertutup terhadap perkalian scalar. Bukti ini cukup untuk menyatakan bahwa  $T(A)$  bukan Transformasi linier

# MATRIKS TRANSFORMASI

- ➡ Misalkan  $A$  adalah suatu matriks berorde  $m \times n$ . Jika notasi matriks digunakan untuk vektor di  $R^m$  dan  $R^n$ , maka dapat didefinisikan suatu fungsi  $T: R^n \rightarrow R^m$  dengan

$$T(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$$

Jika  $\mathbf{x}$  adalah matriks  $n \times 1$ , maka hasil kali  $A\mathbf{x}$  adalah matriks  $m \times 1$ ; jadi  $T$  memetakan  $R^n$  ke dalam  $R^m$  dan  $T$  linier

# Teorema

Jika  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  adalah transformasi linier, dan jika  $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$  adalah basis baku untuk  $\mathbb{R}^n$ , maka  $T$  adalah perkalian oleh  $A$  atau  $T(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$

dimana  $A$  adalah matriks yang mempunyai vektor kolom  $T(\mathbf{e}_1), T(\mathbf{e}_2), \dots, T(\mathbf{e}_n)$

# CONTOH

- Carilah matriks baku ( $A$ ) untuk transformasi

$T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  yang didefinisikan oleh

$T(x) = (x_1 + x_2, x_2 + x_3)$ , untuk setiap  $x = (x_1, x_2, x_3)$  dalam  $\mathbb{R}^n$

- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$

- Basis baku dari  $\mathbb{R}^3$  adalah:

- $e_1 = (1, 0, 0) \rightarrow T(e_1) = (1 + 0, 0 + 0) = (1, 0)$

- $e_2 = (0, 1, 0) \rightarrow T(e_2) = (0 + 1, 1 + 0) = (1, 1)$

- $e_3 = (0, 0, 1) \rightarrow T(e_3) = (0 + 0, 0 + 1) = (0, 1)$

- Maka matriks  $A$  nya adalah vektor kolom yang diperoleh dari  $T(e_1)$ ,  $T(e_2)$ , dan  $T(e_3)$ , yaitu

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

- Buktikan jawaban tersebut!

# SIFAT-SIFAT TRANSFORMASI LINIER

- Jika  $T: V \rightarrow W$  adalah transformasi linier, maka
  - $T(\mathbf{0}) = \mathbf{0}$
  - $T(-\mathbf{v}) = -T(\mathbf{v})$  untuk semua  $\mathbf{v}$  di  $V$
  - $T(\mathbf{v}-\mathbf{w}) = T(\mathbf{v}) - T(\mathbf{w})$  untuk semua  $\mathbf{v}$  dan  $\mathbf{w}$  di  $V$

## CONTOH SOAL

Misalkan  $T$  merupakan suatu transformasi dari  $M_{2 \times 2}$  ke  $\mathbb{R}$  yang didefinisikan oleh  $T(A) = \det(A)$ , untuk setiap  $A \in M_{2 \times 2}$ , Apakah  $T$  merupakan Transformasi linier.

**Jawab :**

Misalkan  $A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 \\ a_3 & a_4 \end{pmatrix} \in M_{2 \times 2}$

maka untuk setiap  $\alpha \in \mathbb{R}$  berlaku

$$\det(\alpha A) = \det \begin{pmatrix} \alpha a_1 & \alpha a_2 \\ \alpha a_3 & \alpha a_4 \end{pmatrix} = \alpha^2 (a_1 a_2 - a_3 a_4) = \alpha^2 \det(A)$$

Perhatikan bahwa  $\det(\alpha A) \neq \alpha \det(A)$ . Jadi  **$T$  bukan transformasi linier.**

