

Transformaciones lineales y Matrices

Sean V, W K -e.v con $\dim_K(V) = n$, $\dim_K(W) = m$, y sean $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ y \mathcal{B}' bases (ordenadas) de V y W respectivamente.

Entonces:

$$\text{Hom}_K(V, W) \xrightarrow{\phi} K^{m \times n}$$

$$f \mapsto [f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} = \begin{bmatrix} [f(v_1)]_{\mathcal{B}'} & \dots & [f(v_n)]_{\mathcal{B}'} \end{bmatrix}$$

es biyectiva, y vale:

$$[f(v)]_{\mathcal{B}'} = [f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} [v]_{\mathcal{B}} \leftarrow \begin{array}{l} \text{i.e: si } v = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n \\ \text{y } [f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_m \end{pmatrix}, \\ \text{ent } f(v) = \beta_1 w_1 + \dots + \beta_m w_m \end{array}$$

Esto último es porque tanto

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{f} & W & \xrightarrow{\text{can}} & K^m \\ v & \mapsto & f(v) & \mapsto & [f(v)]_{\mathcal{B}'} \end{array} \quad \text{y} \quad \begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{\text{can}} & K^n & \xrightarrow{[f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'}} & K^m \\ v & \mapsto & [v]_{\mathcal{B}} & \mapsto & [f(v)]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} \end{array}$$

son t.l., y coinciden en la base \mathcal{B} de V pues

$$[v_j]_{\mathcal{B}} = e_j \quad \text{y} \quad [f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} \cdot e_j = [f(v_j)]_{\mathcal{B}'}, \quad \text{por def. de } [f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'}$$

Ejemplos

- En bases canónicas

① $f: K^n \rightarrow K^m$, con bases \mathcal{B} de K^n , \mathcal{B}' de K^m

$$[f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} = A_f$$

② $f: \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}^3$, con bases $\mathcal{B} = (1, x, x^2, x^3)$ y $\mathcal{B}' = (e_1, e_2, e_3)$
 $p \mapsto (p(0), p'(0), p''(0))$

$$[f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{bmatrix} \quad \leftarrow \begin{cases} \text{Nu}(f) = \langle x^3 \rangle \\ \text{Im}(f) = \langle e_1, e_2, 2e_3 \rangle = \mathbb{R}^3 \end{cases}$$

③ $f: \mathbb{R}^{2 \times 2} \rightarrow \mathbb{R}$, $f(A) = \text{tr}(A)$, con bases $\mathcal{B} = (E^{11}, E^{12}, E^{21}, E^{22})$, $\mathcal{B}' = (1)$

$$[f]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} = [1 \ 0 \ 0 \ 1]$$

- En bases no canónicas :

4) f: IR^4 -> IR^3 f(x) = Ax con A = (1 1 0 1 / 0 1 1 1 / 1 0 -1 0)

B = ((1, -1, 1, 0), (0, -1, 0, 1), (0, 0, 1, 0), (1, 1, 1, 0)) bases?

B' = ((1, 0, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0))

[f]_{B'B} = [[f(v1)]_{B'}, [f(v2)]_{B'}, [f(v3)]_{B'}, [f(v4)]_{B'}] = [0 0 -1 0 / 0 0 1 2 / 0 0 0 0]

f(v1) = (0, 0, 0) = 0w1 + 0w2 + 0w3 => [f(v1)]_{B'} = (0, 0, 0)

f(v2) = (0, 0, 0) => [f(v2)]_{B'} = (0, 0, 0)

f(v3) = (0, 1, -1) = -w1 + w2 => [f(v3)]_{B'} = (-1, 1, 0)

f(v4) = (2, 2, 0) = 2w2 => [f(v4)]_{B'} = (0, 2, 0)

=> Nu(f) = < v1, v2 >, Im(f) = < -w1 + w2, 2w2 > ¿Por qué?

Observación (lo que vale en V vale con coordenados en cualquier base)

V []_{B'} -> K^n : v -> [v]_{B'}

- {v1, ..., vn} li en V <=> {[v1]_{B'}, ..., [vn]_{B'}} li en K^n
• {v1, ..., vr} genera V <=> {[v1]_{B'}, ..., [vr]_{B'}} genera K^n
• {v1, ..., vn} base de V <=> {[v1]_{B'}, ..., [vn]_{B'}} base de K^n

5) Mismo ejemplo que 4) con B = (v3, v4, v1, v2) y

B' = ((0, 1, -1), (2, 2, 0), (0, 0, 1))

En este caso [f]_{B'B} = [1 0 0 0 / 0 1 0 0 / 0 0 0 0]

Directamente se lee Im(f) = < w'1, w'2 > y Nu(f) = < v1, v2 >.

6) id_V: V -> V, misma base B de salida y llegada : [id_V]_{B'B} = Id_n

(Más aún si [f]_{B'B} = Id_n, entonces f = id_V ¿por qué?)

