

Lista de Exercícios — Álgebra Linear

Capítulo 5: Transformações Lineares

Página 152

- 1.** Seja V o espaço vetorial das matrizes $n \times n$ sobre \mathbb{R} . Seja B um elemento de V fixado e considere a aplicação $\varphi_B : V \rightarrow V$ dada por

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

Mostre que φ_B é uma transformação linear.

- 2.** Ache a transformação linear $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que

$$T(1, 0, 0) = (2, 0), \quad T(0, 1, 0) = (1, 1), \quad T(0, 0, 1) = (0, -1).$$

Em seguida, obtenha $\vec{v} \in \mathbb{R}^3$ tal que $T(\vec{v}) = (3, 2)$.

- 3.** Ache a transformação linear $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que

$$T(1, 2) = (2, 3), \quad T(0, 1) = (1, 4).$$

- 4.** Seja $T : V \rightarrow V$ uma transformação linear e C o conjunto dos vetores de V que são deixados fixos por T , ou seja,

$$C = \{\vec{v} \in V : T(\vec{v}) = \vec{v}\}.$$

Mostre que C é um subespaço vetorial de V .

- 5. (Sel. Mestrado UFRGS 2007/2)** Obtenha todas as transformações lineares $L : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tais que

$$L(u) = 3u, \quad L(v) = 3v, \quad L(w) = 3w,$$

onde $u = (1, 0, 0)$, $v = (1, 1, 0)$ e $w = (0, 1, 1)$.

Gabarito — Lista de Exercícios

3. (**Transformação linear de matrizes**) Seja $\varphi_B(A) = AB - BA$. Precisamos mostrar que φ_B é linear, isto é:

$$\varphi_B(A_1 + A_2) = \varphi_B(A_1) + \varphi_B(A_2) \quad \text{e} \quad \varphi_B(cA) = c\varphi_B(A)$$

para todo $A, A_1, A_2 \in V$ e $c \in \mathbb{R}$.

$$\begin{aligned}\varphi_B(A_1 + A_2) &= (A_1 + A_2)B - B(A_1 + A_2) \\ &= A_1B + A_2B - BA_1 - BA_2 \\ &= (A_1B - BA_1) + (A_2B - BA_2) \\ &= \varphi_B(A_1) + \varphi_B(A_2).\end{aligned}$$

E

$$\varphi_B(cA) = (cA)B - B(cA) = c(AB - BA) = c\varphi_B(A).$$

Logo, φ_B é uma transformação linear.

4. (**Transformação $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$**)

Dados:

$$T(1, 0, 0) = (2, 0), \quad T(0, 1, 0) = (1, 1), \quad T(0, 0, 1) = (0, -1).$$

A matriz de T (em relação à base canônica) é:

$$[T] = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}.$$

Para $\vec{v} = (x, y, z)$, temos:

$$T(x, y, z) = (2x + y, y - z).$$

Queremos $T(\vec{v}) = (3, 2)$, logo:

$$\begin{cases} 2x + y = 3, \\ y - z = 2. \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y = 3 - 2x, \\ z = y - 2 = 1 - 2x. \end{cases}$$

Portanto:

$$\vec{v} = (x, 3 - 2x, 1 - 2x), \quad x \in \mathbb{R}.$$

5. (**Transformação** $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$)

Sabemos que:

$$T(1, 2) = (2, 3), \quad T(0, 1) = (1, 4).$$

Podemos escrever $(1, 2) = (1, 0) + 2(0, 1)$.

Seja $T(1, 0) = (a, b)$. Então:

$$T(1, 2) = T(1, 0) + 2T(0, 1) = (a, b) + 2(1, 4) = (a + 2, b + 8).$$

Mas $T(1, 2) = (2, 3)$, logo:

$$\begin{cases} a + 2 = 2 \Rightarrow a = 0, \\ b + 8 = 3 \Rightarrow b = -5. \end{cases}$$

Portanto:

$$T(1, 0) = (0, -5), \quad T(0, 1) = (1, 4).$$

A matriz de T é:

$$[T] = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -5 & 4 \end{bmatrix}.$$

Assim,

$$T(x, y) = (y, -5x + 4y).$$

6. (**Subespaço dos vetores fixos**)

Seja $C = \{\vec{v} \in V : T(\vec{v}) = \vec{v}\}$.

Verificações:

1. $0_V \in C$, pois $T(0_V) = 0_V$.

2. Se $\vec{u}, \vec{v} \in C$, então

$$T(\vec{u} + \vec{v}) = T(\vec{u}) + T(\vec{v}) = \vec{u} + \vec{v},$$

logo $\vec{u} + \vec{v} \in C$.

3. Se $\vec{v} \in C$ e $c \in \mathbb{R}$,

$$T(c\vec{v}) = cT(\vec{v}) = c\vec{v},$$

logo $c\vec{v} \in C$.

Portanto, C é um subespaço vetorial de V .

7. (Mestrado UFRGS 2007/2)

Temos $L : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tal que

$$L(u) = 3u, \quad L(v) = 3v, \quad L(w) = 3w,$$

onde

$$u = (1, 0, 0), \quad v = (1, 1, 0), \quad w = (0, 1, 1).$$

Note que:

$$L(u) = 3u = (3, 0, 0), \quad L(v) = 3v = (3, 3, 0), \quad L(w) = 3w = (0, 3, 3).$$

Esses vetores mostram que L age como multiplicação por 3 em cada um desses vetores. Como $\{u, v, w\}$ é um conjunto gerador (e linearmente independente), temos que:

$$L(\vec{x}) = 3\vec{x} \quad \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^3.$$

Portanto,

$$L = 3I,$$

onde I é a transformação identidade.

Conclusão: a única transformação linear que satisfaz as condições é $L(\vec{x}) = 3\vec{x}$.