

Inicio: 12:02

Resumen últimas 2 semanas

Transformaciones lineales

$T: U \rightarrow V$ es lineal si y solo si
 $\forall \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{K}, u_1, u_2 \in U,$

$$\lambda_1 T(u_1) + \lambda_2 T(u_2) = T(\lambda_1 u_1 + \lambda_2 u_2)$$

En particular

$$T\left(\sum_{i=1}^k \lambda_i u_i\right) = \sum_{i=1}^k \lambda_i T(u_i)$$

Si T es biyectiva se llama **isomorfismo** y
 $T^{-1}: V \rightarrow U$ también es lineal

Son lineales:

- 1 La suma de dos lineales $T, T': U \rightarrow V$.
- 2 La ponderación de una lineal por constante
- 3 La composición de dos lineales

$T: U \rightarrow V, S: V \rightarrow W$. So $T: U \rightarrow W$
 $\uparrow \quad \uparrow \quad \uparrow \quad \uparrow$
 \downarrow
es lineal.

Transformaciones lineales más importantes

- 1 Sea $A \in \mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{K})$, la transformación 'Multiplicar por A '. $T_A: \mathbb{K}^m \rightarrow \mathbb{K}^n$ dada por $T_A(x) = Ax$ es lineal.
- 2 Sea $\beta = \{u_1, \dots, u_n\}$ base de U . La transformación que a cada $v \in U$ le asocia $(v)_\beta \in \mathbb{K}^n$ es isomorfismo. $U \cong \mathbb{K}^n$.

Ejercicios importantes:

- 1 Demostrar que una transformación es lineal.
- 2 Demostrar que una transformación no es lineal.
- 3 Sean $T, T': U \rightarrow V$ lineales y X generador de U . Mostrar que si $T(u) = T'(u)$ para todo $u \in X$, entonces T y T' son iguales.,

$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$
 $f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = x^2 y$

Espacios vectoriales asociados a $T: U \rightarrow V$

Núcleo: $\text{Ker } T = T^{-1}(\{0\})$ s.e.v. U

Imagen: $\text{Im } T = T(U)$ s.e.v. V



Teorema Núcleo Imagen TNI

Si $T: U \rightarrow V$ lineal.

$$\dim(U) = \dim(\text{Ker } T) + \dim(\text{Im } T)$$

Sea $T: U \rightarrow V$ lineal, $X \subseteq U$.

1 $\langle T(X) \rangle = T(\langle X \rangle)$. E_j : Si X base de U $\langle T(X) \rangle = T(U)$.

2 X l.i. y T inyectiva $\implies T(X)$ l.i.

$$\{T(x_1), T(x_2), \dots, T(x_r)\}$$

Sea $T: U \rightarrow V$ lineal.

1 T inyectiva $\iff \text{Ker } T = \{0\}$.

2 T epiyectiva $\iff \text{Im } T = V$.

3 Si $\dim(U) = \dim(V)$, entonces T iny. $\iff T$ epi. $\iff T$ isom.

Sea $T: U \rightarrow V$ lineal.

1 T inyectiva $\implies \dim(U) \leq \dim(V)$.

2 T epiyectiva $\implies \dim(U) \geq \dim(V)$

Ejercicios importantes:

1 Encontrar (base de) $\text{Ker } T$, y $\text{Ker } T_A$.

2 Encontrar (base de) $\text{Im } T$, y $\text{Im } T_A$.

1) Sea $a \in \langle T(X) \rangle \implies a = \sum_{i=1}^k \lambda_i T(x_i)$

$\implies a = T(\sum_{i=1}^k \lambda_i x_i) \in T(\langle X \rangle)$

E_j : $T = T_A$ $A \in M_{n,n}(\mathbb{R})$

A es invertible $\iff [Ax=0 \iff x=0]$
(T_A isomorfismo) ($\text{Ker } T_A = \{0\}$)

$\iff [Ax=y \text{ tiene solución para todo } y]$

(T_A epiyectiva)

Sea $T: U \rightarrow V$, $\alpha = \{u_1, \dots, u_n\}$ base de U ,
 $\beta = \{v_1, \dots, v_m\}$ base de V . $\xi: (T(u_1))_\beta = M_{\alpha\beta}(T) \cdot u_1$.

