

# Transformaciones Lineales

Rommel Andrés Bustinza Pariona

Facultad de Ciencias Físicas y Matemáticas  
Universidad de Concepción

May 4, 2021



## Definición

Sean  $(V, +, \cdot)$  y  $(W, \oplus, \odot)$  e.v. sobre  $\mathbb{K}$ . Una función  $T : V \rightarrow W$  se llama **transformación lineal** si se verifica:

- a)  $\forall u, v \in V : T(u + v) = T(u) \oplus T(v)$ .
- b)  $\forall u \in V : \forall \lambda \in \mathbb{K} : T(\lambda \cdot u) = \lambda \odot T(u)$ .

## Observación:

- 1 Las propiedades a) y b) juntas son equivalentes a  $\forall u, v \in V : \forall \lambda \in \mathbb{K} : T(\lambda \cdot u + v) = \lambda \odot T(u) \oplus T(v)$ .
- 2 Si  $T : V \rightarrow W$  es una transformación lineal, entonces  $T(\Theta_V) = \Theta_W$ . En efecto,  $T(\Theta_V) = T(\Theta_V + \Theta_V) = T(\Theta_V) + T(\Theta_V) \Rightarrow T(\Theta_V) = \Theta_W$ .
- 3 Si  $T : V \rightarrow W$  es una transformación lineal, entonces  $\forall u \in V : T(-u) = -T(u)$ .

## Observación:

2) y 3) son **condiciones necesarias pero no suficientes** para que  $T : U \rightarrow W$  sea lineal.

CONTRA EJEMPLO:  $T : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  dado por  $T(x) := \sin(x)$ . Se verifica que  $T(0) = \sin(0) = 0$  y  $\forall x \in U := \mathbb{R} : T(-x) = \sin(-x) = -\sin(x) = -T(x)$ . Como  $1 = \sin(\pi/2) = \sin(2(\pi/4)) \neq 2\sin(\pi/4) = \sqrt{2}$ ,  $T$  no es lineal.

## Núcleo e Imagen

Sea  $T : V \rightarrow W$  una transformación lineal. Se define el **Núcleo (Kernel) de  $T$**  como el conjunto

$$\text{Ker}(T) := \{v \in V : T(v) = \Theta_W\} \subseteq V.$$

Además, se define el **conjunto imagen de  $T$**  por

$$\text{Im}(T) := \{w \in W : \exists v \in V : T(v) = w\} = \{T(v) : v \in V\} \subseteq W.$$

### Proposición:

Sea  $T : (V, +, \cdot) \rightarrow (W, \oplus, \odot)$  una transformación lineal. Entonces,  $(\text{Ker}(T), +, \cdot)$  y  $(\text{Im}(T), \oplus, \odot)$  son s.e.v. de  $(V, +, \cdot)$  y  $(W, \oplus, \odot)$ , respectivamente.

### Pauta de la demostración:

Como  $T$  es lineal,  $T(\Theta_V) = \Theta_W$ , de donde se deduce que  $\Theta_V \in \text{Ker}(T)$  y  $\Theta_W \in \text{Im}(T)$ . Esto implica que  $\text{Ker}(T) \neq \emptyset$  y  $\text{Im}(T) \neq \emptyset$ .

**Veamos que  $\text{Im}(T)$  es s.e.v. de  $W$ :**

Sean  $w_1, w_2 \in \text{Im}(T)$ . Luego,  $\exists v_1, v_2 \in V$  tal que  $T(v_1) = w_1$  y  $T(v_2) = w_2$ .

Considerando  $\lambda \in \mathbb{K}$ , se tiene:

$T(\lambda \cdot v_1 + v_2) = \lambda \odot T(v_1) \oplus T(v_2) = \lambda \odot w_1 \oplus w_2 \in W$ . Esto permite concluir que  $\lambda \odot w_1 \oplus w_2 \in \text{Im}(T)$ .

## Proposición:

Sea  $T : (V, +, \cdot) \rightarrow (W, \oplus, \odot)$  una transformación lineal. Entonces,  
 $T$  es inyectiva  $\Leftrightarrow \text{Ker}(T) = \{\Theta_V\}$ .

