

Álgebra Linear e Geometria Analítica

Aplicações Lineares

Departamento de Matemática  Universidade de Aveiro

Aplicação linear

Sejam \mathcal{V} e \mathcal{W} espaços vetoriais reais.

Uma **aplicação linear** (ou **transformação linear**) de \mathcal{V} em \mathcal{W} é uma função

$$\begin{aligned}\phi : \mathcal{V} &\rightarrow \mathcal{W} \\ X &\mapsto \phi(X)\end{aligned}$$

tal que

1. $\phi(X + Y) = \phi(X) + \phi(Y)$, $\forall X, Y \in \mathcal{V}$;
2. $\phi(cX) = c\phi(X)$, $\forall c \in \mathbb{R}$, $\forall X \in \mathcal{V}$.

Se $\mathcal{W} = \mathcal{V}$, então ϕ diz-se um **operador linear** (ou **endomorfismo**) de \mathcal{V} .

Exemplos de aplicações lineares

1. Em \mathbb{R}^2 , a **reflexão** em relação ao eixo dos xx é dada pelo operador linear

$$\begin{aligned}\phi: \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\mapsto (x, -y)\end{aligned}$$

2. A **rotação** em \mathbb{R}^3 em torno do eixo dos zz de ângulo θ é o operador linear

$$\begin{aligned}\phi: \mathbb{R}^3 &\rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) &\mapsto (x \cos(\theta) - y \sin(\theta), x \sin(\theta) + y \cos(\theta), z)\end{aligned}$$

3. A **derivada** de polinómios (funções deriváveis) é a aplicação linear

$$\begin{aligned}\phi: \mathcal{P}_n &\rightarrow \mathcal{P}_{n-1} \\ p(x) &\mapsto p'(x)\end{aligned}$$

4. A **primitiva** (nula em a) de um polinómio é obtida pela aplicação linear

$$\begin{aligned}\phi: \mathcal{P}_n &\rightarrow \mathcal{P}_{n+1} \\ p(x) &\mapsto \int_a^x p(t) dt\end{aligned}$$

Propriedades e caracterização de uma aplicação linear

Teorema:

Sejam \mathcal{V} e \mathcal{W} espaços vetoriais e $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$.

- Se ϕ é uma aplicação linear então $\phi(0_{\mathcal{V}}) = 0_{\mathcal{W}}$.
- ϕ é uma aplicação linear se e só se

$$\phi(c_1 X_1 + \cdots + c_k X_k) = c_1 \phi(X_1) + \cdots + c_k \phi(X_k),$$

para quaisquer $X_1, \dots, X_k \in \mathcal{V}$ e $c_1, \dots, c_k \in \mathbb{R}$.

Corolário: Sejam $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear e $\mathcal{B}_{\mathcal{V}} = (X_1, \dots, X_n)$ uma base de \mathcal{V} . Então, ϕ é completamente determinada por $\phi(X_1), \dots, \phi(X_n)$.

Exemplo 1

Determinar a aplicação linear $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$, com $\mathcal{V} = \mathbb{R}^2$ e $\mathcal{W} = \mathbb{R}^3$, sabendo que

$$\phi(\mathbf{1}, \mathbf{1}) = (2, 3, 1) \text{ e } \phi(\mathbf{1}, \mathbf{0}) = (1, 2, 1).$$

- $(\mathbf{1}, \mathbf{1})$ e $(\mathbf{1}, \mathbf{0})$ são l.i. e, portanto, $\mathcal{B}_{\mathcal{V}} = ((\mathbf{1}, \mathbf{1}), (\mathbf{1}, \mathbf{0}))$ é base de \mathbb{R}^2 ;
- $\phi(c_1(\mathbf{1}, \mathbf{1}) + c_2(\mathbf{1}, \mathbf{0})) = c_1\phi(\mathbf{1}, \mathbf{1}) + c_2\phi(\mathbf{1}, \mathbf{0})$, para todo $c_1, c_2 \in \mathbb{R}$;
- se $(x_1, x_2) = c_1(\mathbf{1}, \mathbf{1}) + c_2(\mathbf{1}, \mathbf{0}) = (c_1 + c_2, c_1)$, então

$$\begin{cases} c_1 + c_2 = x_1 \\ c_1 = x_2 \end{cases} \iff \begin{cases} c_1 = x_2 \\ c_2 = x_1 - x_2 \end{cases}$$

- $\begin{aligned} \phi(x_1, x_2) &= x_2\phi(\mathbf{1}, \mathbf{1}) + (x_1 - x_2)\phi(\mathbf{1}, \mathbf{0}) \\ &= x_2(2, 3, 1) + (x_1 - x_2)(1, 2, 1) \\ &= (x_1 + x_2, 2x_1 + x_2, x_1). \end{aligned}$

Aplicações lineares e vetores de coordenadas

Sejam $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear, $X \in \mathcal{V}$ e $\phi(X) \in \mathcal{W}$,
 $\mathcal{B}_{\mathcal{V}} = (X_1, \dots, X_n)$ uma base de \mathcal{V} e $\mathcal{B}_{\mathcal{W}}$ uma base de \mathcal{W} .

