

ICEFOSS 2019

organized by

FISAT Free Software Cell (FFSC)

19<sup>th</sup> Feb - 20<sup>th</sup> Feb 2019

at

Federal Institute of Science And  
Technology (FISAT)<sup>TM</sup>



Event Coordinators

FFSC

Dept. of Computer Science & Engineering  
Federal Institute of Science And Technology (FISAT)  
Kerala – 683577

## Transformaciones Lineales

**Transformación Lineal.** Sean  $V$  y  $W$ . dos espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ . Una transformación lineal de  $V$  en  $W$  es una función  $T$  de  $V$  en  $W$  tal que

$$T(c\alpha + \beta) = cT(\alpha) + T(\beta)$$

todos los vectores  $\alpha$  y  $\beta$  de  $V$  y todos los escalares  $c$  de  $\mathbb{F}$ .

**Teorema 1.** Sea  $V$  un espacio vectorial de dimensión finita sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ ,  $\{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$  una base ordenada de  $V$ . Sean  $W$  un espacio vectorial sobre el mismo cuerpo  $\mathbb{F}$  y  $\{\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n\}$ , vectores cualesquiera de  $W$ . Entonces existe una transformación lineal de  $T$  de  $V$  en  $W$  tal que

$$T(\alpha_i) = \beta_i, \forall i = 1, 2, \dots, n$$

**Definición.** Sean  $V$  y  $W$  dos espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$  y sea  $T$  una transformación lineal de  $V$  en  $W$ . El espacio nulo de  $T$  es el conjunto de todos los vectores  $\alpha$  de  $V$  tales que  $T(\alpha) = 0$ .

Si  $V$  es de dimensión finita, el *rango* de  $T$  es la dimensión de la imagen de  $T$  y la *nulidad* de  $T$  es la dimensión del espacio nulo de  $T$ .

**Teorema 2.** Sean  $V$  y  $W$  espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$  y sea  $T$  una transformación lineal de  $V$  en  $W$ . Supóngase que  $V$  es de dimensión finita. Entonces

$$\text{rango}(T) + \text{nulidad}(T) = \dim V.$$

**Teorema 2.** Si  $A$  es una matriz  $m \times n$  de elementos en el cuerpo  $\mathbb{F}$ , entonces

$$\text{rango de filas}(A) = \text{rango de columnas}(A).$$

## Álgebra de las Transformaciones Lineales

**Teorema 4.** Sean  $V$  y  $W$  espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ . Sean  $T$  y  $U$  transformaciones lineales de  $V$  en  $W$ . La función  $(T + U)$  definida por

$$(T + U)(\alpha) = T\alpha + U\alpha$$

es una transformación lineal de  $V$  en  $W$ . Si  $c$  es cualquier elemento de  $\mathbb{F}$ , la función  $(cT)$  definida por

$$(cT)(\alpha) = c(T\alpha)$$

es una transformación lineal de  $V$  en  $W$ . El conjunto de todas las transformaciones lineales de  $V$  en  $W$ , junto con la adición y la multiplicación escalar aquí definidas, es un espacio vectorial sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ .

**Teorema 5.** Sea  $V$  un subespacio vectorial de dimensión finita  $n$  sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$  y sea  $W$  un espacio vectorial de dimensión finita  $m$  sobre  $\mathbb{F}$ . Entonces el espacio  $L(V, W)$  es de dimensión finita y tiene dimensión  $mn$ .

**Teorema 6.** Sean  $V$ ,  $W$  y  $Z$  espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ . Sea  $T$  una transformación lineal de  $V$  en  $W$  y  $U$  una transformación lineal de  $W$  en  $Z$ . Entonces la función compuesta  $UT$  definida por  $UT(\alpha) = U(T(\alpha))$  es una transformación lineal de  $V$  en  $Z$ .

**Definición.** Si  $V$  es un espacio vectorial sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ , un **operador lineal** sobre  $V$  es una transformación lineal de  $V$  en  $V$ .

