

2- TRANSFORMAÇÕES LINEARES

2.1- INTRODUÇÃO

Uma Transformação Linear é uma aplicação que leva vetores de um espaço vetorial em outro e é denotada por $T: V \rightarrow W$, onde T é a *transformação linear* (uma aplicação linear, mapeamento, função, etc) de V em W , onde V (um espaço vetorial) é o *domínio* e W (um espaço vetorial) é o *contradomínio*.

Exemplo: A quantidade em litros de óleo extraída por quilograma de cereal segundo um determinado processo pode ser descrita pela tabela.

	<i>Soja</i>	<i>Milho</i>	<i>Algodão</i>	<i>Amendoim</i>
<i>Óleo (l)</i>	0,2	0,06	0,13	0,32

A quantidade total de óleo produzido por x kg de soja, y kg de milho, z kg de algodão e w kg de amendoim é dada por

$$Q = 0,2x + 0,06y + 0,13z + 0,32w$$

Observe que a quantidade de óleo pode ser dada pela multiplicação da “matriz rendimento” pelo vetor quantidade.

$$Q = [0,2 \quad 0,06 \quad 0,13 \quad 0,32] \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} = 0,2x + 0,06y + 0,13z + 0,32w$$

Formalmente, estamos trabalhando com a função $Q: A \subset \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$,

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} \rightarrow [0,2 \quad 0,06 \quad 0,13 \quad 0,32] \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix}$$

que satisfaz as propriedades:

$$D) \quad Q \left(\begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \\ w_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \\ w_2 \end{bmatrix} \right) = Q \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \\ w_1 \end{bmatrix} + Q \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \\ w_2 \end{bmatrix}$$

$$\text{II) } Q \left(k \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} \right) = k \cdot Q \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix}$$

2.2- TRANSFORMAÇÃO LINEAR (APLICAÇÃO LINEAR)

Def.: Sejam V e W espaços vetoriais. Uma aplicação $T: V \rightarrow W$ é chamada transformação linear de V em W se, $\forall u, v \in V$ e $\forall \alpha \in \mathbb{R}$, temos:

- I) $T(u + v) = T(u) + T(v)$. (T preserva a adição de vetores)
- II) $T(\alpha u) = \alpha T(u)$ (T preserva a multiplicação por escalar)

Exemplos:

1- Verifique se $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$, definida por $T(x, y) = (3x, -2y, x - y)$ é linear.

2- Verifique se $T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, definida por $T(x) = 3x + 1$ é linear.

3- Verifique se $T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, definida por $T(x) = 3x$ é linear.

4- Verifique se $T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, definida por $T(x) = x^2$ é linear.

5- A transformação nula (ou zero), $T: V \rightarrow W$, $T(v) = 0$ é linear.

6- Seja o espaço vetorial $V = P_n$ dos polinômios de grau $\leq n$. A aplicação derivada $D: P_n \rightarrow P_n$, que leva $f \in P_n$ em sua derivada f' , isto é, $D(f) = f'$, é linear.

7- Seja a matriz $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 3 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$. Verifique se a matriz A determina a transformação $T_A: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$, definida por $T_A(v) = A(v)$

2.2.1- Propriedade:

Se $T: V \rightarrow W$, for uma transformação linear, então $\forall v_1, v_2 \in V$ e $\forall a_1, a_2 \in \mathbb{R}$, tem-se:

$$T(a_1v_1 + a_2v_2) = a_1T(v_1) + a_2T(v_2).$$

De forma análoga, tem-se:

$$T(a_1v_1 + a_2v_2 + \dots + a_nv_n) = a_1T(v_1) + a_2T(v_2) + \dots + a_nT(v_n)$$

$\forall v_i \in V$ e $\forall a_i \in \mathbb{R}$ com $i \in \mathbb{N}$, isto é, a imagem de uma combinação linear de vetores é uma combinação linear das imagens desses vetores, com os mesmos coeficientes.

Exemplo: Seja $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ uma transformação linear e $B = \{v_1, v_2, v_3\}$ uma base do \mathbb{R}^3 , sendo $v_1 = (0, 1, 0)$, $v_2 = (1, 0, 1)$ e $v_3 = (1, 1, 0)$. Determinar $T(5, 3, -2)$, sabendo que $T(v_1) = (1, -2)$, $T(v_2) = (3, 1)$ e $T(v_3) = (0, 2)$.

Exercícios

1- Nos exercícios abaixo são dadas transformações. Verificar quais delas são lineares.

- a) $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$, definida por $T(x, y) = (x + y, x - y, 3x)$.
- b) $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, definida por $T(x, y, z) = (x + 2, y + 3, z - 1)$.
- c) A transformação identidade, $T: V \rightarrow W$, $T(v) = v$.
- d) A simetria em relação à origem O no \mathbb{R}^3 , $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, definida por $T(v) = -v$.
- e) $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, definida por $T(x, y) = (x^2, y)$.

2- Sejam os espaços vetoriais $V = P_n$ e $W = \mathbb{R}$. Verifique se a transformação $T: P_n \rightarrow \mathbb{R}$ definida por $T(u) = \int_a^b u dt$ ($a, b \in \mathbb{R}$) que cada polinômio $u \in V$ associa sua integral definida $T(u) \in \mathbb{R}$, é linear.

3- Transformações matriciais: Seja $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ e A uma matriz de ordem $m \times n$, então a transformação $T(x) = Ax$ é linear. A verificação das condições decorre das propriedades das operações com matrizes.

RESPOSTAS

1- a) sim; b) não; c) sim; d) sim; e) não. 2- sim. 3- sim.