

PG 1 - LISTAS

$$\textcircled{1} F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} ; F(x, y, z) = 2x - 3y + z$$

$$u, v \in \mathbb{R}^3$$

$$\textcircled{I} F(u+v) = F(x_1+x_2, y_1+y_2, z_1+z_2) = 2(x_1+x_2) - 3(y_1+y_2) + z_1+z_2 = \\ = 2x_1 - 3y_1 + z_1 + 2x_2 - 3y_2 + z_2 = F(u) + F(v)$$

$$\textcircled{II} F(\alpha v) = F(\alpha x, \alpha y, \alpha z) = 2(\alpha x) - 3(\alpha y) + \alpha z = \\ = \alpha(2x - 3y + z) = \alpha F(v)$$

Logo PDA I e II, F é uma transformação linear

$$\textcircled{2} T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 ; T(x, y) = (x+1, 2y, x+y)$$

$$u, v \in \mathbb{R}^2 \quad u = (x_1, y_1) \quad v = (x_2, y_2)$$

$$\textcircled{I} T(u+v) = T(x_1+x_2, y_1+y_2) = (x_1+x_2+1, 2y_1+2y_2, x_1+x_2+y_1+y_2) = \\ = (x_1+1+x_2, 2y_1+2y_2, x_1+y_1+x_2+y_2) = \\ = (x_1+1, 2y_1, x_1+y_1) + \underbrace{(x_2, 2y_2, x_2+y_2)}_X = T(u) + X \quad \text{e } X \neq T(v)$$

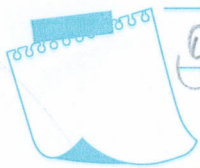
Logo $T(v) = (x_2+1, 2y_2, x_2+y_2)$. Logo, T não é linear.

$$\textcircled{3} \varphi_B: V \rightarrow V \quad \text{V espaço das matrizes } n \times n \quad B \in V$$

$$\varphi_B(A) = A \cdot B - B \cdot A$$

$$\textcircled{I} \varphi_B(A+C) = (A+C) \cdot B - B(A+C) = AB + CB - BA - BC = \\ = A \cdot B - BA + CB - BC = \varphi_B(A) + \varphi_B(C)$$

$$\textcircled{II} \varphi_B(\alpha A) = (\alpha A) \cdot B - B(\alpha A) = \alpha(AB) - (B\alpha)A = \alpha(AB) - \alpha(BA) \\ = \alpha(AB) - \alpha(BA) = \alpha(AB - BA) = \alpha \varphi_B(A)$$



$$④ T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2 \text{ tq } T(1,0,0) = (2,0)$$

$$T(0,1,0) = (1,1)$$

$$T(0,0,1) = (0,-1)$$

Até a transformação

$$T(1,0,0) = (2,0)$$

$$T(0,1,0) = (1,1)$$

$$T(0,0,1) = (0,-1)$$

Tomamos $v \in \mathbb{R}^3$, $v = (a,b,c)$

$$v = a(1,0,0) + b(0,1,0) + c(0,0,1)$$

Aplicando T

$$T(v) = aT(1,0,0) + bT(0,1,0) + cT(0,0,1)$$

$$T(v) = a(2,0) + b(1,1) + c(0,-1)$$

$$T(v) = (2a+b, b-c)$$

⑤ Até a transformação linear $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

tal que $T(1,2) = (2,3)$ e $T(0,1) = (1,4)$

$$T(1,0) = T(1,2) - 2(T(0,1)) = (0,-5)$$

$$v \in \mathbb{R}^2 \quad v = (x,y)$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

$$v = x(1,0) + y(0,1)$$

$$T(v) = xT(1,0) + yT(0,1) = x(0,-5) + y(1,4) = (y, -5x+4y)$$

OU AINDA $(x,y) = a(1,2) + b(0,1) = (a, 2a+b)$

$$\Rightarrow x = a \quad \text{e} \quad y = 2a + b \Rightarrow a = x \quad \text{e} \quad b = y - 2x$$

$$v = x(1,2) + (y-2x)(0,1)$$

$$T(v) = xT(1,2) + (y-2x)T(0,1) = x(2,3) + (y-2x)(1,4) = (2x+y-2x, 3x+4y-8x) \\ = (y, -5x+4y)$$

→ obs.: foi feita dessa forma em aula.

$$⑥ \text{ } \mathbb{F}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$G(x, y, z) = (x + 2y - z, y + z, x + y - 2z)$$