# CONTOH SOAL

Diketahui  $T : P_2$  (Polinom orde-2)  $\rightarrow \mathbb{R}^2$ , dengan

$$T(a + bx + cx^2) = \begin{pmatrix} a - b \\ a - c \end{pmatrix}$$

a. Apakah  $T$  merupakan transformasi linear

b. Tentukan  $T(1 + x + x^2)$

**Jawab :**

a.(i) Ambil unsur sembarang  $P_2$ ,

$$\bar{u} = u_1 + u_2x + u_3x^2 \quad \bar{v} = v_1 + v_2x + v_3x^2$$

Sehingga

$$\bar{u} + \bar{v} = (u_1 + v_1) + (u_2 + v_2)x + (u_3 + v_3)x^2$$



Perhatikan bahwa

$$\begin{aligned}T(\bar{u} + \bar{v}) &= T((u_1 + v_1) + (u_2 + v_2)x + (u_3 + v_3)x^2) \\&= \begin{pmatrix} (u_1 + v_1) - (u_2 + v_2) \\ (u_1 + v_1) - (u_3 + v_3) \end{pmatrix} \\&= \begin{pmatrix} (u_1 - u_2) + (v_1 - v_2) \\ (u_1 - u_3) + (v_1 - v_3) \end{pmatrix} \\&= \begin{pmatrix} u_1 - u_2 \\ u_1 - u_3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_1 - v_2 \\ v_1 - v_3 \end{pmatrix} \\&= T(u_1 + u_2x + u_3x^2) + T(v_1 + v_2x + v_3x^2)\end{aligned}$$

Memenuhi  $T(\bar{u} + \bar{v}) = T(\bar{u}) + T(\bar{v})$

Ambil unsur sembarang  $P_2$ , dan  $\alpha \in \mathbb{R}$ , sehingga

$$\bar{u} = u_1 + u_2x + u_3x^2$$

$$T(\alpha \bar{u}) = T(\alpha u_1 + u_2 x + u_3 x^2)$$

$$= \begin{pmatrix} (\alpha u_1 - \alpha u_2) \\ (\alpha u_1 - \alpha u_3) \end{pmatrix}$$

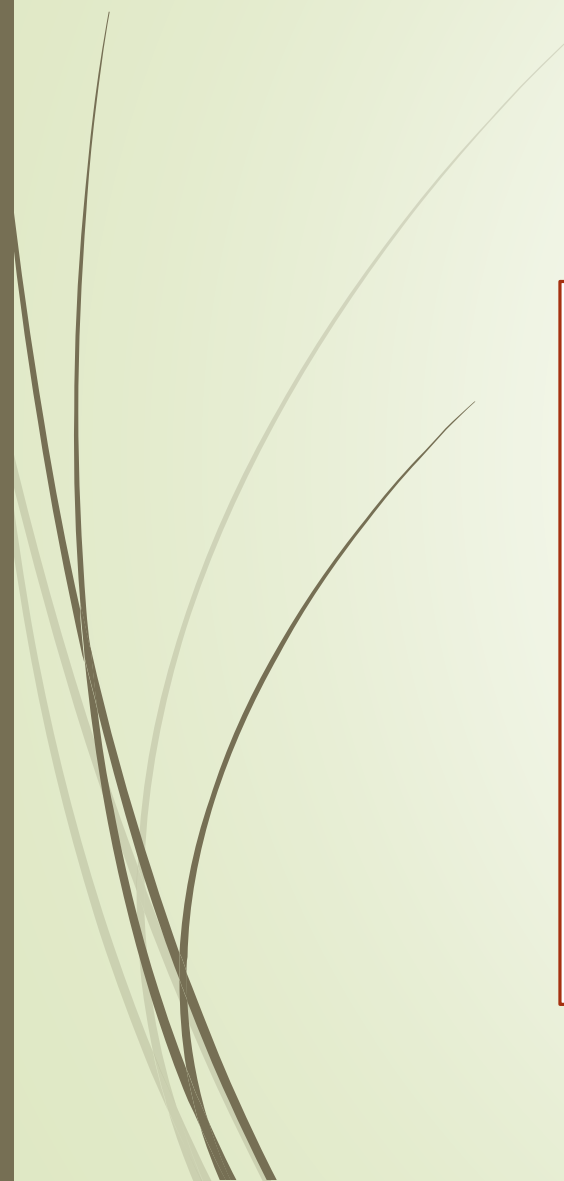

$$= \begin{pmatrix} \alpha(u_1 - u_2) \\ \alpha(u_1 - u_3) \end{pmatrix}$$

$$= \alpha \begin{pmatrix} u_1 - u_2 \\ u_1 - u_3 \end{pmatrix}$$

$$= \alpha T(u_1 + u_2x + u_3x^2)$$

$$= \alpha T(\bar{u})$$

Jadi, **T merupakan transformasi linear**



b.  $T(1 + x + x^2) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

Suatu transformasi linear  $T: V \rightarrow W$  dapat direpresentasikan dalam bentuk :

$$T(\bar{u}) = A\bar{u} \quad \text{untuk setiap } \bar{u} \in V.$$

➔  $A$  dinamakan matriks transformasi dari  $T$ .



**TERIMA  
KASIH**