

## 1. Transformaciones lineales

Sean  $U$  y  $V$  espacios vectoriales *sobre el mismo cuerpo*  $\mathcal{K}$ . Diremos que una función  $T : U \rightarrow V$  es una transformación lineal si y sólo si satisface:

$$1. \forall u_1, u_2 \in U, T(u_1 + u_2) = T(u_1) + T(u_2).$$

$$2. \forall u \in U, \lambda \in \mathcal{K}, T(\lambda u) = \lambda T(u).$$

Notar que la definición anterior es equivalente a:

$$1. T(0_U) = 0_V, \text{ donde } 0_U \text{ es el cero de } U \text{ y } 0_V \text{ el de } V.$$

$$2. \forall u_1, u_2 \in U, \lambda \in \mathcal{K}, T(\lambda u_1 + u_2) = \lambda T(u_1) + T(u_2).$$

Dem.

Debemos probar usando estas nuevas propiedades que se cumple la definición anterior.

En efecto, tomando  $\lambda = 1$  en la segunda propiedad recuperamos  $T(u_1 + u_2) = T(u_1) + T(u_2)$  y tomando  $u_2 = 0$ , usamos la primera propiedad y tenemos que  $T(\lambda u_1 + 0) = \lambda T(u_1) + T(0)$ . La primera propiedad implica que  $T(\lambda u) = \lambda T(u)$ .

En lo personal prefiero usar esta equivalencia para probar que algo es lineal.

### 1.1. Subespacios asociados.

Se define para  $T : U \rightarrow V$  lineal,

$Ker(T) = \{x \in U, T(x) = 0\}$  (el *núcleo*) e  $Im(T) = \{y \in V, \exists x \in U, T(x) = y\}$  (la *imagen*).

Se define además  $rango(T) = \dim(Im(T))$  y  $nulidad(T) = \dim(Ker(T))$

### 1.2. Teorema Núcleo-Imagen (TNI)

Para toda transformación lineal  $T : U \rightarrow V$ , se cumple que:  $\dim(U) = \dim(Im(T)) + \dim(Ker(T))$ .

Notar que  $Im(T) \subseteq V$  y  $Ker(T) \subseteq U$