Proposición: (Matriz de composición y de inversa)

1) Sean U, V, W K-e.v de dims n, m, p respectivamente con bases ordenadas B, B', B'' resp, y sean

f: U -> V y g: V -> W t.l. Entonces

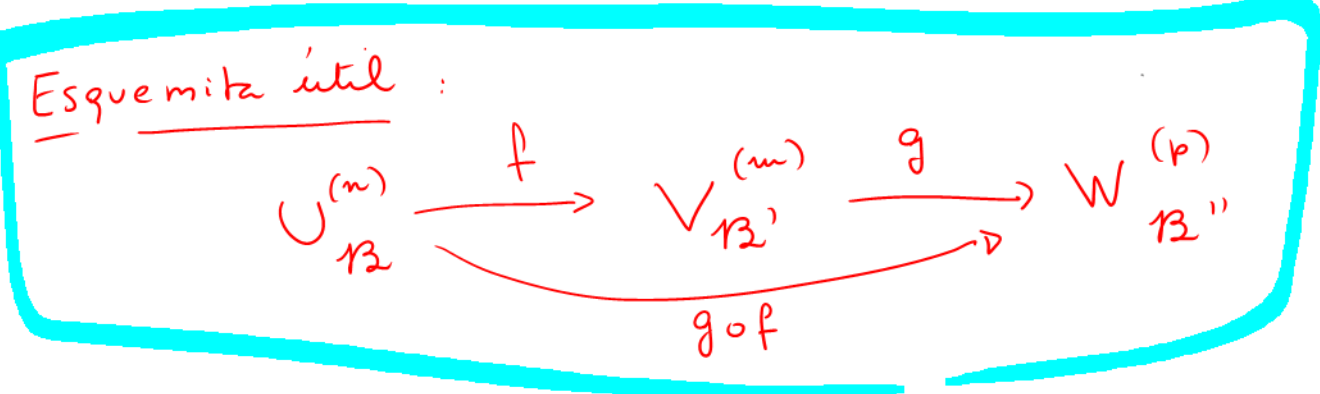
[g o f]_{B''B} = [g]_{B''B'} [f]_{B'B}

② Sean V, W e.s. de dim n , y $f: V \rightarrow W$ t.l. Entonces

③

f es invertible $\Leftrightarrow [f]_{B_2 B_1}$ es invertible, $\forall B_2, B_1$ bases de V, W resp.

En ese caso $[f^{-1}]_{B_1 B_2} = [f]_{B_2 B_1}^{-1}$



Demostación

① $[g \circ f]_{B_2 B_1} [u]_{B_1} = [g \circ f(u)]_{B_2} = [g(f(u))]_{B_2}$

$[g]_{B_2 B_1} [f]_{B_1 B_1} [u]_{B_1} = [g]_{B_2 B_1} [f(u)]_{B_1}$

luego como vale la igualdad, $\forall [u]_{B_1}$ (o sea $\forall x \in K^n$), vale que $[g \circ f]_{B_2 B_1} = [g]_{B_2 B_1} [f]_{B_1 B_1}$.

② $(\Rightarrow) V_{B_1}^{(n)} \xrightarrow{f} W_{B_1}^{(n)} \xrightarrow{f^{-1}} V_{B_1}^{(n)}$

$$\searrow \text{id}_V \nearrow$$

$f^{-1} \circ f = \text{id}_V \Rightarrow [\text{id}_V]_{B_1 B_1} = [f^{-1} \circ f]_{B_1 B_1} = [f^{-1}]_{B_1 B_1} [f]_{B_1 B_1}$

$\Rightarrow \text{Id}_n = [f^{-1}]_{B_1 B_1} [f]_{B_1 B_1}$

O sea $[f]_{B_1 B_1} \in GL(n, K)$ y $[f]_{B_1 B_1}^{-1} = [f^{-1}]_{B_1 B_1}$

(\Leftarrow) si $[f]_{B_2 B_1}$ invertible, considero la t.l. $g: W \rightarrow V$ definida por la matriz $[f]_{B_2 B_1}^{-1}$, es decir considero la única t.l.

$g: W \rightarrow V$ t.q. $[g]_{B_1 B_2} = [f]_{B_2 B_1}^{-1}$. Probaré que $g = f^{-1}$.

