

A resposta correta é:  $T\left(\begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 5 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 9 \\ 23 \end{bmatrix}$

Considere a base  $\mathbb{S} = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$  de  $\mathbb{R}^2$  com  $\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix}$  e  $\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$ .

Seja  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  a transformação linear tal que  $T(\mathbf{v}_1) = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,

$T(\mathbf{v}_2) = \begin{bmatrix} 0 \\ -3 \\ 5 \end{bmatrix}$ . Encontre a fórmula para  $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}\right)$ .

Dica: Construa um sistema de equações para satisfazer a combinação linear para um vetor genérico:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = a \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} + b \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

isto é

$$\begin{cases} -2 \cdot a + b = x_1 \\ a + 3 \cdot b = x_2 \end{cases}$$

A seguir, encontre os valores de  $a$  e  $b$  em função de  $x_1$  e  $x_2$ .

Escolha uma opção:

☐ a.  $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} \frac{2x_1-7x_2}{7} \\ \frac{-x_1-x_2}{7} \\ \frac{x_1+x_2}{7} \end{bmatrix}$

☐ b.  $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} \frac{x_1-x_2}{7} \\ \frac{x_1-3x_2}{7} \\ \frac{x_1+2x_2}{7} \end{bmatrix}$

☒ c.  $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} \frac{3x_1-x_2}{7} \\ \frac{-9x_1-4x_2}{7} \\ \frac{5x_1+10x_2}{7} \end{bmatrix}$



☐ d.  $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} \frac{x_1}{7} \\ \frac{3x_1-2x_2}{7} \\ \frac{10x_1+5x_2}{7} \end{bmatrix}$

☐ e.  $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} \frac{3x_1}{7} \\ \frac{x_1-4x_2}{7} \\ \frac{x_2}{7} \end{bmatrix}$

Sua resposta está correta.

A resposta correta é:  $T\left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} \frac{3x_1-x_2}{7} \\ \frac{-9x_1-4x_2}{7} \\ \frac{5x_1+10x_2}{7} \end{bmatrix}$



O núcleo (*kernel*) de uma transformação linear  $T : \mathbb{U} \rightarrow \mathbb{V}$  é o conjunto de todos os vetores no domínio  $\mathbb{U}$  que são mapeados para o elemento nulo de  $\mathbb{V}$ . Ou seja,  $Nu(T) = \{\mathbf{u} \in \mathbb{U} | T(\mathbf{u}) = \mathbf{0} \in \mathbb{V}\}$ . O núcleo é um subespaço vetorial do domínio  $\mathbb{U}$ .

Considere a transformação linear  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  definida por

$$T\left(\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} x + 2y - z \\ y + z \end{bmatrix}. \text{ Qual é o núcleo de } T?$$

Escolha uma opção:

- ☐ a. O núcleo de  $T$  é o conjunto de todos os vetores da forma  $\begin{bmatrix} x \\ y \\ 0 \end{bmatrix}$ , para quaisquer números reais  $x$  e  $y$ .
- ☐ b. O núcleo de  $T$  é o conjunto de todos os vetores da forma  $\begin{bmatrix} x \\ -x \\ x \end{bmatrix}$ , para qualquer número real  $x$ .
- ☐ c. O núcleo de  $T$  é o conjunto de todos os vetores da forma  $\begin{bmatrix} x \\ y \\ y \end{bmatrix}$ , para quaisquer números reais  $x$  e  $y$ .
- ☐ d. O núcleo de  $T$  contém apenas o vetor nulo  $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ .
- ☒ e. O núcleo de  $T$  é o conjunto de todos os vetores da forma  $\begin{bmatrix} 3z \\ -z \\ z \end{bmatrix}$ , para qualquer número real  $z$ .

Sua resposta está correta.

A resposta correta é: O núcleo de  $T$  é o conjunto de todos os vetores

da forma  $\begin{bmatrix} 3z \\ -z \\ z \end{bmatrix}$ , para qualquer número real  $z$ .