UMA BASE, OS ELEMENTOS DA $\text{Im}(G)$ SÃO DO FORMATO:

$$(x + 2y - z, y + z, x + y - 2z)$$

SEPARANDO DE FORMA ADEQUADA

$$(x, 0, x) + (2y, y, y) + (-z, z, -2z) \text{ E AINDA:}$$

$$x \underbrace{(1, 0, 1)}_{\alpha_1} + y \underbrace{(2, 1, 1)}_{\alpha_2} + z \underbrace{(-1, 1, -2)}_{\alpha_3}$$

$\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ SÃO CANDIDATOS A BASE DE $\text{Im}(G)$

MAS PERCEBEMOS QUE $\alpha_2 = 3\alpha_1 + \alpha_3$ E LOGO $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$

SÃO LD. TOMAMOS α_1, α_3 COMO CANDIDATOS A

BASE E PODEMOS VERIFICAR QUE SÃO LI E

FORMAM UMA BASE DE $\text{Im}(G)$ e $\dim \text{Im}(G) = 2$

Obs: O que eu fiz acima não foi pedido no exercício

ACHAR UMA BASE PARA $\text{Ker}(G)$.

OS ELEMENTOS DE $\text{Ker}(G)$ TAIS QUE:

$$G(x, y, z) = (x + 2y - z, y + z, x + y - 2z) = (0, 0, 0)$$

MONTAMOS O SISTEMA COM A IGUALDADE DE CADA COORDENADA:

$$\begin{cases} x + 2y - z = 0 & \rightarrow x + (-2z) - z = 0 \rightarrow x = 3z \\ y + z = 0 & \rightarrow y = -z \\ x + y - 2z = 0 \end{cases}$$

LOGO OS VETORES QUE SÃO LEVADOS NO $\text{Ker}(G)$

SÃO DO TIPO: (x, y, z) tais que $(3z, -z, z)$

E AINDA PODEMOS ESCREVER $z(3, -1, 1)$

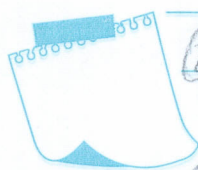
ONDE O VETOR $(3, -1, 1)$ GERA O $\text{Ker}(G)$.

$$\text{Ker}(G) = \left[(3, -1, 1) \right] \text{ e } \dim \text{Ker}(G) = 1$$

Obs: $\dim \text{Ker}(G) + \dim \text{Im}(G) = \dim \mathbb{D}$ $\mathbb{D} = \mathbb{R}^3$

$$1 + 2 = 3$$

Obs 2) A QUESTÃO 7 É IGUAL A ESTA RESOLUÇÃO



$$\textcircled{8} T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3; T(x, y, z) = (2x, 4x - y, 2x + 3y - z)$$

ⓐ $\text{Ker}(T)$ e $\text{Im}(T)$

$$\text{Ker}(T) \rightarrow T(x, y, z) = (2x, 4x - y, 2x + 3y - z) = (0, 0, 0)$$

$$2x = 0; 4x - y = 0; 2x + 3y - z = 0; x = 0 \Rightarrow y = 0 \Rightarrow z = 0$$

$$\text{Ker}(T) = \{(0, 0, 0)\} \text{ e } \dim(\text{Ker}(T)) = 0$$

$\text{Im}(T) \rightarrow (2x, 4x - y, 2x + 3y - z)$ PODEMOS REESCREVER COMO:

$$x(2, 4, 2) + y(0, -1, 3) + z(0, 0, -1)$$

ESTES TRÊS VETORES SÃO CANDIDATOS A BASE DO $\text{Im}(T)$

VERIFIQUE QUE SÃO LI. LOGO $\text{Im}(T) = \{(2, 4, 2), (0, -1, 3), (0, 0, -1)\}$

$$\text{e } \dim \text{Im}(T) = 3$$

ⓑ Calcule $T^2 = T \circ T \rightarrow T(T(\vec{v}))$ Dado $\vec{v} \in \mathbb{R}^3$

$$T(\vec{v}) = (2x, 4x - y, 2x + 3y - z)$$

$$T(T(\vec{v})) = T(2x, 4x - y, 2x + 3y - z)$$

$$= (2 \cdot (2x), 4(2x) - (4x - y), 2 \cdot (2x) + 3 \cdot (4x - y) - (2x + 3y - z))$$

$$= (4x, 8x - 4x + y, 4x + 12x - 3y - 2x + 3y - z)$$

$$= (4x, 4x + y, 14x - z)$$

$$\text{Logo } T \circ T(\vec{v}) = (4x, 4x + y, 14x - z)$$

Ⓒ $T^{-1}(2x, 4x - y, 2x + 3y - z) = (x, y, z) \text{ ??}$

T é injetiva pois é um isomorfismo.

VERIFIQUE QUE O $\text{Ker}(T)$ SÓ TEM O ELEMENTO $(0, 0, 0)$
LOGO T É INJETIVA.

