

## 4.1 การแปลงเชิงเส้น (Linear transformations)

## การแปลงเชิงเส้น (Linear transformation)

**บทนิยาม 1** (การแปลงเชิงเส้น (Linear transformation)).

ให้  $V$  และ  $W$  เป็นปริภูมิเวกเตอร์

เราเรียก **การแปลง (transformation)  $T: V \rightarrow W$**  ว่า **เชิงเส้น (linear)** ก็ต่อเมื่อ  $T$  สอดคล้องกับเงื่อนไขสองข้อต่อไปนี้

$$T(u + v) = T(u) + T(v)$$

$$T(cv) = cT(v)$$

สำหรับทุก ๆ เวกเตอร์  $u, v$  ใน  $V$  และทุก ๆ สเกลาร์  $c$

ในบทนี้ เราพิจารณาเฉพาะกรณี  $V = \mathbb{R}^n$  และ  $W = \mathbb{R}^m$  เท่านั้น

**ตัวอย่าง 1.**

ให้  $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$  การแปลง  $T_1, T_2: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  ในข้อใดเป็นการแปลงเชิงเส้น

$$T_1(x) = \begin{bmatrix} x_2 \\ x_1 \end{bmatrix}, \quad T_2(x) = \begin{bmatrix} x_1 + x_2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

**วิธีทำ.** เฉพาะข้อ 1. ■

**บทนิยาม 2** (การแปลงเมทริกซ์ (Matrix transformation)).

ให้  $A$  เป็นเมทริกซ์ขนาด  $m \times n$

เราเรียกการแปลง  $T_A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  ที่นิยามโดย  $T_A(x) = Ax$  ว่า **การแปลงเมทริกซ์ (matrix transformation)** จาก  $\mathbb{R}^n$  ไปยัง  $\mathbb{R}^m$

**ทฤษฎีบท 2.**

ทุก ๆ การแปลงเมทริกซ์บน  $\mathbb{R}^n$  เป็นการแปลงเชิงเส้น

**หมายเหตุ 3.**

จากท.บ. (2) จะเห็นว่า เมื่อกำหนดเมทริกซ์  $A$  ขนาด  $m \times n$  ก่อน แล้วนิยามการแปลง  $T_A$  ว่า  $T_A(x) = Ax$  การแปลงนี้จะเป็นการแปลงเชิงเส้นบน  $\mathbb{R}^n$

คำถามที่น่าสนใจคือ เมื่อกำหนดการแปลงเชิงเส้น  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  บน  $\mathbb{R}^n$  ก่อน เราสามารถจะหาเมทริกซ์  $A$  ซึ่ง  $T(x) = Ax$  ได้หรือไม่?

คำตอบคือได้ และมีอยู่ในทฤษฎีบทถัดไป

**ทฤษฎีบท 4** (ทฤษฎีบทตัวแทน (Representation Theorem)).

ให้  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  เป็นการแปลงเชิงเส้น เมทริกซ์ขนาด  $m \times n$  ซึ่งนิยามจาก

$$A = [T(e_1) \ T(e_2) \ \cdots \ T(e_n)]$$

โดยที่  $\{e_1, e_2, \dots, e_n\}$  คือฐานหลักมาตรฐานสำหรับ  $\mathbb{R}^n$  เมทริกซ์นี้มีสมบัติว่า  $T(x) = Ax$  สำหรับทุก ๆ เวกเตอร์  $x \in \mathbb{R}^n$  นั่นคือ การแปลงเชิงเส้น  $T$  แทนด้วย เมทริกซ์ตัวแทน  $A$  เทียบกับฐานหลักมาตรฐาน ยิ่งกว่านั้นเมทริกซ์ตัวแทน  $A$  นี้มีเพียงเมทริกซ์เดียว

**หมายเหตุ 5.**

นับจากนี้ เวลากล่าวถึงเมทริกซ์ตัวแทน  $A$  เทียบกับฐานหลักมาตรฐานของการแปลงเชิงเส้น  $T$  เราจะละคำว่าเทียบกับฐานหลักมาตรฐาน และเรียกเพียงเมทริกซ์ตัวแทน  $A$  ของ  $T$

**ตัวอย่าง 6** (การแปลงเฉือน (Shear transformation)).

**การแปลงเฉือน (shear transformation)** ขนานกับแกน- $x_1$  ใน  $\mathbb{R}^2$  แปลงจุด  $(x_1, x_2)$  ไปยังจุด  $(x_1 + kx_2, x_2)$  ถ้าเราใช้ฐานหลักมาตรฐาน  $\{e_1, e_2\}$  จะได้ว่า

$$T(e_1) = e_1, \quad T(e_2) = \begin{bmatrix} k \\ 1 \end{bmatrix}$$

จงหาเมทริกซ์ตัวแทนของ  $T$  และถ้า  $x = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$  จงหา  $T(x)$

**วิธีทำ.** เนื่องจาก  $T(e_1) = e_1, \quad T(e_2) = \begin{bmatrix} k \\ 1 \end{bmatrix}$  ดังนั้น เราสามารถ

นิยาม  $A$  โดย

$$A = [T(e_1) \ T(e_2)] = \begin{bmatrix} 1 & k \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

และ

$$T(x) = Ax = \begin{bmatrix} 1 & k \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 - 2k \\ -2 \end{bmatrix}$$

**คำถาม 7** (การหมุนใน  $\mathbb{R}^2$  (Rotation in  $\mathbb{R}^2$ )).

พิจารณาการแปลง  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  ซึ่งหมุนจุด  $(x_1, x_2)$  ทวนเข็มนาฬิกาไปด้วยมุม  $\theta$  ถ้าเราใช้ฐานหลักมาตรฐาน  $\{e_1, e_2\}$  จะได้ว่า

$$T(e_1) = \begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{bmatrix}, \quad T(e_2) = \begin{bmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \end{bmatrix}$$

จงหาเมทริกซ์ตัวแทนของ  $T$  และถ้า  $x = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$  จงหา  $T(x)$

**วิธีทำ.** แสดงในห้องเรียน

**คำถาม 8.**

จงหาเมทริกซ์ตัวแทนของการแปลงเชิงเส้น  $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  ซึ่งมีสมบัติว่า

$$T(x) = \begin{bmatrix} x_1 + x_2 \\ 2x_1 + x_3 \end{bmatrix}$$

สำหรับ  $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$

**วิธีทำ.** แสดงในห้องเรียน