Matriz representante $M_{\alpha\beta}(T)$

Matriz en $\mathcal{M}_{\dim(V), \dim(U)}(\mathbb{K})$.

j -ésima columna = $(T(u_j))_\beta$.

Para escribirla directamente Escribir:

$$\begin{aligned} T(u_1) &= a_{1,1}v_1 + a_{1,2}v_2 + \dots + a_{1,m}v_m \\ T(u_2) &= a_{2,1}v_1 + a_{2,2}v_2 + \dots + a_{2,m}v_m \\ &\vdots \\ T(u_n) &= a_{n,1}v_1 + a_{n,2}v_2 + \dots + a_{n,m}v_m \end{aligned}$$

Entonces, $M_{\alpha,\beta}(T) = A^T$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \\ \vdots & \vdots \\ a_{1m} & a_{2m} \end{bmatrix}$$

Ejemplo importante:

Si $T = T_A: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$ y α, β son bases canónicas, entonces $M_{\alpha,\beta}(T_A) = A$.

Propiedades

- 1 Matriz representante de suma de transformaciones lineales = suma de las matrices representantes.
- 2 Matriz representante de ponderación de transformaciones lineales = ponderación de matriz representante.
- 3 $T: U \rightarrow V, S: V \rightarrow W$, $\beta_U, \beta_V, \beta_W$ bases
 $M_{\beta_U, \beta_W}(S \circ T) = M_{\beta_V, \beta_W}(S) \cdot M_{\beta_U, \beta_V}(T)$
- 4 T biyectiva si y solo si $M_{\alpha\beta}(T)$ invertible.
 Además $M_{\beta, \alpha}(T^{-1}) = (M_{\alpha, \beta}(T))^{-1}$

Ejercicios importantes:

- 1 Encontrar matriz representante de T_A en bases distintas a las bases canónicas.
- 2 Encontrar matriz representante de T en cualquier base.
- 3 Encontrar matriz representante de inversa de T .

Nuevo material

Matrices semejantes y teorema de cambio de base

Dos matrices $A, B \in M_{n,m}$ son **semejantes** si existen matrices P y Q tales que $B = PAQ$. ✓✓

OJO: Ser semejantes es relación de equivalencia.

INVERTIBLES

$$P^{-1} B Q^{-1} = A$$

(Mini) Teorema

Sean α, α' bases de U , β, β' bases de V , y $T: U \rightarrow V$. Entonces $\underbrace{M_{\alpha, \beta}(T)}_A$ y $\underbrace{M_{\alpha', \beta'}(T)}_B$ son semejantes. De hecho

$$M_{\alpha', \beta'}(T) = M_{\beta, \beta'}(\text{id}_V) M_{\alpha, \beta}(T) M_{\alpha', \alpha}(\text{id}_U)$$

B

P
invertible

$P = \text{id}_V$

es biyectiva

A

Q

inv.

$Q = \text{id}_U$

es biyectiva

$$T = \text{id}_V \circ T \circ \text{id}_U$$

$$M_{\alpha', \beta'}(T) = M_{\beta, \beta'}(\text{id}_V) \cdot M_{\alpha, \beta}(T) \cdot M_{\alpha', \alpha}(\text{id}_U)$$

$\begin{matrix} \uparrow & & \downarrow \\ U & & U \end{matrix}$

De ahora en adelante, todo es con matrices.

Sea $A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$. Definimos

$$\begin{aligned} \text{Ker } A &= \text{Ker } T_A \rightarrow \{x \in \mathbb{K}^n : Ax = 0\} \\ \text{Im } A &= \text{Im } T_A = \langle \{A \cdot 1, \dots, A \cdot n\} \rangle = \{y \in \mathbb{K}^m : \exists x, y = Ax\} \\ r(A) &= \dim(\text{Im } A) \text{ (rango)} \\ &= \# \text{ columnas li de } A. \end{aligned}$$

Ejercicio importante 1.

Sean A, P matrices con P invertible.
Demostrar que $r(PA) = r(A)$.