E AINDA $\forall \vec{w} \in \text{Im}(T)$ TEMOS UM $\vec{v} \in \text{DOMÍNIO}$
tal que $T(\vec{v}) = (2x, 4x - y, 2x + 3y - z)$

ENTÃO BASTA TOMAR $\vec{v} = (x, y, z)$. LOGO T É SOBREJETIVA
OU AINDA: NOTE QUE $\dim \text{Ker}(T) + \dim \text{Im}(T) = \dim D$

MAS $\dim \text{Ker}(T) = 0 \Rightarrow \dim \text{Im}(T) = \dim D$ Ibs: $\text{Im}(T)$ é todo o \mathbb{R}^3

COMO a dimensão da imagem é igual ao domínio
TEMOS QUE T É SOBREJETIVA.

d) Determine T^{-1} . Quais são seus núcleos e imagem?

TOMAMOS INICIALMENTE A BASE CANÔNICA DO DOMÍNIO E CALCULAMOS AS RESPECTIVAS T .

$$T(1, 0, 0) = (2 \cdot 1, 4 \cdot 1 - 0, 2 \cdot 1 + 3 \cdot 0 - 0) = (2, 4, 2) = v_1$$

$$T(0, 1, 0) = (2 \cdot 0, 4 \cdot 0 - 1, 2 \cdot 0 + 3 \cdot 1 - 0) = (0, -1, 3) = v_2$$

$$T(0, 0, 1) = (2 \cdot 0, 4 \cdot 0 - 0, 2 \cdot 0 + 3 \cdot 0 - 1) = (0, 0, -1) = v_3$$

VERIFIQUE QUE SÃO A BASE DA $\text{Im}(T)$.

ENTÃO O QUE OCORRE QUANDO APLICAMOS T^{-1}

NESTES VETORES v_1, v_2, v_3 :

$$T^{-1}(2, 4, 2) = (1, 0, 0); \quad T^{-1}(0, -1, 3) = (0, 1, 0)$$

$$T^{-1}(0, 0, -1) = (0, 0, 1).$$

PODEMOS PROSSEGUIR DE DOIS MODOS:

① PODEMOS ACHAR $T^{-1}(1, 0, 0), T^{-1}(0, 1, 0)$ e $T^{-1}(0, 0, 1)$

$$T^{-1}(0, 0, 1) = -T^{-1}(0, 0, -1) = -(0, 0, 1) = (0, 0, -1) //$$

$$T^{-1}(0, 1, 0) = -T^{-1}(0, -1, 3) + 3T^{-1}(0, 0, 1) =$$

$$= -(0, 1, 0) + 3(0, 0, -1) = (0, -1, -3) //$$

$$T^{-1}(1, 0, 0) = \frac{1}{2}T^{-1}(2, 4, 2) - 2T^{-1}(0, 1, 0) - 1T^{-1}(0, 0, 1) =$$

$$= \frac{1}{2}(1, 0, 0) - 2(0, -1, -3) - 1(0, 0, -1) = \left(\frac{1}{2}, 2, 7\right)$$

ENTÃO ESCRIVEMOS UM VETOR $v = (x, y, z)$ COMO COMBINAÇÃO DA BASE CANÔNICA

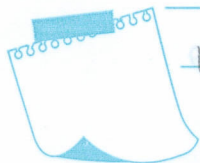
$$(x, y, z) = x(1, 0, 0) + y(0, 1, 0) + z(0, 0, 1)$$

É APLICAMOS T^{-1}

$$T^{-1}(x, y, z) = xT^{-1}(1, 0, 0) + yT^{-1}(0, 1, 0) + zT^{-1}(0, 0, 1)$$

$$T^{-1}(x, y, z) = x\left(\frac{1}{2}, 2, 7\right) + y(0, -1, -3) + z(0, 0, -1)$$

$$T^{-1}(x, y, z) = \left(\frac{1}{2}x, 2x - y, 7x - 3y - z\right) //$$



VERIFIQUE APLIQUE A^{-1} .

$$T^{-1}(2x, 4x-y, 2x+3y-3) =$$

$$= \left(\frac{1}{2}(2x), 2 \cdot (2x) - (4x-y), 7(2x) - 3(4x-y) - (2x+3y-3) \right)$$

$$= (x, 4x-4x+y, 14x-12x+3y-2x-3y+3)$$

$$= (x, y, 3)$$

① Segundo método. Escreva $v = (x, y, z)$

COMO COMBINAÇÃO LINEAR DE $(2, 4, 2), (0, -1, 3), (0, 0, -1)$

$$(x, y, z) = a(2, 4, 2) + b(0, -1, 3) + c(0, 0, -1)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} 2a = x \rightarrow a = x/2 \\ 4a - b = y \rightarrow 4(x/2) - b = y \rightarrow b = 2x - y \\ 2a + 3b - c = z \rightarrow x + 6x - 3y - c = z \rightarrow c = 7x - 3y - z \end{array} \right.$$

