

ALJABAR LINEAR DAN MATRIKS

Matriks dari Transformasi Linear Umum



Dosen Pengampu:

Noveri Lysbetti Marpaung, S.T.,M.Sc.

Kelompok 8

Muhammad Muttakin (2207125094)

Program Studi Teknik Informatika

Jurusan Teknik Elektro

Universitas Riau

Pekanbaru

2023

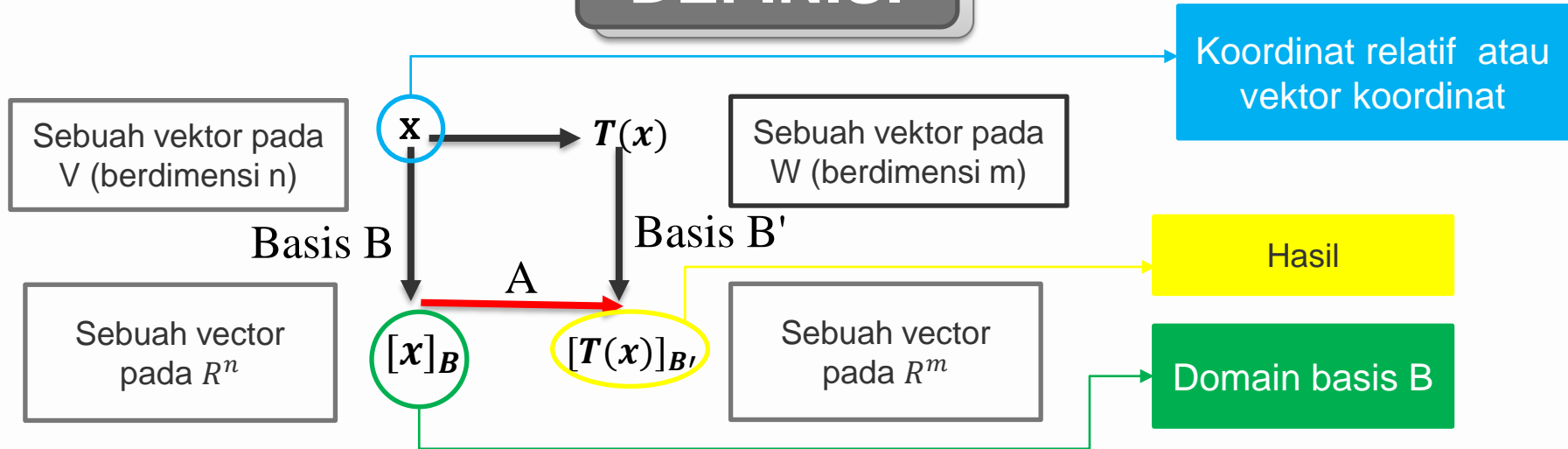
DEFINISI

Misalkan V adalah sebuah ruang vektor berdimensi n dan W adalah sebuah ruang vektor berdimensi m . Jika memilih basis B dan basis B' masing-masing untuk V dan W , maka untuk setiap vektor x pada V , matriks koordinat $[x]_B$ akan merupakan sebuah vektor pada R^n , dan matriks koordinat $[T(x)]_{B'}$, akan merupakan sebuah vektor pada R^m .

Misalkan

- V adalah ruang vektor berdimensi n , dan W adalah ruang vektor berdimensi m
- $B = \{u_1, u_2, \dots, u_n\}$ adalah basis untuk V .
- $B' = \{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ adalah basis untuk W
- $T : V \longrightarrow W$ adalah suatu transformasi linear