## Demostración:

( $\Rightarrow$ ): HIPÓTESIS:  $T$  es inyectiva, i.e.

$$(\forall u, v \in V : T(u) = T(v) \Rightarrow u = v) \Leftrightarrow (\forall u, v \in V : u \neq v \Rightarrow T(u) \neq T(v)).$$

Sea  $v \in \text{Ker}(T)$ . Esto significa que  $T(v) = \Theta_W = T(\Theta_V)$ . Como  $T$  es inyectiva, se infiere que  $v = \Theta_V$ . Así,  $\text{Ker}(T) \subseteq \{\Theta_V\}$ . Dado que  $\{\Theta_V\} \subseteq \text{Ker}(T)$  siempre, se concluye que  $\text{Ker}(T) = \{\Theta_V\}$ .

( $\Leftarrow$ ): HIPÓTESIS:  $\text{Ker}(T) = \{\Theta_V\}$ .

Sean  $u, v \in V$  tales que  $T(u) = T(v)$ . Esto implica que  $T(u - v) = \Theta_W$ , lo cual nos dice que  $u - v \in \text{Ker}(T) = \{\Theta_V\}$ , y entonces  $u = v$ . De aquí, se concluye que  $T$  es inyectiva.

## Definiciones y notaciones:

- 1  $T : V \rightarrow W$  es **sobreyectiva** si  $\text{Im}(T) = W$ .
- 2  $\mathcal{L}(V, W)$  denota el conjunto de todas las transformaciones lineales de  $V$  en  $W$ .
- 3  $\mathcal{L}(V) := \mathcal{L}(V, V)$ .

## Definición:

Una transformación lineal  $T : V \rightarrow W$  es **isomorfismo** si es biyectiva. Un isomorfismo lineal  $L : V \rightarrow V$  (i.e.  $W := V$ ) se llama **automorfismo**.

## Proposición:

Sea  $T : V \rightarrow W$  una transformación lineal.

$T$  es un isomorfismo  $\Leftrightarrow \text{Ker}(T) = \{\Theta_V\} \wedge \text{Im}(T) = W$ .

## Proposición:

Si  $T \in \mathcal{L}(V, W)$  es un isomorfismo, entonces  $\exists T^{-1} : W \rightarrow V$  (inversa de  $T$ ), la cual es también lineal y biyectiva, i.e.  $T^{-1} \in \mathcal{L}(W, V)$  es también un isomorfismo.

## Pauta de demostración:

**Primero**, como  $T$  es biyección,  $\exists T^{-1} : W \rightarrow V$ .

**Veamos que  $T^{-1}$  es transformación lineal.** Sean  $w_1, w_2 \in W$ , y  $\lambda \in \mathbb{K}$ . Luego, existen  $v_1, v_2 \in V$  tales que  $T^{-1}(w_1) = v_1$  (i.e.  $T(v_1) = w_1$ ) y  $T^{-1}(w_2) = v_2$  (i.e.

$T(v_2) = w_2$ ). Como  $T$  es transformación lineal, se tiene

$T(\lambda v_1 + v_2) = \lambda \odot T(v_1) \oplus T(v_2) = \lambda \odot w_1 \oplus w_2$ . Esto último nos dice que  $T^{-1}(\lambda \odot w_1 \oplus w_2) = \lambda v_1 + v_2 = \lambda T^{-1}(w_1) + T^{-1}(w_2)$ , y se concluye que  $T^{-1}$  es t.l.

**Resta probar** que  $T^{-1}$  es biyectiva (EJERCICIO).

**Ejemplo de isomorfismo lineal:** Sea  $T : \mathcal{P}_m(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^{m+1}$ , definido para cada  $p \in \mathcal{P}_m(\mathbb{R})$ , tal que  $\exists \{a_j\}_{j=0}^m \subseteq \mathbb{R} : \forall x \in \mathbb{R} : p(x) := a_0 + \cdots + a_m x^m$ , por  $T(p) := (a_0, \dots, a_m) \in \mathbb{R}^{m+1}$ . Se prueba que  $T$  es una transformación lineal biyectiva. En consecuencia,  $T \in \mathcal{L}(\mathcal{P}_m(\mathbb{R}), \mathbb{R}^{m+1})$  es un isomorfismo.

