



LISTA AULA 8: ÁLGEBRA LINEAR ISOMORFISMOS, MATRIZES E T.L

Professor: Juan Fernando Zapata Zapata

Data: 05 de outubro de 2015

OBSERVAÇÃO: A base canônica de \mathbb{R}^n é $\{(1,0,0,\dots,0), (0,1,0,\dots,0), \dots, (0,0,0,\dots,1)\}$ e a base canônica de $\mathbb{P}_n[x]$ é $\{1, x, x^2, \dots, x^n\}$.

1. Se $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ é um conjunto linearmente independente de vetores de V e $T: V \rightarrow W$ é injetora então $\{Tv_1, Tv_2, \dots, Tv_n\}$ é um conjunto linearmente independente de vetores de W .
2. Sejam V e W espaços vetoriais de dimensão n . se $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ é base de V e $\{w_1, w_2, \dots, w_n\}$ é base de W , prove que a transformação linear $T(v) = \alpha_1 Tv_1 + \alpha_2 Tv_2 + \dots + \alpha_n Tv_n$ onde $v = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n$ é um isomorfismo entre V e W .
3. Se $T: \mathbb{P}_3[x] \rightarrow \mathbb{P}_2[x]$ é definida por $T(a + bx + cx^2 + dx^3) = b + cx + dx^2$, determinar bases para $\text{Ker}T$ e $\text{Im}T$.
4. Sejam $S: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ e $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definidas por $T(x, y, z) = (x + 2y + 3z, 2x + y, z - x)$ e $S(x, y, z) = (y - z, x + y, z - 2x)$
 - a. Calcule as matrizes de S e T em relação a base canônica de \mathbb{R}^3 .
 - b. Determine bases para $\text{Ker}T$ e $\text{Im}T$.
 - c. S é isomorfismo? Se sim, encontre uma expressão para $S^{-1}(u, v, w)$. T é isomorfismo? Explique!
 - d. $S \circ T = T \circ S$? Explique!
5. Seja $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por $T(x, y) = (-y, x)$
 - a. Qual é a matriz de T em relação à base canônica de \mathbb{R}^2 .
 - b. Qual é a matriz de T em relação a base $E = \{(1, 2), (1, -1)\}$.
 - c. Prove que o operador $T - cI$ é inversível para qualquer valor de $c \in \mathbb{R}$.
6. Seja $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definida por $T(x, y) = (3x + z, -2x + y, -x + 2y + 4z)$
 - a. Qual é a matriz de T em relação à base canônica de \mathbb{R}^3 .
 - b. Qual é a matriz de T em relação a base $E = \{(1, 0, 1), (-1, 2, 1), (2, 1, 1)\}$.
 - c. Para que valores de $c \in \mathbb{R}$ $T - cI$ é inversível?
7. Se $P: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ é definida por $P(x, y, z) = (x, y, 0)$. calcule a matriz de P em relação a base canônica. P é isomorfismo? De uma expressão para $P \circ P(x, y, z)$.



8. A matriz de $P : \mathbb{P}_2[x] \rightarrow \mathbb{P}_2[x]$ em relação a base canônica é

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

T é isomorfismo? Se sim, determine uma expressão para $P^{-1}(a + bx + cx^2)$.

9. Seja $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por $T(x, y, z) = (x + y, 2z - x)$

a. Qual é a matriz de T em relação as bases canônicas de \mathbb{R}^3 e \mathbb{R}^2 .

b. Qual é a matriz de T em relação as bases $E = \{(1, 0, -1), (1, 1, 1), (1, 0, 0)\}$ e $\{(0, 1), (1, 0)\}$.

c. Calcule $\dim(\text{Ker}T)$ e $\dim(\text{Im}T)$. T é injetora? Explique! T é sobrejetora? Explique!

10. Se $T(x, y, z) = (y, x, z)$ e A é a matriz que representa T em relação a base canônica de \mathbb{R}^3 , Calcule A^2 . T é inversível? se sim, calcule $T^{-1}(u, v, w)$.

11. Encontrar a matriz que representa a transformação linear identidade $I : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ nas bases:

a. $E = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$.

b. $B = \{(1, 1, 1), (1, 1, 0), (1, 0, 0)\}$.

12. Seja $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ é uma transformação linear tal que a matriz que representa T em relação a base canônica de \mathbb{R}^2 é $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$. Prove que $T^2 - (a + d)T + (ad - cb)I = 0$.

13. Seja

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

a matriz que representa $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ em relação a base canônica de \mathbb{R}^3 . T é isomorfismo?

14. Seja $T : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$, definida por $T(x, y, z, w) = (0, x, y, z)$. Se A é a matriz que representa T em relação a base canônica de \mathbb{R}^4 Calcule A^{2015} . existe a transformação linear inversa T^{-1} ?

15. Considere a integral no intervalo $[0, 1]$ como uma transformação linear $T : \mathbb{P}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}$, isto é,
 $T(p(x)) = \int_0^1 p(x) dx$.

a. Determine a matriz que representa T na base canônica de $\mathbb{P}_3[x]$.

b. Utilize a matriz encontrada no item a. para determinar $\int_0^1 \pi x^3 - 2\sqrt{2}x + 1 dx$.



16. Se $T : \mathbb{P}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}^2$ é a transformação linear definida por $T(p(x)) = \left(p(0), \int_0^1 p(x) dx \right)$, determine a matriz de T em relação as bases canônicas.

17. Se a matriz que representa a transformação linear $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ na base canônica é

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix},$$

provar que T é um isomorfismo e calcular $T^{-1}(u, v, w)$

18. Seja $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definida por $T(x, y, z) = (0, y, z)$. Se A é a matriz que representa T em relação a base canônica de \mathbb{R}^3 Calcule A^2 . Existe T^{-1} ? Se sim, calcule $T^{-1}(u, v, w)$.

19. Seja $T : \mathbb{P}_3[x] \rightarrow \mathbb{P}_5[x]$ a transformação linear dada pela formula $T(p(x)) = (1 + x - x^2)p(x)$.

a. T é injetora? Explique.

d. Determine a matriz que representa a trans-

b. T é sobrejetora? Explique.

formação linear T nas bases canônicas.

c. T é isomorfismo? Explique.

20. Seja $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ a transformação linear cuja matriz na base canônica é

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Determinar uma base para o $\text{Ker}T$ e $\text{Im}T$.

21. Determine duas bases de \mathbb{R}^2 de maneira que $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$ representem a mesma transformação linear $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$.