Demostración: $\beta = \{v_1, \dots, v_r\}$

Sea β base de $\text{Im } A$. Luego $\langle T_P(\beta) \rangle = T_P(\langle \beta \rangle)$

$$|\beta| = r(A).$$

$T_P(\beta) = \{Pv_1, Pv_2, \dots, Pv_r\}$
es generador de $\text{Im}(PA)$.

Como P es invertible
 T_P es inyectiva

$\Leftrightarrow T_P(\beta)$ es li
es li

$\therefore T_P(\beta)$ base
de $\text{Im}(PA)$

$$\begin{aligned} &= T_P(\text{Im } A) \\ &= T_P(T_A(\mathbb{K}^n)) \\ &= T_P \circ T_A(\mathbb{K}^n) \\ &= T_{PA}(\mathbb{K}^n) \\ &= \text{Im}(PA). \end{aligned}$$

Ejercicio importante 2.

Sean A, Q matrices con Q invertible.
Demostrar que $r(AQ) = r(A)$.

Propuesto

si

$$y = Ax$$

$$y = x_1 A \cdot 1 + x_2 A \cdot 2 + \dots + x_n A \cdot n$$

$$y \in \langle A \cdot 1, A \cdot 2, \dots, A \cdot n \rangle$$

es decir

$$\begin{aligned} \dim(\text{Im}(PA)) &= r \\ &= |\beta| \\ &= \dim(\text{Im } A) \\ r(PA) &= r(A). \end{aligned}$$

Matrices Semejantes y Forma de Hermite

$$B = PAQ$$

De los ejercicios anteriores sabemos que si A es semejante a B entonces $r(A) = r(B)$.

Vamos a probar que de hecho, si dos matrices tienen igual rango e igual tamaño, entonces son semejantes. Probaremos algo más fuerte.

Forma Normal de Hermite

Sea $A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$. Si $r(A) = r$ entonces A es semejante a la matriz

$$\begin{matrix} \uparrow & \leftarrow n & \rightarrow \\ m & \left(\begin{array}{c|c} \boxed{1 \dots 1} & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right) & \left(\begin{array}{c|c} \boxed{I_r} & 0_{r,n-r} \\ \hline 0_{m-r,r} & 0_{m-r,n-r} \end{array} \right) \end{matrix} \xrightarrow{m \times} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix$$

Demostración (parte 1).

$T_A: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$. Del TNI, $\dim(\text{Ker } T_A) = n - r$.

Sea $\beta = \{w_1, \dots, w_r, u_1, \dots, u_{n-r}\}$ base de U obtenida extendiendo una base $\{u_1, \dots, u_{n-r}\}$ de $\text{Ker } T_A$.
 extrañ. base del $\text{Ker } T_A$

Probemos que $\{Aw_1, Aw_2, \dots, Aw_r\}$ es l.i.]

En efecto: $\lambda_1 Aw_1 + \lambda_2 Aw_2 + \dots + \lambda_r Aw_r = 0$ es combinación de vectores en la imagen de T_A

$$A(\lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_r w_r) = 0 \in \text{Im } A.$$

$$\Rightarrow \lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_r w_r \in \text{Ker } A.$$

$\Rightarrow \exists \gamma_1, \dots, \gamma_{n-r}$ t.q. $\lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_r w_r = \gamma_1 \cdot u_1 + \gamma_2 \cdot u_2 + \dots + \gamma_{n-r} u_{n-r}$
 $\rightarrow 0 = \lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_r w_r - \gamma_1 u_1 - \gamma_2 u_2 - \dots - \gamma_{n-r} u_{n-r}$

\rightarrow 0 se escribe de manera única en β .

