

Teorema 7.2.2

Sea V un espacio vectorial de dimensión finita con base $B = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n\}$. Sean $\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2, \dots, \mathbf{w}_n$ vectores en W . Suponga que T_1 y T_2 son dos transformaciones lineales de V en W tales que $T_1\mathbf{v}_i = T_2\mathbf{v}_i = \mathbf{w}_i$ para $i = 1, 2, \dots, n$. Entonces para cualquier vector $\mathbf{v} \in V$, $T_1\mathbf{v} = T_2\mathbf{v}$; es decir, $T_1 = T_2$.

**Demostración**

Como B es una base para V , existe un conjunto único de escalares $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ tales que $\mathbf{v} = \alpha_1\mathbf{v}_1 + \alpha_2\mathbf{v}_2 + \dots + \alpha_n\mathbf{v}_n$. Entonces, del inciso iii) del teorema 7.2.1,

$$\begin{aligned} T_1\mathbf{v} &= T_1(\alpha_1\mathbf{v}_1 + \alpha_2\mathbf{v}_2 + \dots + \alpha_n\mathbf{v}_n) = \alpha_1T_1\mathbf{v}_1 + \alpha_2T_1\mathbf{v}_2 + \dots + \alpha_nT_1\mathbf{v}_n \\ &= \alpha_1\mathbf{w}_1 + \alpha_2\mathbf{w}_2 + \dots + \alpha_n\mathbf{w}_n \end{aligned}$$

De manera similar,

$$\begin{aligned} T_2\mathbf{v} &= T_2(\alpha_1\mathbf{v}_1 + \alpha_2\mathbf{v}_2 + \dots + \alpha_n\mathbf{v}_n) = \alpha_1T_2\mathbf{v}_1 + \alpha_2T_2\mathbf{v}_2 + \dots + \alpha_nT_2\mathbf{v}_n \\ &= \alpha_1\mathbf{w}_1 + \alpha_2\mathbf{w}_2 + \dots + \alpha_n\mathbf{w}_n \end{aligned}$$

Por tanto, $T_1\mathbf{v} = T_2\mathbf{v}$.

El teorema 7.2.1 indica que si $T: V \rightarrow W$ y V tiene dimensión finita, entonces sólo es necesario conocer el efecto que tiene T sobre los vectores de la base en V . Esto es, si se conoce la imagen de cada vector básico, se puede determinar la imagen de cualquier vector en V . Esto determina T por completo. Para ver esto, sean $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n$ una base en V y sea \mathbf{v} otro vector en V . Entonces, igual que en la prueba del teorema 7.2.2,

$$T\mathbf{v} = \alpha_1T\mathbf{v}_1 + \alpha_2T\mathbf{v}_2 + \dots + \alpha_nT\mathbf{v}_n$$

Así, se puede calcular $T\mathbf{v}$ para cualquier vector $\mathbf{v} \in V$ si se conocen $T\mathbf{v}_1, T\mathbf{v}_2, \dots, T\mathbf{v}_n$.

**EJEMPLO 7.2.1**

Si se conoce el efecto de una transformación lineal sobre los vectores de la base, se conoce el efecto sobre cualquier otro vector

Sea T una transformación lineal de \mathbb{R}^3 en \mathbb{R}^2 y suponga que $T\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $T\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \end{pmatrix}$ y $T\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix}$. Calcule $T\begin{pmatrix} 3 \\ -4 \\ 5 \end{pmatrix}$.

SOLUCIÓN

Se tiene $\begin{pmatrix} 3 \\ -4 \\ 5 \end{pmatrix} = 3\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - 4\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 5\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Entonces

$$T\begin{pmatrix} 3 \\ -4 \\ 5 \end{pmatrix} = 3T\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - 4T\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 5T\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$