DEFINISI

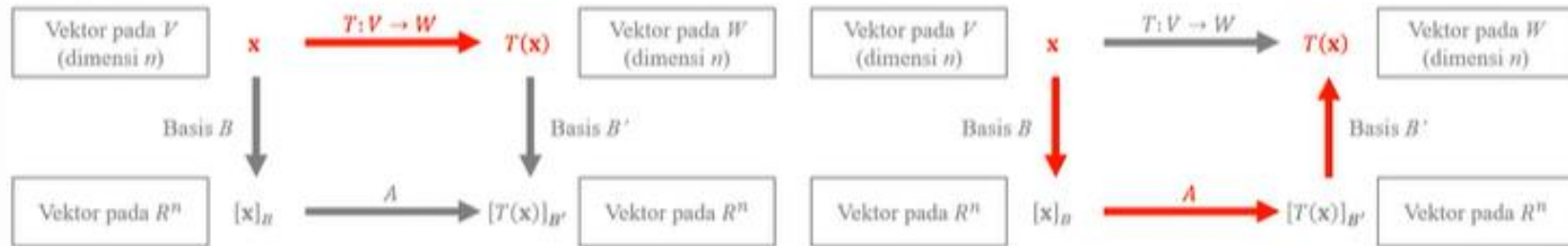


Maka dapat digunakan sebuah matriks A , yang dapat memetakan suatu vektor x pada ruang vektor V ke ruang vektor W

- Dikatakan bahwa transformasi T memetakan dari ruang vektor V ke ruang vektor W .
- Dikatakan bahwa perkalian dengan matriks A memetakan \mathbb{R}^n ke \mathbb{R}^m

DEFINISI

Sehingga, pemetaan dengan transformasi T pada suatu vektor x dapat menggunakan perkalian matriks dengan menggunakan Matriks Transformasi Linear Umum A .

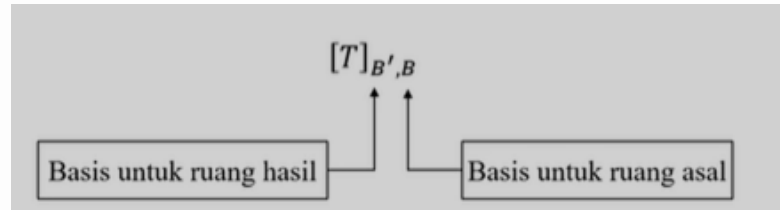


DEFINISI

$$A[X]_B = [T(X)]_{B'}$$

Matriks A atau $[T(X)]_{B'}$, disebut matriks untuk T berkenaan dengan basis B dan B'

- Anggap $B = \{u_1, u_2, \dots, u_n\}$ dan $B' = \{v_1, v_2, \dots, v_m\}$
- $[X]_B$ adalah vektor koordinat dari x terhadap basis B berada di R^n
- $[T(X)]_{B'}$, adalah vektor koordinat dari $T(x)$ terhadap basis B', berada di R^m



LANGKAH-LANGKAH

Misal terdapat suatu Transformasi Linear $T : V \longrightarrow W$, V adalah ruang vektor dengan dimensi n memiliki basis $B = \{u_1, u_2, \dots, u_n\}$ dan $B' = \{v_1, v_2, \dots, v_m\}$. Maka, Matriks Transformasi Linear Umum dari B' ke B , $A = [T]_{B',B}$, dapat dicari dengan Langkah-Langkah berikut.

Langkah 1 : Tentukan Transformasi setiap basis ruang asal (domain),
 $T(u_1), T(u_2), \dots, T(u_n)$

Langkah 2 : Tentukan koordinat Transformasi basis ruang asal terhadap basis ruang hasil, $[T(u_1)]_{B'}, [T(u_2)]_{B'}, \dots, [T(u_n)]_{B'}$

Langkah 3 : Matriks $A = [T]_{B',B} = [[T(u_1)]_{B'} \mid [T(u_2)]_{B'} \mid \dots \mid [T(u_n)]_{B'}]$

CONTOH

Diketahui $T : R^3 \rightarrow R^3$ dengan $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} -2x_3 \\ x_1 + 2x_2 + x_3 \\ x_1 + 3x_3 \end{bmatrix}$, dengan basis R^3 , $B = B' = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$. Tentukan Matriks $A = [T]_{B'.B}$ dan $T\left[\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}\right]$.

