

- a) Verifique que el conjunto $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3, \mathbf{v}_4\}$ es una base para \mathbb{R}^4 y, por tanto, que T está bien definida.
- b) Verifique que el conjunto $\{\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2, \mathbf{w}_3, \mathbf{w}_4\}$ es una base para \mathbb{R}^4 . ¿Por qué se puede concluir que T es un isomorfismo?
- c) Encuentre la representación matricial, A , de T respecto a la base canónica (vea el problema 6 de MATLAB 7.3). Utilice la representación matricial para encontrar una base para el núcleo y la imagen de T y verifique así, que T es un isomorfismo. Verifique que A es invertible.
- d) Suponga que $S: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ es la transformación definida por $S(\mathbf{w}_i) = \mathbf{v}_i$, para $i = 1, \dots, 4$. Encuentre una representación matricial, B , de S y verifique que $B = A^{-1}$.

7.5 Isometrías

En esta sección se describe un tipo especial de transformación lineal entre espacios vectoriales. Se comienza con un resultado sumamente útil.

Teorema 7.5.1

Sea A una matriz de $m \times n$ con elementos reales.* Entonces para cualesquiera dos vectores $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ y $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m$:

$$(\mathbf{Ax}) \cdot \mathbf{y} = \mathbf{x} \cdot (\mathbf{A}^T \mathbf{y})$$

(7.5.1)

Ecuación (2.5.6) Teorema 2.5.1 ii) Ley asociativa para la multiplicación de matrices Ecuación (2.5.6)

$$\mathbf{Ax} \cdot \mathbf{y} = (\mathbf{Ax})^T \mathbf{y} = (\mathbf{x}^T \mathbf{A}^T) \mathbf{y} = \mathbf{x}^T (\mathbf{A}^T \mathbf{y}) = \mathbf{x} \cdot (\mathbf{A}^T \mathbf{y})$$

Recuerde que en el teorema 6.1.3, se demostró que la matriz Q con elementos reales es **ortogonal** si Q es invertible y $Q^{-1} = Q^T$. En el mismo teorema se demostró que Q es ortogonal si y sólo si las columnas de Q forman una base ortonormal para \mathbb{R}^n . Ahora sea Q una matriz ortogonal de $n \times n$ y sea $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ una transformación lineal definida por $T\mathbf{x} = Q\mathbf{x}$. Entonces, usando la ecuación (7.5.1), se calcula

$$(T\mathbf{x} \cdot T\mathbf{y}) = Q\mathbf{x} \cdot Q\mathbf{y} = \mathbf{x} \cdot (Q^T Q\mathbf{y}) = \mathbf{x} \cdot (I\mathbf{y}) = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y}$$

En particular, si $\mathbf{x} = \mathbf{y}$, se ve que $T\mathbf{x} \cdot T\mathbf{x} = \mathbf{x} \cdot \mathbf{x}$, o sea

$$|T\mathbf{x}| = |\mathbf{x}|$$

para todo \mathbf{x} en \mathbb{R}^n .

* Este resultado se puede extender fácilmente a matrices con componentes complejas. Vea el problema 21 de esta sección.