OPERAÇÕES COM TRANSFORMAÇÕES LINEARES

Adição

Sejam $T_1: V \longrightarrow W$ e $T_2: V \longrightarrow W$ transformações lineares. Chama-se soma das transformações lineares T_1 e T_2 à transformação linear

$$T_1 + T_2 : V \longrightarrow W$$

$$V \longmapsto (T_1 + T_2)(v) = T_1(v) + T_2(v), \ \forall v \in V$$

Se A e B são bases de V e W, respectivamente, demonstra-se que:

$$[T_1 + T_2]_B^A = [T_1]_B^A + [T_2]_B^A$$

Multiplicação por Escalar

Sejam T:V \longrightarrow W uma transformação linear e $\alpha \in \mathbb{R}$. Chama-se produto de T pelo escalar α à transformação linear

$$\alpha T: V \longrightarrow W$$

$$v \longmapsto (\alpha T)(v) = \alpha T(v), \forall v \in V$$

Se A e B são bases de V e W, respectivamente, demonstra-se que:

$$[\alpha T]_{B}^{A} = \alpha [T]_{B}^{A}$$

Exemplo 1:

Sejam $T_1: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$ e $T_2: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$ transformações lineares definidas por $T_1(x, y) = (x + 2y, 2x - y, x)$ e $T_2(x, y) = (-x, y, x + y)$. Determinar:

- a) $T_1 + T_2$
- b) $3T_1 2T_2$
- c) a matriz canônica de 3T₁ 2T₂ e mostrar que:

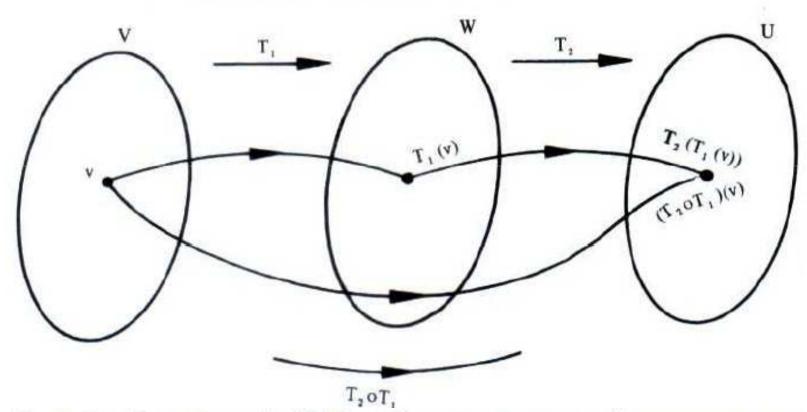
$$[3T_1 - 2T_2] = 3[T_1] - 2[T_2]$$

Composição

Sejam $T_1: V \longrightarrow W$ e $T_2: W \longrightarrow U$ transformações lineares. Chama-se aplicação composta de T_1 com T_2 , e se representa por T_2 o T_1 , à transformação linear:

$$T_2 \circ T_1: V \longrightarrow U$$

$$v \longmapsto (T_2 \circ T_1)(v) = T_2(T_1(v)), \forall v \in V$$



Se A, B e C são bases de V, W e U, respectivamente, demonstra-se que:

$$[T_2 \circ T_1]_C^A = [T_2]_C^B \times [T_1]_B^A$$

Exemplo 2

Sejam S e T operadores lineares no IR² definidos por

$$S(x, y) = (2x, y) e T(x, y) = (x, x - y)$$
. Determinar:

- a) SoT b) ToS c) SoS d) ToT

40) Sejam as transformações lineares

$$T_1: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$
, $T(x, y) = (x - y, 2x + y, -2x)$

e

$$T_2: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3, T_2(x, y) = (2x - y, x - 3y, y).$$

Determinar as seguintes transformações lineares de IR² em IR³:

- a) $T_1 T_2$.
- b) $3T_1 2T_2$.

- 41) Consideremos as transformações lineares S e T de \mathbb{R}^3 em \mathbb{R}^2 definidas por S(x, y, z) = (2x y, 3x 2y + z) e T(x, y, z) = (x + y z, y 2z).
 - a) Determinar o núcleo da transformação linear S+T.
 - b) Encontrar a matriz canônica de 3S 4T.
- Sejam S e T operadores lineares de \mathbb{R}^2 definidos por S(x, y) = (x 2y, y) e T(x, y) = (2x, -y). Determinar:
 - a) S + T

d) So T

b) T - S

e) ToS

c) 2S + 4T

f) SoS

43) Seja a transformação linear:

S:
$$\mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^4$$
, $S(x, y, z) = (x + y, z, x - y, y + z)$

a) Calcular (S o T)(x, y) se

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

$$(x, y) \longmapsto (2x + y, x - y, x - 3y)$$

- b) Determinar a matriz canônica de SoT e mostrar que ela é o produto da matriz canônica de S pela matriz canônica de T.
- 44) As transformações $S: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$ e $T: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^2$ são tais que S(x, y) = (y, x y, 2x + 2y) e T(x, y, z) = (x, y).
 - a) Sendo $B = \{(1, 0, -1), (1, 1, 1), (1, 0, 0)\}$ uma base do \mathbb{R}^3 , determinar a matriz $[S \circ T]_{\mathbb{R}}$.
 - b) Determinar $[T \circ S]_{B'}$ e $[T \circ S]_{B''}$, sendo $B' = \{(1, 1), (0, -1)\}$ e B'' a base canônica.

- Sendo S e T operadores lineares do \mathbb{R}^3 definidos por S(x, y, z) = (x, 2y, x y) e T(x, y, z) = (x z, y, z), determinar:
 - a) [S o T].
 - b) [T o S].

Respostas:

40) a)
$$T_1(x, y) = (-x, x + 4y, -2x - y)$$

b) $T_2(x, y) = (-x - y, 4x + 9y, -6x - 2y)$

41) a) $\{(x,0,3x)/x \in \mathbb{R}$

b)
$$\begin{bmatrix} 2 & -7 & 4 \\ 9 & -10 & 11 \end{bmatrix}$$

42) a)
$$(S + T)(x, y) = (3x - 2y, 0)$$

b)
$$(T - S)(x, y) = (x + 2y, -2y)$$

c)
$$(2S + 4T)(x, y) = (10x - 4y, -2y)$$

d)
$$(S \circ T)(x, y) = (2x + 2y, -y)$$

e)
$$(T \circ S)(x, y) = (2x - 4y, -y)$$

f)
$$(S \circ S)(x, y) = (x - 4y, y)$$

43) a)
$$(S \circ T)(x, y) = (3x, x - 3y, x + 2y, 2x - 4y)$$