## Espacios isomorfos

Dos espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{K}$ ,  $(V, +, \cdot)$  y  $(W, \oplus, \odot)$ , se dicen ser **espacios isomorfos**, denotado por  $(V, +, \cdot) \cong (W, \oplus, \odot)$ , si  $\exists T \in \mathcal{L}(V, W)$  que es isomorfismo.

Del ejemplo anterior, se puede decir que  $(\mathcal{P}_m(\mathbb{R}), +, \cdot) \cong (\mathbb{R}^{m+1}, +, \cdot)$  (con sus operaciones usuales, respectivamente).

## Teorema

La relación de isomorfismo entre espacios vectoriales sobre un mismo cuerpo  $\mathbb{K}$ , es una **relación de equivalencia**.

## Pauta de demostración:

Sea  $A$  el conjunto de los espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{K}$ . Se define la relación  $\mathcal{R}$  en  $A$  por:

$$\forall (V, +, \cdot), (W, \oplus, \odot) \in A : (V, +, \cdot) \mathcal{R} (W, \oplus, \odot) \Leftrightarrow (V, +, \cdot) \cong (W, \oplus, \odot).$$

### $\mathcal{R}$ es refleja

En vista que para cualquier  $(V, +, \cdot) \in A$ , la **función identidad**  $J : V \rightarrow V$ , definido por  $J(v) := v, \forall v \in V$ , es lineal y biyectiva. En consecuencia  $J$  es un automorfismo. Luego,  $(V, +, \cdot) \cong (V, +, \cdot)$ , es decir  $(V, +, \cdot) \mathcal{R} (V, +, \cdot)$ .

### $\mathcal{R}$ es simétrica

Sean  $(V, +, \cdot), (W, \oplus, \odot) \in A$  tal que  $(V, +, \cdot) \mathcal{R} (W, \oplus, \odot)$ , es decir  $(V, +, \cdot) \cong (W, \oplus, \odot)$ , lo cual a su vez equivale a decir que  $\exists T : (V, +, \cdot) \rightarrow (W, \oplus, \odot)$  lineal e isomorfismo. Por un resulta previo, se tiene que  $T^{-1} : (W, \oplus, \odot) \rightarrow (V, +, \cdot)$  existe y es también lineal e isomorfismo. Por tanto  $(W, \oplus, \odot) \cong (V, +, \cdot)$ , es decir  $(W, \oplus, \odot) \mathcal{R} (V, +, \cdot)$ .

### $\mathcal{R}$ es transitiva

Sean  $(U, \boxplus, \boxdot), (V, +, \cdot), (W, \oplus, \odot) \in A$  tales que  $(U, \boxplus, \boxdot) \mathcal{R} (V, +, \cdot)$  y  $(V, +, \cdot) \mathcal{R} (W, \oplus, \odot)$ . Esto significa que  $\exists T_1 : U \rightarrow V$  y  $\exists T_2 : V \rightarrow W$  ambos lineales e isomorfismos.

AFIRMACIÓN:  $T_3 := T_2 \circ T_1 : U \rightarrow W$  es lineal e isomorfismo

En efecto, **veamos que  $T_3$  es lineal**: Sean  $u_1, u_2 \in U$ ,  $\lambda \in \mathbb{K}$ .

$$\begin{aligned} T_3(\lambda \boxdot u_1 \boxplus u_2) &= T_2(T_1(\lambda \boxdot u_1 \boxplus u_2)) \\ &= T_2(\lambda \cdot T_1(u_1) + T_1(u_2)) \\ &= \lambda \odot T_2(T_1(u_1)) \oplus T_2(T_1(u_2)) \\ &= \lambda \odot (T_2 \circ T_1)(u_1) \oplus (T_2 \circ T_1)(u_2) \\ &= \lambda \odot T_3(u_1) \oplus T_3(u_2). \end{aligned}$$

De esta manera, se deduce que  $T_3 \in \mathcal{L}(U, W)$ .

**Veamos que  $T_3$  es inyectiva**: Sea  $u \in \text{Ker}(T_3)$ . Entonces

$$T_3(u) = \Theta_W \Rightarrow T_2(T_1(u)) = \Theta_W \Rightarrow T_1(u) = \Theta_V \Rightarrow u = \Theta_U,$$

lo cual permite inferir que  $\text{Ker}(T_3) = \{\Theta_U\}$ , y por tanto  $T_3$  es inyectiva.