Penyelesaian :

Langkah 1 : Tentukan Transformasi setiap basis ruang asal (domain) , $T(u_1)$, $T(u_2)$, ... , $T(u_n)$

CONTOH

$$T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} -2x_3 \\ x_1 + 2x_2 + x_3 \\ x_1 + 3x_3 \end{bmatrix}, R^3, B=B' = \left\{ \overset{b_1}{\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}} \cdot \overset{b_2}{\begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}} \cdot \overset{b_3}{\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}} \right\}$$

b_1	b_2	b_3
$x_1 = 1$	$x_1 = 2$	$x_1 = 1$
$x_2 = 1$	$x_2 = 1$	$x_2 = 0$
$x_3 = 1$	$x_3 = 0$	$x_3 = 0$

Perkalian transformasi setiap basis ruang asal (domain):

$$T(b_1) = \begin{bmatrix} -2(1) \\ 1 + 2(1) + 1 \\ 1 + 3(1) \end{bmatrix} \quad T(b_2) = \begin{bmatrix} -2(0) \\ 2 + 2(1) + 0 \\ 2 + 3(0) \end{bmatrix} \quad T(b_3) = \begin{bmatrix} -2(0) \\ 1 + 2(0) + 0 \\ 1 + 3(0) \end{bmatrix}$$

CONTOH

$$T(b_1) = \begin{bmatrix} -2 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix} \quad T(b_2) = \begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix} \quad T(b_3) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Langkah 2 : Tentukan koordinat Transformasi basis ruang asal terhadap basis ruang hasil, $[T(u_1)]_{B'}$, $[T(u_2)]_{B'}$, \dots , $[T(u_n)]_{B'}$

$$\begin{bmatrix} -2 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix} = k_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + k_2 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + k_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

CONTOH

$$\begin{bmatrix} -2 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 \\ k_1 \\ K_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2k_2 \\ k_2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k_3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -2 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 + 2k_2 + k_3 \\ k_1 + k_2 + 0 \\ k_1 + 0 + 0 \end{bmatrix}$$

Nilai $k_1 = 4$

Substitusikan $k_1 = 4$ ke dalam persamaan $4 = k_1 + k_2 + 0$

CONTOH

$$4 = 4 + k_2 + 0$$

$$k_2 = 0$$

Lalu dengan $k_1 = 4$ dan $k_2 = 0$. Tentukan nilai dari k_3

$$-2 = k_1 + 2k_2 + k_3$$

$$-2 = 4 + 0 + k_3$$

$$k_3 = -6$$

Sehingga $[T(b_1)]_{B'} = (4, 0, -6)$

CONTOH

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 \\ k_1 \\ K_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2k_2 \\ k_2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k_3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 + 2k_2 + k_3 \\ k_1 + k_2 + 0 \\ k_1 + 0 + 0 \end{bmatrix}$$

Nilai $k_1 = 2$

Substitusikan $k_1 = 2$ ke dalam persamaan $4 = k_1 + k_2 + 0$

CONTOH

$$4 = 2 + k_2 + 0$$

$$k_2 = 2$$

Lalu dengan $k_1 = 2$ dan $k_2 = 2$. Tentukan nilai dari k_3

$$0 = k_1 + 2k_2 + k_3$$

$$0 = 2 + 2(2) + k_3$$

$$0 = 6 + k_3$$

$$k_3 = -6$$

Sehingga $[T(b_2)]_{B'} = (2, 2, -6)$

CONTOH

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 \\ k_1 \\ K_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2k_2 \\ k_2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k_3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 + 2k_2 + k_3 \\ k_1 + k_2 + 0 \\ k_1 + 0 + 0 \end{bmatrix}$$

Nilai $k_1 = 1$

Substitusikan $k_1 = 1$ ke dalam persamaan $1 = k_1 + k_2 + 0$

CONTOH

$$1 = 1 + k_2 + 0$$

$$k_2 = 0$$

Lalu dengan $k_1 = 1$ dan $k_2 = 0$. Tentukan nilai dari k_3

$$0 = k_1 + 2k_2 + k_3$$

$$0 = 1 + 2(0) + k_3$$

$$0 = 1 + k_3$$

$$k_3 = -1$$

Sehingga $[T(b_3)]_{B'} = (1, 0, -1)$

Jadi, $[T(b_1)]_{B'} = (4, 0, -6)$ $[T(b_2)]_{B'} = (2, 2, -6)$ $[T(b_3)]_{B'} = (1, 0, -1)$

CONTOH

Langkah 3 : Matriks $A = [T]_{B'.B} = [[T(u_1)]_{B'} \mid [T(u_2)]_{B'} \mid \dots \mid [T(u_n)]_{B'}]$

$$A = [T]_{B'.B} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ -6 & -6 & -1 \end{bmatrix}$$

$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}_B$ ubah ke basis koordinat relatif.