LOGO

$$(x, y, z) = \left(\frac{x}{2} \right) (2, 4, 2) + (2x-y)(0, -1, 3) + (7x-3y-z)(0, 0, -1)$$

Aplicando T^{-1} TEREMOS

$$T^{-1}(x, y, z) = \left(\frac{x}{2} \right) T^{-1}(2, 4, 2) + (2x-y) T^{-1}(0, -1, 3) + (7x-3y-z) T^{-1}(0, 0, -1)$$

$$= \frac{x}{2} (1, 0, 0) + (2x-y)(0, 1, 0) + (7x-3y-z)(0, 0, 1)$$

$$= \left(\frac{x}{2}, 2x-y, 7x-3y-z \right) = T^{-1}(x, y, z)$$

VERIFIQUE QUE $T^{-1}(x, y, z)$ a mesma encontrada no MÉTODO 1.

$$(9) T: V \rightarrow V \text{ e } C = \{v \in V : T(v) = v\}$$

MOSTRE QUE C é um subespaço de V .

PARA MOSTRAR QUE:

- (I) Dados $v, u \in C$ então $(v+u) \in C$ (Obs: Note que $v, u \in V$)
 (II) Dado $\alpha \in \mathbb{R}$ e $v \in C$ então $(\alpha v) \in C$ ($v, u \in V, \alpha v \in V$)
 \rightarrow (I) $v, u \in C$ temos que: $v+u = T(v) + T(u) = \underline{T(v+u)}$
 $\in C$

(II) $\alpha \in \mathbb{R} : \alpha v = \alpha T(v) = T(\alpha v) \in C$

LOGO C é um subespaço de V . (POR I e II)

(10) $S(x, y) = (0, x)$ e $T(x, y) = (x, 0)$

(i) $ST = 0$? Tomamos $v \in \mathbb{R}^2; v = (x, y)$

(i) $ST(v) = S(T(x, y)) = S(x, 0) = (0, x)$

(ii) $TS(v) = T(S(x, y)) = T(0, x) = (0, 0)$

(iii) $TT(v) = T(x, 0) = (x, 0) = T(x, y) = T(v) \Rightarrow T^2 = T$

(11) $F, G, H \in L(\mathbb{R}^2) : F(x, y) = (x, 2y); G(x, y) = (y, x+y)$
 e $H(x, y) = (0, x)$. $v \in L(\mathbb{R}^2) \rightarrow v = (x, y)$

a) $F+H = F(v) + H(v) = (x, 2y) + (0, x) = (x, 2y+x)$

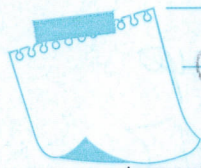
b) $F \circ G = F(G(v)) = F(y, x+y) = (y, 2x+2y)$

c) $G \circ (F+H) = G((F+H)(v)) = G(x, 2y+x) = (2y+x, x+2y+x) = (2y+x, 2x+2y)$

OU AINDA $G \circ (F+H) = G \circ F + G \circ H = G(F(v)) + G(H(v)) = G(x, 2y) + G(0, x) = (2y, x+2y) + (x, x) = (x+2y, 2x+2y)$

d) $G \circ F = G(F(v)) = G(x, 2y) = (2y, x+2y)$

e) $H \circ F = H(F(v)) = H(x, 2y) = (0, x)$



(12) F e G operadores lineares de um espaço V .

Mostre que: $\text{Ker}(G) \subset \text{Ker}(F \circ G)$

$$x \in \text{Ker}(G) \Rightarrow G(x) = 0_V \Rightarrow F(G(x)) = F(0_V) = 0_V$$

Logo todo $x \in \text{Ker}(G)$ também pertence a $\text{Ker}(F \circ G)$. Portanto $\text{Ker}(G) \subset \text{Ker}(F \circ G)$

Ex: Verifique F, G em \mathbb{R}^2 . $F(x, y) = (0, x+y)$ e $G(x, y) = (2x, 2y)$

(13) $F \in L(U, V)$ e $G \in L(V, W)$ tais que:

$$\text{Ker } F = \{0_U\} \text{ e } \text{Ker } G = \{0_V\}$$

Prove que: $\text{Ker}(G \circ F) = \{0_U\}$

Note que $F: U \rightarrow V$ e $G: V \rightarrow W$ e $G \circ F: U \rightarrow W$

" $\text{Ker } F = 0_V$ e $\text{Ker } G = 0_W$ " $\text{Ker } F \subset \text{Ker}(G \circ F)$.

temos que $0_U \Rightarrow F(0_U) = 0_V$, temos por hipótese

$\text{Ker } F = \{0_U\}$; 0_U único elemento levado em 0_V

e ainda $0_V = G(0_V) = 0_W$, temos por hipótese

$\text{Ker } G = \{0_V\}$; 0_V único elemento levado em 0_W .