**Veamos que  $T_3$  es sobreyectiva**: Sea  $w \in W$ . Como  $T_2$  es sobreyectiva,  $\exists v \in V$  tal que  $T_2(v) = w$ . A su vez, como  $T_1$  es sobreyectiva también,  $\exists u \in U$  tal que  $T_1(u) = v$ . De esta manera, se ha probado que  $\exists u \in U : T_3(u) = (T_2 \circ T_1)(u) = T_2(T_1(u)) = w$ . Así,  $T_3$  es sobreyectiva.

**De esta manera**:  $T_3 \in \mathcal{L}(U, W)$  es biyectiva, i.e. un isomorfismo. Así,  $(U, \boxplus, \boxdot) \mathcal{R} (W, \oplus, \odot)$ .

Esto asegura que  $\mathcal{R}$  es transitiva.

**CONCLUSIÓN**:  $\mathcal{R}$  es una relación de equivalencia en  $A$ .





**Nulidad y Rango.** Sean  $(V, +, \cdot), (W, \oplus, \odot)$  espacios vectoriales sobre  $\mathbb{K}$  de dimensión finita, y sea  $T \in \mathcal{L}(V, W)$ . Se define

- 1 La **nulidad de  $T$**  por  $n(T) := \dim(\text{Ker}(T))$ .
- 2 El **rango de  $T$**  por  $r(T) := \dim(\text{Im}(T))$ .

### Proposición:

Sean  $(V, +, \cdot), (W, \oplus, \odot)$  espacios vectoriales sobre  $\mathbb{K}$  de **dimensión finita**, y sea  $T \in \mathcal{L}(V, W)$  un isomorfismo. Si  $B_V := \{v_1, \dots, v_m\} \subseteq V$  es una base de  $V$ , entonces  $T(B_V) := \{T(v_1), \dots, T(v_m)\}$  es una base de  $W$ . Además, se tiene que  $\dim(V) = \dim(W)$ .

### Demostración:

**Veamos que  $T(B_V)$  es l.i.** Sean  $\alpha_1, \dots, \alpha_m \in \mathbb{K}$  tales que

$$\begin{aligned}\alpha_1 T(v_1) + \dots + \alpha_m T(v_m) &= \Theta_W \Rightarrow T(\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m) = \Theta_W \\ \Rightarrow \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m &= \Theta_V \Rightarrow \alpha_1 = \dots = \alpha_m = 0.\end{aligned}$$

**Ahora, en vista que  $\langle T(B_V) \rangle := \langle \{T(v_1), \dots, T(v_m)\} \rangle = \text{Im}(T)$**  (¿Por qué?), y en este caso  $\text{Im}(T) = W$ , pues  $T$  es sobreyectiva, se concluye que  $T(B_V)$  es una base de  $W$ . Como además,  $|T(B_V)| = |B_V|$ , se deduce también que  $\dim(V) = \dim(W)$ .

**COROLARIO:** Bajo los supuestos de la Proposición anterior, si  $S := \{z_j\}_{j=1}^k \subseteq V$  es l.i., entonces  $T(S) := \{T(z_j)\}_{j=1}^k \subseteq W$  también lo es.



## Teorema de la dimensión para transformaciones lineales (nulidad-rango)

Sean  $(V, +, \cdot), (W, \oplus, \odot)$  espacios vectoriales sobre  $\mathbb{K}$  de **dimensión finita**, y sea  $T : V \rightarrow W$  una transformación lineal. Entonces  $\dim(V) = n(T) + r(T)$ .

**Demostración:** Sea  $B := \{w_j\}_{j \in J}$  una base de  $\text{Im}(T)$ , con  $J$  un conjunto de índices finito. Esto induce otro conjunto  $A := \{v_j\}_{j \in J} \subseteq V$ , tal que  $T(v_j) = w_j$ , para  $j \in J$ .