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_1 + 2k_2 + k_3 \\ k_1 + k_2 + 0 \\ k_1 + 0 + 0 \end{bmatrix}$$

Nilai $k_1 = 0$

Substitusikan $k_1 = 0$ ke dalam persamaan $2 = k_1 + k_2 + 0$

$$2 = 0 + k_2 + 0$$

$$k_2 = 2$$

Lalu dengan $k_1 = 0$ dan $k_2 = 2$.

Tentukan nilai dari k_3

$$0 = k_1 + 2k_2 + k_3$$

$$0 = 0 + 2(2) + k_3$$

$$0 = 4 + k_3$$

$$k_3 = -4$$

CONTOH

Langkah 3 : Matriks $A = [T]_{B'.B} = [[T(u_1)]_{B'} \mid [T(u_2)]_{B'} \mid \dots \mid [T(u_n)]_{B'}]$

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}_B = (0, 2, -3)$$

$$\begin{aligned} \left[T \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \right) \right]_{B'} &= \begin{bmatrix} 4 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ -6 & -6 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4.0 + 2.2 + 1.(-3) \\ 0.2 + 2.2 + 0.2 \\ -6(0) + (-6).2 + (-1.(-3)) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ -9 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

CONTOH

Langkah 3 : Matriks $A = [T]_{B'.B} = [[T(u_1)]_{B'} \mid [T(u_2)]_{B'} \mid \dots \mid [T(u_n)]_{B'}]$

$$\left[T \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \right) \right]_{B'} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ -6 & -6 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ -9 \end{bmatrix}$$

$$T \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \right) = 1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + 4 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - 9 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 8 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 9 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix}$$

CONTOH 2

Diberikan $\{v_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix}, v_2 = \begin{bmatrix} 4 \\ -3 \end{bmatrix}\}$ adalah basis untuk R^2 . $T : R^2 \rightarrow R^3$ adalah transformasi linear sehingga $T(v_1) = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$ dan $T(v_2) = \begin{bmatrix} 0 \\ -3 \\ 5 \end{bmatrix}$.

Tentukan $T \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$

Penyelesaian:

1. Tentukan matriks transformasi T
2. Tentukan rumus transformasi linear
3. Tentukan $T \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$

CONTOH 2

$$T(v_1) = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T(v_2) = \begin{bmatrix} 4 \\ -3 \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -3 \\ 5 \end{bmatrix}$$

$$A \begin{bmatrix} -2 & 4 \\ 1 & -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 2 & -3 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 2 & -3 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & 4 \\ 1 & -3 \end{bmatrix}^{-1}$$

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 2 & -3 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & 4 \\ 1 & -3 \end{bmatrix}^{-1}$$

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 2 & -3 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 3 & -4 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} \frac{3}{2} & 2 \\ -\frac{3}{2} & -1 \\ -\frac{5}{2} & -5 \end{bmatrix}$$

CONTOH 2

$$T \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{3}{2} & 2 \\ -\frac{3}{2} & -1 \\ -\frac{5}{2} & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{3}{2}x + 2y \\ -\frac{3}{2}x - y \\ -\frac{5}{2}x - 5y \end{bmatrix}$$

Menentukan $T \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix}$

$$T \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{3}{2}(2) + 2(-3) \\ -\frac{3}{2}(2) - (-3) \\ -\frac{5}{2}(2) - 5(-3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 10 \end{bmatrix}$$

Daftar Pustaka

Howard Anton, Chris Rorres, 2005, Elementary Linear Algebra 9th Edition (Application Version), <https://bit.ly/3QUC6ag>, John Wiley and Sons Inc., USA, halaman 478-488, diakses pada 18 November 2023 12.15 WIB

TERIMA KASIH