

$$① \text{ a) } V = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$* T(V) = \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ +3 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } V = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$* T(V) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{c) } W = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$T(V) = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$* \begin{pmatrix} v_1 - v_2 \\ v_1 + 2v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$* -3v_2 = -12$$

$$v_2 = 4$$

$$v_1 = 3$$

$$② T\left(\begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} v_1 - v_2 \\ v_1 + 2v_2 \end{pmatrix}$$

$$* \text{ misal } U = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix} \text{ dan } V = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$$

$$* T(U+V) = T(U) + T(V)$$

$$* T\left(\begin{pmatrix} u_1 + v_1 \\ u_2 + v_2 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} u_1 + v_1 - (v_2 + u_2) \\ u_1 + v_1 + 2(u_2 + v_2) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} u_1 - v_2 \\ u_1 + 2v_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_1 - u_2 \\ v_1 + 2u_2 \end{pmatrix}$$

$$= T(U) + T(V) \quad \langle \text{Terbukti} \rangle$$

$$* T(cU) = CT(U)$$

$$* T\left(\begin{pmatrix} ku_1 \\ ku_2 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} ku_1 - ku_2 \\ ku_1 + 2ku_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} k(u_1 - u_2) \\ k(u_1 + 2u_2) \end{pmatrix} = k\begin{pmatrix} u_1 - u_2 \\ u_1 + 2u_2 \end{pmatrix} = KT(U)$$

$$③ f(x) = x + 1$$

* asumsikan x dan y adalah vektor \mathbb{R}^1

$$* f(x+y) = x + y + 1 \quad (\text{bukan tf linear karena tidak sama dengan } f(x) + f(y))$$

④ a) zero transformation adalah transformasi yang memetakan $T: V \rightarrow W$ dan

$$T(V) = 0 \quad \text{untuk setiap } V \text{ di dalam } V \text{ linear}$$

contoh : jika terdapat pemetaan $T: V \rightarrow W$ dengan $T(V) = AV$ dan

$$T(v_1, v_2) = (v_1 - v_1, v_2 - v_2)$$

$$\text{maka, } T(U+V) = \begin{pmatrix} (u_1 + v_1) - (u_1 + v_1) \\ (u_2 + v_2) - (v_2 + u_2) \end{pmatrix} = 0$$

b) identity operator adalah pemetaan $I: V \rightarrow V$ dimana $I(V) = V$

contoh : jika terdapat pemetaan $T: V \rightarrow W$ dengan $T(v_1, v_2) = (v_1, v_2)$ maka,

$$T(U+V) = \begin{pmatrix} u_1 + v_1 \\ u_2 + v_2 \end{pmatrix} = U + V$$



$$⑤ \quad v_1 = (1, 0, 0), \quad v_2 = (0, 1, 0), \quad v_3 = (0, 0, 1)$$

$$T(v_1) = (2, -1, 4); \quad T(v_2) = (1, 5, -2); \quad T(v_3) = (0, 3, 1)$$

asumsikan ,

$$x = c_1 v_1 + c_2 v_2 + c_3 v_3$$

$$(x_1, x_2, x_3) = c_1 (1, 0, 0) + c_2 (0, 1, 0) + c_3 (0, 0, 1)$$

dapat ditulis ,

$$c_1 = x_1; \quad c_2 = x_2; \quad c_3 = x_3$$

$$(x_1, x_2, x_3) = x_1 (1, 0, 0) + x_2 (0, 1, 0) + x_3 (0, 0, 1)$$

$$= x_1 v_1 + x_2 v_2 + x_3 v_3$$

$$T(x_1, x_2, x_3) = x_1 (2, -1, 4) + x_2 (1, 5, -2) + x_3 (0, 3, 1)$$

$$= \begin{pmatrix} 2x_1 + x_2 + 0 \\ -x_1 + 5x_2 + 3x_3 \\ 4x_1 - 2x_2 + x_3 \end{pmatrix}$$

$$T(2, 3, -2) = \begin{pmatrix} 2(2) + 3 \\ -2 + 5(3) + 3(-2) \\ 4(2) - 2(3) + (-2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$⑥ \quad T(v) = Av = \begin{vmatrix} 3 & 0 \\ 2 & 1 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} v_1 \\ v_2 \end{vmatrix}$$

$$\text{a}) \quad v = (2, -1)$$

$$T(v) = \begin{vmatrix} 3 & 0 \\ 2 & 1 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} v_1 \\ v_2 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 3v_1 \\ 2v_1 + v_2 \\ -v_1 - 2v_2 \end{pmatrix}$$

$$T(v) = \begin{pmatrix} 3(2) \\ 2(2) + (-1) \\ -(2) - 2(-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{b}) \quad T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$T(v) = \begin{vmatrix} 3 & 0 \\ 2 & 1 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} v_1 \\ v_2 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 3v_1 \\ 2v_1 + v_2 \\ -v_1 - 2v_2 \end{pmatrix}$$

$\mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$



⑦ a) $A_{3 \times 3}$: untuk $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ $n=3$ dan $m=3$

b) $A_{3 \times 2}$: untuk $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ $n=2$ dan $m=3$

c) $A_{2 \times 4}$: untuk $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ $n=4$ dan $m=2$

⑧ $F(x, y) = (x+y, x-y, 2xy)$

$$\begin{aligned}F(u+v) &= (u_1+v_1+u_2+v_2, u_1+v_1-(u_2+v_2), 2(u_1+v_1)(u_2+v_2)) \\&= ((u_1+u_2)+(v_1+v_2), (u_1-u_2)+(v_1-v_2), 2(u_1u_2+u_1v_2+v_1u_2+v_1v_2))\\&\quad \langle \text{BUKAN LINEAR} \rangle\end{aligned}$$

⑨ $F(x, y, z) = (2x+y, 5y+z)$

$$\begin{aligned}F(u+v) &= (2(u_1+v_1)+(u_2+v_2), 5(u_2+v_2)+(u_3+v_3)) \\&= ((2u_1+u_2)+(2v_1+v_2), (5u_2+u_3)+(5v_2+v_3)) \\&= ((2u_1+u_2), (5u_2+u_3)) + ((2v_1+v_2), (5v_2+v_3))\\&\quad \langle \text{LINEAR} \rangle\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}F(ku) &= (2ku_1+ku_2, 5ku_2+ku_3) \\&= (k(2u_1+u_2), k(5u_2+u_3)) \\&= k((2u_1+u_2), (5u_2+u_3)) \\&= k F(u)\\&\quad \langle \text{LINEAR} \rangle\end{aligned}$$

⑩ kernel dan Jangkauan

- Jika $T: V \rightarrow W$ adalah transformasi linier, maka himpunan vektor di V yang dipetakan ke 0 , dinamakan dengan kernel (atau ruang nol) dari T .
himpunan tersebut dinyatakan oleh $\ker(T)$
- himpunan semua vektor di W yang merupakan bayangan dibawah T dari paling sedikit satu vektor di V dinamakan jangkauan dari T : himpunan tersebut dinyatakan oleh $R(T)$



SHOT ON REDMI NOTE 5
MI DUAL CAMERA