**AFIRMACIÓN:**  $A$  es l.i.

En efecto, sean  $\alpha_j \in \mathbb{K}, j \in J$ , tales que

$$\begin{aligned}\sum_{j \in J} \alpha_j v_j = \Theta_V &\Rightarrow T\left(\sum_{j \in J} \alpha_j v_j\right) = T(\Theta_V) = \Theta_W \\ &\Rightarrow \sum_{j \in J} \alpha_j T(v_j) = \sum_{j \in J} \alpha_j w_j = \Theta_W,\end{aligned}$$

y como  $B = \{w_j\}_{j \in J}$  es una base de  $\text{Im}(T)$ , es l.i. En consecuencia, se deduce que  $\alpha_j = 0$ , para todo  $j \in J$ , y se concluye que  $A$  es l.i.

**Ahora**, sea  $V_1 := \langle A \rangle$ , y  $V_2 := \text{Ker}(T)$ .

**AFIRMACIÓN:**  $V = V_1 + V_2$

En efecto, es suficiente con probar que  $V \subseteq V_1 + V_2$  (¿Por qué?). Sea  $v \in V$ . Como  $T(v) \in \text{Im}(T) = \langle T(A) \rangle$ , entonces  $\exists \beta_j \in \mathbb{K}, j \in J$ , tal que

$$T(v) = \sum_{j \in J} \beta_j T(v_j) \Rightarrow T\left(v - \sum_{j \in J} \beta_j v_j\right) = \Theta_W \Rightarrow v - \sum_{j \in J} \beta_j v_j \in \text{Ker}(T) = V_2$$



Como además  $\sum_{j \in J} \beta_j v_j \in V_1$ , se deduce que

$$v = \sum_{j \in J} \beta_j v_j + \left( v - \sum_{j \in J} \beta_j v_j \right) \in V_1 + V_2,$$

lo cual permite implicar que  $V \subseteq V_1 + V_2$ , y por lo tanto  $V = V_1 + V_2$ .

**AFIRMACIÓN:**  $V_1 \cap V_2 = \{\Theta_V\}$

Sea  $v \in V_1 \cap V_2$ . Como  $v \in V_1 = \langle A \rangle$ ,  $\exists \gamma_j \in \mathbb{K}$ ,  $j \in J$ , tal que  $v = \sum_{j \in J} \gamma_j v_j$ . Por otro

lado,  $v \in V_2 = \text{Ker}(T)$ , lo cual implica que

$$T(v) = \Theta_W \Rightarrow \sum_{j \in J} \gamma_j T(v_j) = \Theta_W \Rightarrow \forall j \in J : \gamma_j = 0 \text{ (¿Por qué?)} \Rightarrow v = \Theta_V.$$

**CONCLUSIÓN:**  $V = V_1 \oplus V_2$ . De esta forma, aplicando el **Teorema de Grassmann**, se tiene

$$\begin{aligned} \dim(V) &= \dim(V_1) + \dim(V_2) = |J| + \dim(\text{Ker}(T)) \\ &= \dim(\text{Im}(T)) + \dim(\text{Ker}(T)) \\ &= r(T) + n(T). \end{aligned}$$



## Corolario

Sea  $(V, +, \cdot)$  un espacio vectorial sobre  $\mathbb{K}$  de dimensión finita, y  $T \in \mathcal{L}(V)$ . Entonces, son equivalentes:

- 1  $T$  es automorfismo.
- 2  $T$  es inyectiva (**monomorfismo**).
- 3  $T$  es sobreyectiva (**epimorfismo**).

## Ejercicios

- 1 Sea  $(V, +, \cdot)$  un espacio vectorial sobre  $\mathbb{K}$ , con  $\dim(V) = 1$ , y sea  $T : V \rightarrow V$  transformación lineal. Demuestre que  $\exists \lambda \in \mathbb{K} : \forall w \in V : T(w) = \lambda w$ .
- 2 Sean  $V, W$  dos espacios vectoriales sobre el cuerpo  $\mathbb{K}$ . Demuestre que  $(\mathcal{L}(V, W), +, \cdot)$  es un  $\mathbb{K}$ -espacio vectorial.
- 3 Sean  $(V, +, \cdot), (W, \oplus, \odot)$  espacios vectoriales sobre  $\mathbb{K}$ , de dimensión finita cada uno,  $B$  un conjunto generador de  $V$ , y  $T : V \rightarrow W$  una transformación lineal. Demuestre que  $T(B)$  es un conjunto generador de  $\text{Im}(T)$ . ¿Puede decirse algo más, si además se sabe que  $B$  es una base de  $V$ ? ¿Es válido el resultado en dimensión infinita?