Logo $x \in \text{Ker}(G \circ F) \Rightarrow G \circ F(x) = 0_W$

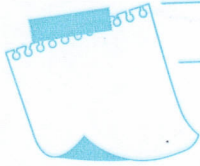
$\Rightarrow G(F(x)) = 0_W \rightarrow$ segue que o único elemento aplicado em G que leva no 0_W é o 0_V .

Logo $F(x) = 0_V \rightarrow$ segue que o único elemento aplicado em F que leva no 0_V é o 0_U .

Então x necessariamente tem que ser $0_U \rightarrow x = 0_U$.

Logo $\text{Ker}(G \circ F)$ contém no 0_U .

$$\text{Ker}(G \circ F) = \{0_U\}$$



(14) Ache uma aplicação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ tal que $\text{Im} T = \{(1, 2, 0, -4), (2, 0, -1, -3)\}$.

PODEMOS CRIAR OUTRO VETOR COMO COMBINAÇÃO
 DATABASE $(1, 2, 0, -4) + (2, 0, -1, -3) = (3, 2, -1, -7)$

$$1(1, 2, 0, -4) + 1(2, 0, -1, -3) = (3, 2, -1, -7)$$

Temos $T(v) \in \text{Im} T$, $v \in \mathbb{R}^3$ e $v = (x, y, z)$

$$T(v) = x(1, 2, 0, -4) + y(2, 0, -1, -3) + z(3, 2, -1, -7)$$

$$T(x, y, z) = (x + 2y + 3z, 2x + 2z, -y - z, -4x - 3y - 7z)$$

Obs: $\dim \text{Im} T = 2 \Rightarrow \dim \text{Ker} T = 1$. VERIFIQUE:

$$\begin{cases} x + 2y + 3z = 0 & \rightarrow 0 = 0 \\ 2x + 2z = 0 & 2x = -2z \Rightarrow x = -z \\ -y - z = 0 & \rightarrow y = -z \\ -4x - 3y - 7z = 0 & \rightarrow 0 = 0 \end{cases} \rightarrow x = -z = y$$

$$(x, x, -x) \rightarrow x(1, 1, -1)$$

$$\text{Ker} T = \{(1, 1, -1)\} \text{ e } \dim \text{Ker} T = 1$$

(15) TEMOS QUE A TRANSFORMAÇÃO DE ROTAÇÃO É:

$$R(x, y) = (x \cos \theta - y \sin \theta, y \cos \theta + x \sin \theta)$$

$$\text{e } \cos 45^\circ = \frac{\sqrt{2}}{2} = \sin 45^\circ$$

$T(x, y)$ que representa uma contração é $T(x, y) = \begin{pmatrix} x & y \\ \frac{x}{\sqrt{2}} & \frac{y}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$

LOGO PROCURAMOS $RoT(x, y)$

$$R(T(x, y)) = R\left(\begin{pmatrix} x & y \\ \frac{x}{\sqrt{2}} & \frac{y}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}\right) = \left(\begin{matrix} x \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{y}{\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{y}{\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} + x \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{x}{\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{y}{\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{y}{\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{x}{\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} \end{matrix}\right) =$$

$$= \left(\frac{x}{2} - \frac{y}{2}, \frac{x}{2} + \frac{y}{2}\right)$$



16) Determine todas as transformações

lineares $L: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$; $L(u) = 3u$; $L(v) = 3v$
e $L(w) = 3w$ onde $u = (1, 0, 0)$; $v = (1, 1, 0)$ e $w = (0, 1, 1)$

TEMOS QUE:

$$L(1, 0, 0) = (3, 0, 0); \quad L(1, 1, 0) = (3, 3, 0)$$

$$L(0, 1, 1) = (0, 3, 3)$$

PODEMOS SEGUIR DE DOIS MODOS:

I) $L(1, 0, 0) = (3, 0, 0)$

$$L(0, 1, 0) = L(1, 1, 0) - L(1, 0, 0) = (0, 3, 0)$$

$$L(0, 0, 1) = L(0, 1, 1) - L(0, 1, 0) = (0, 0, 3)$$

Tomos $v \in \mathbb{R}^3$; $v = (x, y, z)$, podemos escrever v como combinação linear de sua base canônica.