\Rightarrow Todos los λ son 0

Continuación

Tenemos $\beta = \{w_1, \dots, w_r, u_1, \dots, u_{n-r}\}$ base de K^n (espacio de partida)

Como $\{Aw_1, \dots, Aw_r\} \subseteq K^m$ (llegada) es li. se puede extender a una base

$\beta' = \{v_1, \dots, v_r, z_1, \dots, z_{m-r}\}$ base de K^m .

$$v_i = Aw_i \quad \text{vectores extra}$$

Escribamos $M_{\beta, \beta'}(T_A)$

$$(T_A(w_1))_{\beta'} = (Aw_1)_{\beta'} = (v_1)_{\beta'} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(T_A(w_j))_{\beta'} = (v_j)_{\beta'} = e_j$$

$$(T_A(w_r))_{\beta'} = (v_r)_{\beta'} = e_r$$

$$(T_A(u_i))_{\beta'} = (Au_i)_{\beta'} = (0)_{\beta'} = 0$$

$$\therefore M_{\beta, \beta'}(T_A) = \left[\begin{array}{c|c} I_n & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & & & & & \\ 0 & \ddots & & & & \\ & & 0 & \dots & & \\ & & & \dots & & \\ & & & & 0 & \\ & & & & & \vdots \\ & & & & & & 0 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{c|c} I_n & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right]$$

Como A y $\left[\begin{array}{c|c} I_n & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right]$ son ambas matrices rep. de T_A (en distintas bases) son semejantes

Consecuencias de la forma normal de Hermite

1 $r(A) = r(A^t)$

2 El rango de A es el número de columnas l.i. de A .

3 El rango de A es el número de filas l.i. de A .

4 El rango de A es el número de pivotes (escalones) al escalar A .

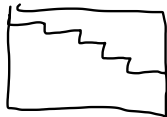
Probamos llamamos $H_r = \begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ $H_r^t \neq H_r$

$A = PH_rQ$, P, Q invertible, biyectivas

$A^t = Q^t H_r^t P^t \Rightarrow A^t$ semejante a H_r^t
 $\Rightarrow r(A^t) = r(H_r^t) = r$

$$\begin{bmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

A



Valores y Vectores Propios de una transf. lineal cuadrada

Sea $L: V \rightarrow V$ lineal. Un vector $x \in V$ se dice **vector propio de L asociado a $\lambda \in \mathbb{K}$** si $x \neq 0$ y $L(x) = \lambda x$.

El valor λ se dice valor propio de L

Sea $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{K})$. Un vector $x \in \mathbb{K}^n$ se dice **vector propio de A asociado a $\lambda \in \mathbb{K}$** si $x \neq 0$ y $Ax = \lambda x$.

El valor λ se dice valor propio de A

Los valores y vectores propios son objetos importantes para muchas áreas de la matemática y tienen muchas aplicaciones en ingeniería.

Ejemplo

Encuentre un vector propio asociado al valor propio 5 de la matriz $D = \begin{pmatrix} 5 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$.

Observación: Solo decimos que λ es valor propio de L (o A) si existe un vector propio asociado a λ .



Sea $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{K})$, $\lambda \in \mathbb{K}$. Son equivalentes:

- 1 λ es valor propio de A .
- 2 $\exists x \neq 0, Ax = \lambda x$.
- 3 $\exists x \neq 0, (A - \lambda I)x = 0$.
- 4 $\text{Ker}(A - \lambda I) \neq \{0\}$
- 5 $A - \lambda I$ es de rango completo.
- 6 $A - \lambda I$ es invertible.

Consecuencia: Si λ es valor propio de A entonces los vectores propios asociados a λ son exactamente los valores no nulos del espacio $W_\lambda = \text{Ker}(A - \lambda I)$.

¿Cómo encontrar valores propios? Determinante

Sabemos testear cuando una matriz es invertible. Pero nos gustaría tener una herramienta eficaz para determinar el conjunto de todos los λ tales que $A - \lambda I$ es invertible. Para esto necesitaremos el concepto de **determinante** y de **submatriz**

Submatriz

Sea A una matriz cuadrada de $n \times n$. Llamamos A^{ij} a la matriz obtenida al borrar la fila i y la columna j de A .

Determinante de una matriz cuadrada

- 1 Si $A = (a)$ es de 1×1 entonces $|A| = a$.
- 2 Si A es de $n \times n$ con $n \geq 2$ entonces **(determinante por primera columna)**

$$|A| = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+1} a_{i,1} |A^{i1}|.$$

Ejemplos:

$$\left| \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \right| =$$

$$\left| \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \right| =$$

Si D es matriz diagonal. Entonces $|D| =$