

Álgebra Linear I - Lista 8

Transformações lineares

Respostas

1) Estude quais transformações abaixo são transformações lineares:

- $T(x, y, z) = (x + y - 1, z)$,
- $T(x, y, z) = x + y - 1$,
- $T(x, y, z) = (x + y - 1, x - 2z, x + z, 0)$,
- $T(x, y, z) = (x + y, z)$,
- $T(x, y, z) = x + y$,
- $T(x, y, z) = (x + y, x - 2z, x + z, 0)$.

Resposta: As três primeiras não são transformações lineares, as três últimas sim.

2) Decida se as afirmações a seguir são verdadeiras ou falsas:

1. Seja $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ uma transformação tal que para todo par de vetores v e u de \mathbb{R}^3 e todo par de números reais λ e σ se verifica $T(\lambda u + \sigma v) = \lambda T(u) + \sigma T(v)$, então T é uma transformação linear.
2. Seja u um vetor não nulo de \mathbb{R}^2 , então existe uma única transformação linear $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $T(u) = -u$.
3. Existe uma única transformação linear tal que para todo par de vetores u e v , $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $T(u + v) = T(u) - T(v)$.
4. Existe uma única transformação linear $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $T(u + v) = T(u) + 2T(v)$ para todo par de vetores u e v .
5. Seja u um vetor não nulo de \mathbb{R}^2 . Existe uma única transformação linear $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $T(u) = 2T(u)$.

6. Existe uma transformação linear $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $T(1, 0, 0) = (1, 1)$, $T(1, 1, 0) = (1, 1)$, $T(1, 1, 1) = (1, 1)$.
7. Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma transformação tal que $T(\sigma u) = \sigma T(u)$ para todo vetor u de \mathbb{R}^2 , então T é linear.

Resposta:

1. Afirmativa. Fazendo $\sigma = 1 = \lambda$ temos $T(u + v) = T(u) + T(v)$ para qualquer par de vetores u e v . Fazendo $\sigma = 0$ temos $T(\lambda u) = \lambda T(u)$ para qualquer vetor u e qualquer número real λ . De fato, uma aplicação é linear se e somente se verifica a condição do exercício.
2. Falso, considere as transformações lineares $T(x, y) = (-x, -y)$ e $S(x, y) = (0, -y)$. No primeiro caso, $T(u) = -u$ para qualquer vetor u . No segundo $S(0, 1) = -(0, 1)$.
3. Verdadeira, é a transformação linear nula: temos $T(u + u) = T(u) - T(u) = \bar{0}$, logo $2T(u) = \bar{0}$ e $T(u) = \bar{0}$, para todo vetor u .
4. Verdadeira, a transformação linear também é nula: temos $T(u + u) = T(u) + 2T(u)$, logo $2T(u) = 3T(u)$ e $T(u) = \bar{0}$, para todo vetor u .
5. Verdadeira, a transformação linear também é nula (complete).
6. A afirmação é correta. Uma transformação linear definida em \mathbb{R}^3 está determinada pelas imagens de três vetores l.i., como é o caso. De fato, a matriz de T é

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

Verifique (escreva os vetores $(1, 0, 0)$, $(1, 1, 0)$ e $(1, 1, 1)$ em função da base canônica, use as propriedades das transformações lineares).

7. Falso. Considere uma função f definida do círculo unitário no plano, $f: \mathbb{S}^1 \rightarrow \mathbb{R}^2$, e estenda esta função para todo o plano \mathbb{R}^2 obtendo uma transformação $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ da seguinte forma, $F(u) = |u| f(u/|u|)$. Esta transformação verifica as hipóteses do enunciado. Mas f pode ser escolhida de forma que a transformação F resultante não seja linear.

Suponha que $f(1, 0) = (5, 5)$, $f(0, 1) = (5, 5)$ e $f(\sqrt{2}/2, \sqrt{2}/2) = (1, 2)$.
Se F for linear,

$$f(\sqrt{2}/2, \sqrt{2}/2) = F(\sqrt{2}/2, \sqrt{2}/2) = (\sqrt{2}/2)F(1, 0) + (\sqrt{2}/2)F(0, 1),$$

ou seja $(1, 2) = \sqrt{2}(5, 5)$, o que é falso.