**Lema.** Sea  $V$  un espacio vectorial sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ , sean  $U$ ,  $T_1$  y  $T_2$  operadores lineales sobre  $V$ , sea  $c$  un elemento de  $\mathbb{F}$ .

- (i)  $IU = UI = U$ ,
- (ii)  $U(T_1 + T_2) = UT_1 + UT_2$ ,  $(T_1 + T_2)U = T_1U + T_2U$ ,
- (iii)  $(c(UT_1)) = (cU)T_1 = U(cT_1)$ .

$L(V, W)$  es el espacio de las transformaciones lineales de  $V$  en  $W$  sobre el mismo cuerpo  $\mathbb{F}$ .

Una función  $T$  de  $V$  en  $W$  se dice inversible si existe una función  $U$  de  $W$  en  $V$  tal que  $UT$  es la función identidad de  $V$  y  $TU$  es la función identidad de  $W$ . Si  $T$  es inversible, la función  $U$  es única y se representa por  $T^{-1}$ . Más aún,  $T$  es inversible si y, solo si

- (i)  $T$  es inyectiva, esto es,  $T\alpha = T\beta$  implica  $\alpha = \beta$ ,
- (ii)  $T$  es sobreyectiva, esto es, la imagen de  $T$  es  $W$ .

**Teorema 7.** Sean  $V$  y  $W$  dos espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$  y sea  $T$  una transformación lineal de  $V$  en  $W$ . Si  $T$  es inversible, entonces la función recíproca  $T^{-1}$  es una transformación lineal de  $W$  en  $V$ .

Se dice que la transformación lineal  $T$  es no singular si  $T\alpha = 0$  implica  $\alpha = 0$ , es decir, si el espacio nulo de  $T$  es  $\{0\}$ . Evidentemente,  $T$  es inyectiva si y, solo si,  $T$  es no singular. El alcance de esta observación es que las transformaciones lineales no singulares son las que preservan la independencia lineal.

**Teorema 8.** Sean  $T$  una transformación lineal de  $V$  en  $W$ . Entonces  $T$  es no singular si, y solo si,  $T$  aplica cada subconjunto linealmente independiente de  $V$  sobre un subconjunto linealmente independiente de  $W$ .

**Teorema 9.** Sean  $V$  y  $W$  espacios vectoriales de dimensión finita sobre el mismo  $\mathbb{F}$  tal que  $\dim V = \dim W$ . Si  $T$  es una transformación lineal de  $V$  en  $W$ , las siguientes afirmaciones son equivalentes:

- (i)  $T$  es inversible.
- (ii)  $T$  es no singular.
- (iii)  $T$  es sobreyectiva, es decir, la imagen de  $T$  es  $W$ .

**Teorema 9.bis** Sean  $V$  y  $W$  espacios vectoriales de dimensión finita sobre el mismo  $\mathbb{F}$  tal que  $\dim V = \dim W$ . Si  $T$  es una transformación lineal de  $V$  en  $W$ , las siguientes afirmaciones son equivalentes:

- (i)  $T$  es inversible.
- (ii)  $T$  es no singular.
- (iii)  $T$  es sobreyectiva, es decir, la imagen de  $T$  es  $W$ .
- (iv) Si  $\{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$  es una base de  $V$ , entonces  $\{T\alpha_1, T\alpha_2, \dots, T\alpha_n\}$  es una base  $W$ .

- (v) Existe una base  $\{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$  de  $V$  tal que  $\{T\alpha_1, T\alpha_2, \dots, T\alpha_n\}$  es una base de  $W$ .

## Isomorfismo

Si  $V$  y  $W$  son espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ , toda transformación lineal  $T$  de  $V$  en  $W$  sobreyectiva e inyectiva, se dice isomorfismo de  $V$  sobre  $W$ .

Si existe un isomorfismo de  $V$  sobre  $W$ , se dice que  $V$  es isomorfo a  $W$ .

