

Nome: _____ RA: _____ Turma: Y

Justifique todas as suas respostas. Boa sorte!

-
1. Quais das funções seguintes representam transformações lineares? No caso afirmativo, verifique se a transformação linear é injetiva, sobrejetiva ou bijetiva.
 - (a) A função $\mathcal{D} : \mathcal{C}^1([a, b]) \rightarrow \mathcal{C}^0([1, 2])$, definida por $\mathcal{D}(f) = f'$. [1.5 pts]
 - (b) A função $M : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ definida por $M(x) = y_2$, onde $y = (y_1, y_2, y_3)^t \in \mathbb{R}^3$ é uma permutação de $x = (x_1, x_2, x_3)^t \in \mathbb{R}^3$ que satisfaz $y_1 \leq y_2 \leq y_3$. [1 pt]
 2. Considere o conjunto $\mathcal{B} = \{v_1 = (1, 2)^t, v_2 = (-2, 1)^t\}$.
 - (a) Confira que \mathcal{B} representa uma base ortogonal de \mathbb{R}^2 . [0.5 pts]
 - (b) Considere a transformação linear $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ que satisfaz $T(v_1) = v_1$ e $T(v_2) = -v_2$. Descreva em palavras e gráficamente o efeito da aplicação de T em qualquer vetor $v \in \mathbb{R}^2$. [0.5 pts]
 - (c) Qual é a matriz $[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}$ desta transformação linear com respeito à base \mathcal{B} ? [0.5 pts]
 - (d) Seja $\mathcal{C} = \{e_1 = (1, 0)^t, e_2 = (0, 1)^t\}$ a base canônica de \mathbb{R}^2 . Quais são as matrizes $[T]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}$, $[T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}}$ e $[T]_{\mathcal{C}}^{\mathcal{C}}$ de T ? [1.5 pts]
 - (e) Considere a transformação linear S determinada por $S(e_1) = e_1 - e_2$ e $S(e_2) = -e_1$. Qual é a matriz da transformação linear $S \circ T$ (com respeito à base \mathcal{C})? [0.5 pts]
 3. Determine uma base para o núcleo e uma base para a imagem para cada uma das transformações lineares seguintes.
 - (a) A transformação linear $F : \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{P}$ dada por $F(p) = \frac{1}{2}p$. [1 pt]
 - (b) A transformação linear $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por $T((x, y)^t) = (x, x - y, x + y)^t$. [1 pt]
 - (c) A transformação linear $\mathcal{I} : \mathcal{P}_2 \rightarrow \mathbb{R}$ dada por $\mathcal{I}(p) = \int_{-1}^1 p(x)dx$. [1 pt]