3) Considere o conjunto de vetores $\beta = \{(1, 1, 1), (1, 0, 1), (0, 1, 1)\}$ de \mathbb{R}^3 .

- Verifique que β é uma base de \mathbb{R}^3 .
- Determine as coordenadas do vetor $v = (1, 2, 3)$ na base β .
- Considere a aplicação S definida por

$$S(u) = u \times (1, 1, 1).$$

Estude se S é transformação linear.

- Determine os vetores u tais que $S(u) = u$.
- Determine dois vetores u e v não nulos tais que $S(u) = S(v) \neq \bar{0}$.
- Estude se S é sobrejetora (isto é, a imagem de S é \mathbb{R}^3). Determine a imagem de S .

Resposta: Para o primeiro item é suficiente ver que o determinante cujas colunas são os vetores da base é não nulo:

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1(0 - 1) - 1(1 - 1) + 0(1 - 0) = -1 \neq 0.$$

Para determinar as coordenadas do vetor $(1, 2, 3)$ escrevemos

$$(1, 2, 3) = x(1, 1, 1) + y(1, 0, 1) + z(0, 1, 1).$$

Logo,

$$1 = x + y, \quad 2 = x + z, \quad 3 = x + y + z.$$

Escalonando obtemos:

$$1 = x + y, \quad 1 = -y + z, \quad 2 = z.$$

Logo $z = 2$, $y = 1$ e $x = 0$. As coordenadas do vetor na base β são $(0, 1, 2)$

A transformação S é linear. A afirmação decorre das propriedades do produto vetorial.

Observe que $S(u)$ é ortogonal a u . Logo $S(u) = u$ se, e somente se, $u = 0$.

Para resolver o último item observe que

$$S(x, y, z) = (x, y, z) \times (1, 1, 1) = (y - z, z - x, x - y).$$

Também observe que $S(1, 1, 1) = \bar{0}$. Logo

$$S(x, y, z) = S(x, y, z) + \bar{0} = S(x, y, z) + S(1, 1, 1) = S((x, y, z) + (1, 1, 1)).$$

Logo é suficiente escolher $(1, 0, 1)$ e $(2, 1, 2)$.

Lembre que uma transformação linear T é injetora se, e somente se, $T(u) = \bar{0}$ se, e somente se, $u = \bar{0}$. No caso da transformação S ,

$$S(1, 1, 1) = (1, 1, 1) \times (1, 1, 1) = \bar{0},$$

portanto, S não é injetora.

Lembre que uma transformação linear T é sobrejetora se, e somente se, para todo vetor v existe u tal que $T(u) = v$. Claramente, pela definição de produto vetorial, o vetor $(1, 1, 1)$ não é imagem de nenhum vetor w , isto é,

$$S(w) = w \times (1, 1, 1) = (1, 1, 1)$$

pois $S(w)$ é ortogonal a w .

Outra forma de resolver o item é usar a fórmula de S ,

$$S(x, y, z) = (x, y, z) \times (1, 1, 1) = (y - z, z - x, x - y).$$

Para ser injetora o sistema deveria ter somente a solução trivial. Verifique que as soluções do sistema são da forma (t, t, t) , $t \in \mathbb{R}$.

Finalmente, a imagem de S é o plano $x + y + z = 0$, e portanto não é sobrejetora. Isto pode ser visto de duas formas. Primeiro fazendo os cálculos: um vetor (a, b, c) pertence à imagem se o sistema

$$y - z = a, \quad z - x = b, \quad x - y = c$$

tem solução. Escalonando obtemos:

$$x - y = c, \quad y - z = -b - c, \quad y - z = a.$$

Um novo escalonamento fornece (segunda menos terceira equações)

$$x - y = c, \quad y - z = -b - c, \quad 0 = a + b + c.$$

Portanto, para o sistema ter solução (a, b, c) devem verificar a equação do plano acima.