**Teorema 10.** Todo espacio vectorial de dimensión  $n$  sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$  isomorfo al espacio  $\mathbb{F}^n$ .

## Representación de transformaciones por matrices

Sea  $V$  un espacio vectorial de dimensión  $n$  sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ , y sea  $W$  un espacio vectorial de dimensión  $m$  sobre  $\mathbb{F}$ . Sea  $\mathcal{B} = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$  una base ordenada de  $V$ , y  $\mathcal{B}' = \{\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_m\}$  una base ordenada de  $W$ . Si  $T$  es cualquier transformación lineal de  $V$  en  $W$ , entonces  $T$  está determinada por su efecta sobre los vectores  $\alpha_j$ . Cada uno de los  $n$  vectores  $T\alpha$  se expresa de manera única como combinación lineal

$$T\alpha_j = \sum_1^m A_{ij}\beta_j \quad (1)$$

de los  $\beta_j$ . los escalares  $A_{1j}, A_{2j}, \dots, A_{mj}$  son las coordenadas de  $T\alpha_j$ , en la base ordenada  $\mathcal{B}'$ . Por consiguiente, la transformación  $T$  está determinada por los  $mn$  escalares  $A_{ij}$  mediante la expresión (1). La matriz  $m \times n$ ,  $A$ , definida por  $A(i, j) = A_{ij}$  se llama matriz de  $T$  respecto al par de bases ordenadas  $\mathcal{B}$  y  $\mathcal{B}'$ .

La tarea inmediata es comprender claramente cómo la matriz  $A$  determina la transformación lineal  $T$ .

Si  $\alpha = x_1\alpha_1 + x_2\alpha_2 + \dots + x_n\alpha_n$ , es un vector de  $V$ , entonces

$$\begin{aligned} T\alpha &= T\left(\sum_{j=1}^n x_j\alpha_j\right) \\ &= \sum_{j=1}^n x_j(T\alpha_j) \\ &= \sum_{j=1}^n x_j \sum_{i=1}^m A_{ij}\beta_i \\ &= \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m A_{ij}x_j\right)\beta_i \end{aligned}$$

Si  $X$  es la matriz de las coordenadas de  $\alpha$  en la base ordenada  $\mathcal{B}$  entonces el cálculo anterior muestra que  $AX$  es la matriz de las coordenadas del vector  $T\alpha$  en la base ordenada  $\mathcal{B}'$ , ya que el escalar

$$\sum A_{ij}x_j$$

es el elemento de la  $i$ -ésima fila de la matriz columna  $AX$ . Obsérvese también que si  $A$  es cualquier matriz  $m \times n$  sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ , entonces

$$T\left(\sum_{j=1}^n x_j\alpha_j\right) = \sum_{i=1}^m \left(\sum_{j=1}^n A_{ij}x_j\right)\beta_j \quad (2)$$

define una transformación lineal  $T$  de  $V$  en  $W$ , la matriz de la cual es  $A$ , respecto a  $\mathcal{B}\mathcal{B}'$ .

**Teorema 11.** Sean  $V$  un espacio vectorial de dimensión  $n$  sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$  y  $W$  un espacio vectorial de dimensión  $m$  sobre  $\mathbb{F}$ . Sean  $\mathcal{B}$  y  $\mathcal{B}'$  una base ordenada de  $V$  y de  $W$  respectivamente. Para cada transformación lineal  $T$  de  $V$  en  $W$ , existe una matriz  $m \times n$ ,  $A$ , cuyos elementos pertenecen a  $\mathbb{F}$ , tal que

$$[T\alpha]_{\mathcal{B}'} = A[\alpha]_{\mathcal{B}}$$

mm todo vector  $\alpha$  en  $V$ . Además,  $T \rightarrow A$  es una correspondencia biyectiva entre el conjunto de todas las transformaciones lineales de  $V$  en  $W$  y el conjunto de todas las matrices  $m \times n$  sobre el cuerpo  $\mathbb{F}$ .