$$(x, y, z) = x(1, 0, 0) + y(0, 1, 0) + z(0, 0, 1) \quad \text{APLICANDO } L.$$

$$L(x, y, z) = xL(1, 0, 0) + yL(0, 1, 0) + zL(0, 0, 1)$$

$$L(x, y, z) = x(3, 0, 0) + y(0, 3, 0) + z(0, 0, 3)$$

$$L(x, y, z) = (3x, 3y, 3z)$$

II) Tomos $v \in \mathbb{R}^3$; $v = (x, y, z)$

$$(x, y, z) = a(1, 0, 0) + b(1, 1, 0) + c(0, 1, 1)$$

$$(x, y, z) = (a+b, b+c, c)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} a+b = x \quad \rightarrow a+y-z = x \quad \rightarrow a = x-y+z \\ b+c = y \quad \rightarrow b = y-z \\ c = z \quad \rightarrow c = z \end{array} \right.$$

$$\text{Logo } (x, y, z) = (x-y+z)(1, 0, 0) + (y-z)(1, 1, 0) + z(0, 1, 1)$$

APLICANDO L :

$$L(x, y, z) = (x-y+z)L(1, 0, 0) + (y-z)L(1, 1, 0) + zL(0, 1, 1)$$

$$L(x, y, z) = (x-y+z)(3, 0, 0) + (y-z)(3, 3, 0) + z(0, 3, 3)$$

$$L(x, y, z) = (3x-3y+3z+3y-3z, 3y-3z+3z, 3z)$$

$$L(x, y, z) = (3x, 3y, 3z)$$

$$(17) P_2(\mathbb{R}) = a + bx + cx^2$$

$$T: \mathbb{R}^2 \rightarrow P_2(\mathbb{R}) \quad T(1,0) = L-t \quad T(0,1) = L-t^2$$

a) Ker T e Im T?

Seja $v \in \mathbb{R}^2 \rightarrow v = (x, y)$ TEMOS:

$$(x, y) = x(1, 0) + y(0, 1) \quad \text{APLICANDO } T$$

$$T(x, y) = xT(1, 0) + yT(0, 1) = x(L-t) + y(L-t^2)$$

$$T(x, y) = x - xt + y - yt^2 = x + y - xt - yt^2 \quad //$$

$$\text{Ker } T? \quad T(x, y) = (x+y) - xt - yt^2 = 0 + 0 \cdot t + 0 \cdot t^2$$

$$\Rightarrow x=0 \text{ e } y=0 \quad \text{logo } \text{Ker } T = \{(0, 0)\}$$

$$\text{Im } T? \quad x+y - xt - yt^2 = x(L-t) + y(L-t^2)$$

$$\text{Im } T = \{L(L-t), (L-t^2)\}$$

(b) INJETIVA

$$u, v \in \mathbb{R}^2 \quad u \neq v \rightarrow (x_1, y_1) \neq (x_2, y_2) \Rightarrow x_1 \neq x_2 \text{ ou } y_1 \neq y_2$$

$$T(u) = x_1 + y_1 - x_1 t - y_1 t^2 \Rightarrow T(u) \neq T(v)$$

$$T(v) = x_2 + y_2 - x_2 t - y_2 t^2 \quad \text{SIM É INJETIVA}$$

SOBREJETIVA?

NÃO É SOBREJETIVA.

POR EXEMPLO: NÃO EXISTE $v \in \mathbb{R}^2$ tal que

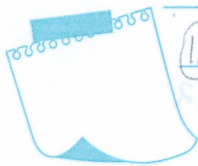
$$T(v) = 1 + t + t^2, \text{ sendo } (1 + t + t^2) \in P_2(\mathbb{R})$$

$$\text{ou seja } T(x, y) = x + y - xt - yt^2 = 1 + t + t^2$$

$$\begin{cases} x + y = 1 & -L - L = L \Rightarrow -2 = 1 \text{ O QUE NÃO OCORRE} \\ -x = L & \rightarrow x = -1 \\ -y = 1 & y = -1 \end{cases}$$

LOGO T NÃO É SOBREJETIVA

E POR NÃO SER SOBREJETIVA, NÃO É BIJETIVA



18) U e V espaços de dimensão finita sobre \mathbb{R}

$T: U \rightarrow V$ uma transformação linear.

$$S = \{ \vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k \} \subset U$$

a) Mostre que se $\{ T(\vec{u}_1), \dots, T(\vec{u}_k) \}$ é LI em V , então S é linearmente independente em U .