Outra forma é geométrica: os vetores $(1, -1, 0)$ e $(0, 1, -1)$, ortogonais a $(1, 1, 1)$ pertencem a imagem (para isto não é necessário fazer cálculos, decorre da definição de produto vetorial, complete o raciocínio). Portanto, a imagem de S contém o plano gerado por estes dois vetores que contém a origem, ou seja, $x + y + z = 0$. Agora há duas possibilidades: ou a imagem é dito plano ou é todo \mathbb{R}^3 . Como $(1, 1, 1)$ não está na imagem, a última opção está eliminada.

4) Considere um vetor unitário u de \mathbb{R}^3 . Considere as transformações seguintes

$$\begin{aligned} T: \mathbb{R}^3 &\rightarrow \mathbb{R}^3, & T(v) &= (v \cdot u) u, \\ S: \mathbb{R}^3 &\rightarrow \mathbb{R}^3, & S(v) &= v - (v \cdot u) u. \end{aligned}$$

- Estude se S e T são transformações lineares e interprete geometricamente.
- Considere o vetor $u = (1, 1, 1)$ e $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, definida por

$$T(v) = (v \cdot u) u.$$

Determine a forma geral de T .

- Determine o conjunto de vetores v tais que $T(v) = \bar{0}$.
- Determine se T e S são injetoras e/ou sobrejetoras. Determine as imagens de T e de S .
- Interprete T geometricamente.

Resposta: São transformações lineares. A primeira representa a projeção em u e a segunda a projeção na direção ortogonal a u .

A forma geral de T é

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

Temos que $T(v) = 0$ se e somente se v é ortogonal a u .

Portanto, T não é injetora: qualquer vetor ortogonal a u é transformado no vetor nulo.

Da definição de T segue que a imagem de T é a reta de vetor diretor u contendo a origem, diferente de \mathbb{R}^3 .

Finalmente, o significado geométrico é a projeção ortogonal na reta (t, t, t) seguida de uma multiplicação de escala 3.

5) Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma transformação linear. Sabendo que

$$T(1, 0) = (2, -2) \quad \text{e} \quad T(0, 1) = (0, -1),$$

- determine a forma geral de T ,
- calcule $T(1, 1)$, $T(2, 2)$ e $T(1, 2)$.
- Determine as imagens dos triângulos Δ_1 de vértices $(0, 0)$, $(1, 2)$ e $(2, 1)$, e Δ_2 de vértices $(1, 1)$, $(1, 2)$ e $(2, 3)$.

Resposta: A forma geral é

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

Temos, $T(1, 1) = (2, -3)$, $T(2, 2) = (4, -6)$, $T(1, 2) = (2, -4)$.

Os triângulos se transformam em triângulos. Por exemplo, os vértices de $T(\Delta_1)$ são $(0, 0)$, $(2, -4)$ e $(2, -5)$.

6) Estude se existe uma transformação linear $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ com as seguintes propriedades:

- $$\begin{aligned} T(1, 0, 0) &= (2, 2, 2), & T(1, 1, 0) &= (3, 3, 3), \\ T(1, 1, 1) &= (4, 4, 4), & T(2, 0, 1) &= (1, 2, 3). \end{aligned}$$
- T transforma todo vetor do plano $x + y + z = 0$ no vetor nulo, a reta $(t, 2t, 3t)$ na reta (t, t, t) e o vetor $(1, 1, 1)$ no vetor $(2, 2, 2)$.

- T transforma todo vetor do plano $x + y + z = 0$ no vetor nulo, a reta $(t, 2t, 3t)$ na reta (t, t, t) e o vetor $(1, 1, 1)$ no vetor $(1, 2, 3)$.

Nos casos em que a transformação linear exista dê um exemplo de tal transformação, determinando $T(1, 0, 0)$, $T(0, 1, 0)$ e $T(0, 0, 1)$.

