Lista de exercícios Aula 16 – Matriz da composição Álgebra Linear

Prof. Elton Carvalho − ECT − UFRN

Questionário e Aula síncrona: Terça-feira 11/01/2022

1. Considere as transformações $F: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$, $G: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2$, $H: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ dadas por

$$F(x, y, z) = (3x - z, x + y, 3x - 2z)$$

$$G(x, y, z) = (x + y, z)$$

$$H(x, y) = \left(\frac{x + y}{2}, \frac{x - y}{2}\right)$$

- (a) Escreva as matrizes [F], [G] e [H] em relação às bases canônicas dos espaços envolvidos.
- (b) Obtenha as matrizes das transformações compostas $G \circ F$, $F \circ G$, $H \circ G$, F^2 , G^2 e H^2 . Se não for possível, justifique.
- (c) Calcule $(G \circ F)(2, -3, 4)$
- (d) Escreva uma expressão para $(G \circ F)(x, y, z)$.
- (e) Calcule $(H \circ G)(-1, 1)$.
- (f) Escreva uma expressão para $(H \circ G)(x, y)$.
- 2. Considere $V = M_{2\times 2}(\mathbb{R})$ com base

$$B = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Seja $T: V \to \mathbb{R}^2$ dada por

$$T\left(\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}\right) = (a+d, b+c).$$

(a) Ache $[T]_C^B$, onde C é a base canônica de \mathbb{R}^2

Se $S: \mathbb{R}^2 \to V$ e

$$[S]_{B}^{C} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \\ -1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

- (b) Ache S(x, y) e, se possível, (a, b) tal que $S(a, b) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$.
- 3. Seja $T \in L(V)$ um operador linear sobre o espaço V de dimensão 2. Se a matriz de T em relação a uma base B é

$$[T] = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix},$$

mostre que $T^2 - (a+d)T + (ad-bc)I = \mathbb{O}$ (operador nulo). Nota: $T^2 = T \circ T$.

4. Mostre que as matrizes

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} e \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

não são semelhantes.

5. Sejam

$$[A] = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$
$$[B] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Encontre os seguintes subespaços e determine bases para eles:

- (a) ker(A)
- (b) Im(A)
- (c) ker(B)
- (d) Im(B)
- (e) $ker(B \circ A)$
- (f) $Im(B \circ A)$

Verifique que $\dim(\operatorname{Im}(T)) = \operatorname{posto}$ de [T] e $\dim(\ker(T)) = \operatorname{nulidade}$ de [T] nesses casos. NOTA: O posto de uma matriz é o número de linhas não nulas da sua forma escalonada. A nulidade de uma matriz (pelo teorema núcleo-imagem) é o número de colunas dessa matriz menos seu posto.