

I.8 Matriz de uma transformação linear

(41)

Notações

É usual designar os vetores de \mathbb{R}^2 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ por \vec{x} e \vec{y} ou por \vec{e}_1 e \vec{e}_2 .

É usual designar os vetores de \mathbb{R}^3 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

por \vec{x} , \vec{y} e \vec{z} ou \vec{e}_1 , \vec{e}_2 e \vec{e}_3 .

É usual designar os vetores de \mathbb{R}^n $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$, ..., $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$

por \vec{e}_1 , \vec{e}_2 , ..., \vec{e}_n .

Assim, usaremos a convenção

$$\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, \quad \vec{e}_n = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

O próximo exemplo serve para motivar o teorema seguinte.

Exemplo 8.1

Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ uma transformação linear.

~~Então~~ Sejam $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$. Sabendo que

$$T(\vec{e}_1) = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad T(\vec{e}_2) = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \text{determine uma}$$

matriz A tal que $T(\vec{x}) = A\vec{x}$ para qualquer \vec{x} de \mathbb{R}^2 .

Analisando este exemplo e generalizando para transformações $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, temos:

Teorema 9

Seja $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ uma transformação linear.

Então existe uma e uma só matriz A tal que $T(\vec{x}) = A\vec{x}$ para todo \vec{x} de \mathbb{R}^n . A matriz A é dada por

$$A = \begin{pmatrix} T(\vec{e}_1) & T(\vec{e}_2) & \cdots & T(\vec{e}_n) \end{pmatrix}$$

Este matriz chama-se matriz canônica da transformação linear T .

Observação

Deste teorema e da seção anterior concluimos que uma transformação é linear se e só se é matricial. Ou seja, as transformações lineares são precisamente aquelas que podem ser dadas através de uma matriz: $T(\vec{x}) = A\vec{x}$.

Exemplo 8.2

Sabendo que as seguintes transformações de \mathbb{R}^2 em \mathbb{R}^2 são lineares, determine as suas matrizes canónicas:

- reflexão no eixo dos xx ;
- projeção no eixo dos yy ;
- rotação num ângulo θ .

Transformações lineares injetivas e sobrejectivas

Seja $T: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ uma transformação linear.

- T diz-se injetiva se $T(\vec{u}) = T(\vec{v}) \Rightarrow \vec{u} = \vec{v}$
(objectos diferentes têm imagens diferentes)
- T diz-se sobrejectiva se a imagem de T é \mathbb{R}^m
- T diz-se bijetivo se é simultaneamente injetiva e sobrejectiva.

Exemplo 8.3

- $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ dada por $T(x_1, x_2) = (0, x_2)$ não é injetiva nem sobrejectiva
- $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ dada por $T(x_1, x_2, x_3) = (x_1, x_2)$ é sobrejectiva mas não é injetiva.

c) $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ dada por $T(x_1, x_2) = (x_1, -x_2)$ é bijectiva.

(44)

Exemplo 8.4

Seja $T: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ onde $A = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 8 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$.

$$\vec{x} \rightarrow A\vec{x}$$

Determine se T é:

- a) sobrejetiva;
- b) injetiva.

Este exemplo motiva os dois teoremas seguintes.

Teorema 10

A transformação linear $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ é injetiva se e só se a equação $T(\vec{x}) = \vec{c}$ tem apenas a solução trivial ($\vec{x} = \vec{0} \rightarrow \text{vector nulo de } \mathbb{R}^n$).

Teorema 11

A transformação linear $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, com matriz comuns A :

- i) é sobrejetiva se e só se as colunas de A geram \mathbb{R}^m ;
- ii) é injetiva se e só se as colunas de A são l.i..

Observação

A alínea i) deste teorema é apenas a reformulação de parte do teorema 4 na linguagem das transformações lineares.

Exemplo 8.5

Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por $T(x_1, x_2) = (5x_1 - x_2, x_2, -x_1 + x_2)$.

Determine se T é:

- a) injetiva;
- b) sobrejetiva.