Como queremos mostrar que os vetores em S são LI

TEMOS $v \in S$ pode ser escrito como combinação dos $u_i; i=1:k$

$$v = a_1 u_1 + a_2 u_2 + \dots + a_k u_k = 0? \text{ APLICAMOS } T$$

$$T(v) = T(a_1 u_1 + a_2 u_2 + \dots + a_k u_k) = 0 \text{ COMO É Transf. linear}$$

$$= T(a_1 u_1) + T(a_2 u_2) + \dots + T(a_k u_k) = 0 \quad ||$$

$$= a_1 T(u_1) + a_2 T(u_2) + \dots + a_k T(u_k) = 0$$

POR HIPÓTESE $T(u_i); i=1:k$ SÃO LI

LOGO $a_i = 0; i=1:k$

E PORTANTO OS $u_i; i=1:k$ SÃO LI

OBS: $v = (0,0)$

b) Mostre que se T é injetora e S é LI em V então

$A = \{ T(\vec{u}_1), \dots, T(\vec{u}_k) \}$ SÃO LI EM V .

TEMOS QUE MOSTRAR QUE:

$$a_1 T(u_1) + \dots + a_k T(u_k) = 0 \Rightarrow a_i = 0; i=1:k$$

$$\text{ENTÃO } a_1 T(u_1) + \dots + a_k T(u_k) = 0 \Rightarrow T(a_1 u_1 + \dots + a_k u_k) = 0$$

$$\Rightarrow T(a_1 u_1 + \dots + a_k u_k) = 0$$

(MAS COMO T É INJETORA) TEMOS QUE $\text{Ker } T = \{0\}$

$$\text{LOGO } (a_1 u_1 + \dots + a_k u_k = 0) = 0$$

E COMO S É LI EM U TEMOS QUE:

$$\text{LOGO } a_1 = a_2 = \dots = a_k = 0 \Rightarrow a_1 T(u_1) = 0 = 0$$

LOGO $\{ T(u_1), \dots, T(u_k) \}$ SÃO LI EM V .

$$\text{APLICANDO } T^{-1} T(a_1 u_1 + \dots + a_k u_k) = T^{-1}(0)$$

$$\Rightarrow a_1 u_1 + \dots + a_k u_k = 0 \text{ COMO } S \text{ É LI EM } U$$

SEGUIR QUE $a_1 = a_2 = \dots = a_k = 0$

LOGO $T(u_i); i=1:k$ SÃO LI

19) $\alpha = \{(1, -1), (0, 2)\}$ e $\beta = \{(1, 0, -1), (0, 1, 2), (1, 2, 0)\}$
 bases de \mathbb{R}^2 e \mathbb{R}^3

$$[T]_{\beta}^{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$T(1, -1) = 1(1, 0, -1) + 1(0, 1, 2) + 0(1, 2, 0) = (1, 1, 1)$$

$$T(0, 2) = 0(1, 0, -1) + 1(0, 1, 2) - 1(1, 2, 0) = (-1, -1, 2)$$

Seja $v \in \mathbb{R}^2$ $v = (x, y)$

$$(x, y) = a(1, -1) + b(0, 2) \Rightarrow a = x \Rightarrow b = \frac{y+x}{2}$$

$$= (a, -a+2b)$$

Logo $(x, y) = x(1, -1) + \left(\frac{y+x}{2}\right)(0, 2)$ APLICANDO T:

$$T(x, y) = xT(1, -1) + \left(\frac{y+x}{2}\right)T(0, 2)$$

$$T(x, y) = x(1, 1, 1) + \left(\frac{y+x}{2}\right)(-1, -1, 2)$$

$$T(x, y) = \left(x + \frac{-y-x}{2}, x + \frac{-y-x}{2}, x + y + x \right)$$

$$T(x, y) = \left(\frac{x-y}{2}, \frac{x-y}{2}, 2x+y \right)$$

Ⓐ Se $S(x, y) = (2x, x-y, x)$.
Ache $[S]_{\beta}^{\alpha}$.

$$\textcircled{I} S(1, -1) = (-2, 2, 1) = a_{11}(1, 0, -1) + a_{21}(0, 1, 2) + a_{31}(1, 2, 0)$$

$$\textcircled{II} S(0, 2) = (4, -2, 0) = a_{12}(1, 0, -1) + a_{22}(0, 1, 2) + a_{32}(1, 2, 0)$$

$$\textcircled{I} \begin{cases} a_{11} + a_{31} = -2 \\ a_{21} + 2a_{31} = 2 \\ -a_{11} + 2a_{21} = 1 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} 2a_{21} + a_{31} = -1 \rightarrow a_{31} = -1 - 2a_{21} \\ a_{21} - 2 - 4a_{21} = 2 \Rightarrow a_{21} = -\frac{4}{3} \\ -a_{11} + 2a_{21} = 1 \end{cases}$$