$[g \circ f]_{B_1 B_1} = [g]_{B_1 B_2} [f]_{B_2 B_1} = \text{Id}_n \Rightarrow g \circ f = \text{id}_V$, y recíprocamente $f \circ g = \text{id}_W$. luego $g = f^{-1}$ \square

La l.e. Identidad en distintas bases

(4)

$$V_{\mathcal{B}}^{(n)} \xrightarrow{\text{id}_V} V_{\mathcal{B}'}^{(n)} \quad \mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n) \text{ base}$$

$\xleftarrow{\text{id}_V}$

$$[\text{id}_V]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} = \begin{bmatrix} [v_1]_{\mathcal{B}'} & & \\ & [v_2]_{\mathcal{B}'} & \\ & & \ddots \\ & & & [v_n]_{\mathcal{B}'} \end{bmatrix} \in GL(n, K)$$

Satisface: $[\text{id}_V]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} [v]_{\mathcal{B}} = [v]_{\mathcal{B}'}$

Toma las coordenadas de v en la base \mathcal{B} y devuelvete las coordenadas de v en la base \mathcal{B}' . Se la suele llamar **matriz de cambio de base de \mathcal{B} a \mathcal{B}'** y notar $C(\mathcal{B}, \mathcal{B}')$.

$$C(\mathcal{B}, \mathcal{B}') = [\text{id}_V]_{\mathcal{B}\mathcal{B}'} \text{ es invertible, y } C(\mathcal{B}, \mathcal{B}')^{-1} = C(\mathcal{B}', \mathcal{B})$$

Recíprocamente, toda matriz $P \in K^{n \times n}$ invertible es la matriz de un cambio de base: Si $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ es base de V , y sea $P^{-1} = (a_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq n}}$. Entonces $\mathcal{B}' = (w_1, \dots, w_n)$ con $w_j = a_{1j}v_1 + \dots + a_{nj}v_n$ es base de V también, y $C(\mathcal{B}, \mathcal{B}') = P$.

pues alcanza nulo para las coordenadas $\{w_1, \dots, w_n\}$ base de $V \Leftrightarrow \{[w_1]_{\mathcal{B}}, \dots, [w_n]_{\mathcal{B}}\}$ base de K^n pero $[w_j]_{\mathcal{B}} = (a_{1j}, \dots, a_{nj})$ y la matriz que forman (por columnas) es invertible: tiene rango n y las columnas son l.i. por lo tanto, luego base.

$$\text{Además } C(\mathcal{B}', \mathcal{B}) = P^{-1} \Rightarrow C(\mathcal{B}, \mathcal{B}') = P.$$

Interludio (Matrices y Rangos)

- Sea $A \in K^{n \times n}$. Entonces A es invertible $\Leftrightarrow \text{rg}(A) = n$
(pues por ej. $f_A: K^n \rightarrow K^n$ invertible $\Leftrightarrow \dim(\text{Im}(f_A)) = \text{rg}(A) = n$)
- Sea $A \in K^{m \times n}$ y $Q \in GL(m, K)$, entonces $N(A) = N(QA)$ y en particular $\text{rg}(A) = \text{rg}(QA)$
(pues $AX=0 \Leftrightarrow QAX=0$ por ser Q invertible)
- Sea $A \in K^{m \times n}$ y $P \in GL(n, K)$, entonces $\text{rg}(AP) = \text{rg}(A)$
(pues si $\{v_1, \dots, v_s\}$ es base de $N(A)$, ent $\{P^{-1}v_1, \dots, P^{-1}v_s\}$ es base de $N(AP)$)

Matrices equivalentes

Ejemplo: Sea $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

①: $\exists B, B'$ bases de \mathbb{R}^3 : $[f]_{B, B'} = \text{Id}_3$?

No: pues f sería invertible (por tener matriz invertible en un juego de bases) y se ve que no lo es pues $\text{rg}(A) = 2$, de hecho $\text{Im}(f) = \langle (0, 1, 1), (1, 0, 1) \rangle$ por ejemplo.

②: $\exists B, B'$ bases de \mathbb{R}^3 : $[f]_{B, B'} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$?

Si se cumple lo pedido, con $B = (v_1, v_2, v_3)$ y $B' = (w_1, w_2, w_3)$, se tendría $\text{Nu}(f) = \langle v_3 \rangle$ e $\text{Im}(f) = \langle f(v_1), f(v_2), f(v_3) \rangle = \langle w_1, w_2 \rangle$. En particular $\dim \text{Nu}(f) = 1$ y $\dim \text{Im}(f) = 2$.

Se tiene $\text{Nu}(f) = \langle (-1, 1, 1) \rangle$, $\text{Im}(f) = \langle (0, 1, 1), (1, 0, 1) \rangle$ las dimensiones concuerden!

Alcanza con fijar $v_1 = e_1$, $v_2 = e_2$ y $v_3 = (-1, 1, 1)$ (son base)

y $w_1 = (0, 1, 1)$, $w_2 = (1, 0, 1)$, $w_3 = (1, 0, 0)$ ← cualquiera para completar

luego $\begin{matrix} f(v_1) = w_1 \\ f(v_2) = w_2 \\ f(v_3) = 0 \end{matrix} \Rightarrow [f]_{B, B'} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ Luego existen.

③ $\exists B, B'$ bases de \mathbb{R}^3 : $[f]_{B, B'} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

No pues en este caso no concuerden las dimensiones de Núcleo e Imagen.