Resposta: No primeiro caso temos que se T é linear então

$$T(0, 1, 0) = T(1, 1, 0) - T(1, 0, 0) = (1, 1, 1).$$

Da mesma forma,

$$T(0, 0, 1) = T(1, 1, 1) - T(1, 1, 0) = (1, 1, 1).$$

Portanto, deveríamos ter

$$T(2, 0, 1) = 2T(1, 0, 0) + T(0, 0, 1) = (5, 5, 5) \neq (1, 2, 3).$$

Logo não existe tal aplicação linear.

Para o segundo caso escrevemos $(1, 1, 1) = s(1, 2, 3) + v$ onde v é um vetor do plano. Então

$$T(1, 1, 1) = sT(1, 2, 3) + T(v) = sT(1, 2, 3) = s(t, t, t) = (2, 2, 2).$$

Logo a priori é possível.

Em primeiro lugar determinemos s . Observando que $v \cdot (1, 1, 1) = 0$ consideremos

$$(1, 1, 1) \cdot (1, 1, 1) = s(1, 2, 3) \cdot (1, 1, 1) + v \cdot (1, 1, 1), \quad 3 = 6s, \quad s = 1/2.$$

Logo é suficiente fazer $T(1, 2, 3) = (4, 4, 4)$.

Se queremos determinar $T(1, 0, 0)$, $T(0, 1, 0)$ e $T(0, 0, 1)$ escrevemos

$$(1, 0, 0) = s(1, 2, 3) + (v), \quad (1, 0, 0) \cdot (1, 1, 1) = s(1, 2, 3) \cdot (1, 1, 1) + v \cdot (1, 1, 1).$$

Portanto,

$$1 = 6s, \quad s = 1/6, \quad T(1, 0, 0) = 1/6(4, 4, 4).$$

Analogamente,

$$(0, 1, 0) = s(1, 2, 3) + (v), \quad (0, 1, 0) \cdot (1, 1, 1) = s(1, 2, 3) \cdot (1, 1, 1) + v \cdot (1, 1, 1).$$

Portanto,

$$1 = 6s, \quad s = 1/6, \quad T(0, 1, 0) = 1/6(4, 4, 4).$$

Finalmente,

$$(0, 0, 1) = s(1, 2, 3) + (v), \quad (0, 0, 1) \cdot (1, 1, 1) = s(1, 2, 3) \cdot (1, 1, 1) + v \cdot (1, 1, 1).$$

Portanto,

$$1 = 6s, \quad s = 1/6, \quad T(0, 0, 1) = 1/6(4, 4, 4).$$

Agora só falta verificar os resultados (faça v. mesmo).

A resposta a última questão é negativa (de fato isto decorre dos raciocínios acima: $T(1, 1, 1)$ deve ser um vetor da forma $(a, a, a) \neq (1, 2, 3)$).

7) Considere $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ a transformação qua associa a cada vetor $v = (a, b)$ o vetor $T(v) = 0P$, onde P é a interseção da reta $r = \{(t, 2t), t \in \mathbb{R}\}$ e a reta que contém ao ponto (a, b) e é paralela ao vetor $(1, 1)$.

- Veja que T é uma transformação linear e determine a forma geral de $T(x, y)$.
- Determine o conjunto de vetores que se transformam no $(0, 0)$.
- Escreva agora cada vetor v da forma $v = \lambda(1, 1) + \mu(1, 2)$. Relacione $T(v)$ e $\mu(1, 2)$.

Resposta: Devemos calcular a interseção das retas $(t, 2t)$ e $(a + s, b + s)$, $t, s \in \mathbb{R}$. O ponto de interseção é dado por

$$t = a + s, \quad 2t = b + s.$$

Resolvendo o sistema temos $s = b - 2a$ e o ponto de interseção é $(b - a, 2b - 2a)$. Logo a transformação linear é

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

Os vetores (x, y) que se transformam no zero são da forma $y = x$, ou seja a reta vetorial (t, t) onde $(1, 1)$ é a direção de projeção.

Observe que $T(1, 2) = (1, 2)$. Se $v = \lambda(1, 1) + \mu(1, 2)$ então

$$T(v) = \lambda T(1, 1) + \mu T(1, 2) = \mu(1, 2),$$

obtendo a relação procurada.