$$a_{31} = -1 + \frac{8}{3} = \frac{5}{3} \rightarrow a_{11} = -2 - \frac{5}{3} = -\frac{11}{3}$$

$$\textcircled{II} \begin{cases} a_{12} + a_{32} = 4 \\ a_{22} + 2a_{32} = -2 \\ a_{12} + 2a_{22} = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} -2a_{22} + a_{32} = 4 \\ 2a_{22} + 4a_{32} = -4 \\ a_{12} = -2a_{22} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} 5a_{32} = 0 \\ \Rightarrow a_{32} = 0 \\ \Rightarrow a_{22} = -2 \\ \Rightarrow a_{12} = 4 \end{cases}$$

$$\text{Logo } [S]_{\beta}^{\alpha} = \begin{bmatrix} -\frac{11}{3} & 4 \\ -\frac{4}{3} & -2 \\ \frac{5}{3} & 0 \end{bmatrix}$$

$$\textcircled{C} \text{ Note que } T(1, -1) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}_{\alpha} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}_{\beta}$$

$$\text{e } T(0, 2) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}_{\alpha} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}_{\beta}$$

Uma base para $\beta = \{v_1, v_2, v_3\}$

$$T(1, -1) = 1 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + 0 \cdot v_3 = v_1$$

$$T(0, 2) = 0 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + 1 \cdot v_3 = v_3$$

TOMÉ BASE PARA β COMO SENDO A CANÔNICA

LOGO TERIAMOS QUE PARA:

$$T(L, -L) = a_{11}v_1 + a_{21}v_2 + a_{31}v_3$$

$$T(0, 2) = a_{12}v_1 + a_{22}v_2 + a_{32}v_3$$

DEVERIAMOS ENCONTRAR

$$a_{11} = a_{31} = 1 \text{ e } a_{21} = a_{31} = a_{12} = a_{22} = 0$$

SUBSTITUA A BASE CANONICA:

$$T(L, -L) = (L, 0, 0) = a_{11}(L, 0, 0) + a_{21}(0, L, 0) + a_{31}(0, 0, L)$$

$$T(0, 2) = (0, 0, L) = a_{12}(L, 0, 0) + a_{22}(0, L, 0) + a_{32}(0, 0, L)$$

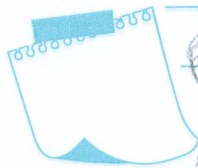
$$\Rightarrow a_{11} = a_{31} = 1 \text{ e } a_{21} = a_{12} = a_{22} = a_{32} = 0$$

$$\text{LOGO } [T]_{\gamma}^{\alpha} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Verifique que para $\gamma = \{(L, 0, 0), (0, K, 0), (0, 0, L)\}$
 $K \in \mathbb{R}^*$ também forma uma base de \mathcal{X}
 mantendo as características de $[T]_{\gamma}^{\alpha}$

Obs: Provavelmente existem outras possibilidades.
 ASSIM COMO $\gamma = \{(2, 0, 0), (0, 5, 0), (0, 0, 7)\}$
 $\gamma = \{(a, 0, 0), (0, b, 0), (0, 0, c)\}$ $a, b, c \in \mathbb{R}^*$

(20) $[R] =$



$$\textcircled{20} [R] = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \circ [S] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Dado $v \in \mathbb{R}^3$

$$R \circ S(v) = R(S(v)) = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x-z \\ 2x+y+z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x-z+4x+2y+2z = 5x+2y+z \\ -x+z+6x+3y+3z = 5x+3y+4z \end{bmatrix}$$

$$E [R \circ S(v)] = \begin{bmatrix} 5 & 2 & 1 \\ 5 & 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$$

VERIFIQUE

$$\text{OU AINDA} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \circ \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 2 & 1 \\ 5 & 3 & 4 \end{bmatrix}$$

$\textcircled{21} \textcircled{a}$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

v_1, v_2, v_3 $T(v_1), T(v_2), T(v_3)$

$v \in \mathbb{R}^3; v = (x, y, z)$

$$(x, y, z) = x(1, 0, 0) + y(0, 1, 0) + z(0, 0, 1)$$

$$T(x, y, z) = xT(1, 0, 0) + yT(0, 1, 0) + zT(0, 0, 1)$$

$$T(x, y, z) = x(1, -1, 0) + y(1, 0, -1) + z(0, 1, -1)$$

$$T(x, y, z) = (x+y, -x+z, -y-z)$$

$$\text{OU} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x+y \\ -x+z \\ -y-z \end{bmatrix}$$

MAS OBSERVE

QUE SÓ TEMOS
ISTO DE FORMA
DIRETA POIS SE
TRATA DA BASE
CANÔNICA