Qual a relação entre os vetores de coordenadas $[X]_{\mathcal{B}_{\mathcal{V}}}$ e $[\phi(X)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}}$?

$$\begin{aligned} [X]_{\mathcal{B}_{\mathcal{V}}} = \begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} &\implies X = a_1 X_1 + \cdots + a_n X_n \\ &\implies \phi(X) = a_1 \phi(X_1) + \cdots + a_n \phi(X_n) \\ &\implies [\phi(X)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} = a_1 [\phi(X_1)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} + \cdots + a_n [\phi(X_n)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} \\ &\implies [\phi(X)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} = \underbrace{[\phi(X_1)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} \cdots [\phi(X_n)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}}}_{M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}})} \underbrace{\begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}}_{[X]_{\mathcal{B}_{\mathcal{V}}}} \end{aligned}$$

Matriz representativa de uma aplicação linear

Teorema: Sejam $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear, $\mathcal{B}_{\mathcal{V}} = (X_1, \dots, X_n)$ uma base de \mathcal{V} e $\mathcal{B}_{\mathcal{W}}$ uma base de \mathcal{W} .

Para cada $X \in \mathcal{V}$,

$$[\phi(X)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} = M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}})[X]_{\mathcal{B}_{\mathcal{V}}}$$

onde

$$M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}}) = \left[[\phi(X_1)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} \quad \cdots \quad [\phi(X_n)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} \right]$$

é a matriz representativa de ϕ relativamente às bases $\mathcal{B}_{\mathcal{V}}$ e $\mathcal{B}_{\mathcal{W}}$.

As colunas desta matriz são os vetores das coordenadas na base $\mathcal{B}_{\mathcal{W}}$ das imagens dos vetores da base $\mathcal{B}_{\mathcal{V}}$.

Exemplo 2

Determinar a matriz da aplicação linear $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ do exemplo 1 relativa às bases $\mathcal{B}_{\mathcal{V}}$ de $\mathcal{V} = \mathbb{R}^2$ e $\mathcal{B}_{\mathcal{W}} = ((1, 0, 1), (1, 1, 0), (0, 1, 1))$ de $\mathcal{W} = \mathbb{R}^3$.

Pela definição,

$$M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}}) = [[\phi(\mathbf{1}, 1)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} \quad [\phi(\mathbf{1}, 0)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}}] .$$

Basta calcular

$$[\phi(\mathbf{1}, 1)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{bmatrix} \iff (2, 3, 1) = \alpha_1(1, 0, 1) + \alpha_2(1, 1, 0) + \alpha_3(0, 1, 1),$$

$$[\phi(\mathbf{1}, 0)]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} = \begin{bmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{bmatrix} \iff (1, 2, 1) = \beta_1(1, 0, 1) + \beta_2(1, 1, 0) + \beta_3(0, 1, 1).$$

Obtêm-se os sistemas $\begin{cases} \alpha_1 + \alpha_2 = 2 \\ \alpha_2 + \alpha_3 = 3 \\ \alpha_1 + \alpha_3 = 1 \end{cases}$ e $\begin{cases} \beta_1 + \beta_2 = 1 \\ \beta_2 + \beta_3 = 2 \\ \beta_1 + \beta_3 = 1 \end{cases}$

que se podem resolver em simultâneo utilizando a matriz ampliada:

$$\left[\begin{array}{ccc|cc} 1 & 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 3 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|cc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right] \Rightarrow M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}}) = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \beta_1 \\ \alpha_2 & \beta_2 \\ \alpha_3 & \beta_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} .$$

Determinação de uma matriz representativa

Método para a determinação de uma matriz representativa de $\phi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$.

Sejam

$\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear, com $\mathcal{V} = \mathbb{R}^n$ e $\mathcal{W} = \mathbb{R}^m$

$\mathcal{B}_{\mathcal{V}} = (X_1, \dots, X_n)$ uma base de \mathcal{V} ,

$\mathcal{B}_{\mathcal{W}} = (Y_1, \dots, Y_m)$ uma base de \mathcal{W} e

\mathcal{C}_m a base canónica de $\mathcal{W} = \mathbb{R}^m$.

Então,

$$[M(\mathcal{B}_{\mathcal{W}}, \mathcal{C}_m) | M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{C}_m)] = [Y_1 \cdots Y_m | \phi(X_1) \cdots \phi(X_n)] \sim [I_m | M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}})]$$

↑

método de eliminação de Gauss-Jordan

Mudança das bases da matriz de uma aplicação linear

As matrizes da aplicação linear $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ relativas às bases $\mathcal{S}_{\mathcal{V}}$ de \mathcal{V} e $\mathcal{S}_{\mathcal{W}}$ de \mathcal{W} e, respetivamente, às bases $\mathcal{T}_{\mathcal{V}}$ de \mathcal{V} e $\mathcal{T}_{\mathcal{W}}$ de \mathcal{W} , satisfazem

$$M(\phi, \mathcal{T}_{\mathcal{V}}, \mathcal{T}_{\mathcal{W}}) = M(\mathcal{S}_{\mathcal{W}}, \mathcal{T}_{\mathcal{W}}) M(\phi, \mathcal{S}_{\mathcal{V}}, \mathcal{S}_{\mathcal{W}}) M(\mathcal{T}_{\mathcal{V}}, \mathcal{S}_{\mathcal{V}})$$

onde $M(\mathcal{T}_{\mathcal{V}}, \mathcal{S}_{\mathcal{V}})$ e $M(\mathcal{S}_{\mathcal{W}}, \mathcal{T}_{\mathcal{W}})$ são as matrizes de mudança da base $\mathcal{T}_{\mathcal{V}}$ para a base $\mathcal{S}_{\mathcal{V}}$ de \mathcal{V} e, respetivamente, da base $\mathcal{S}_{\mathcal{W}}$ para a base $\mathcal{T}_{\mathcal{W}}$ de \mathcal{W} .

$$\begin{array}{ccc} \phi : \mathcal{V} & \xrightarrow{\quad} & \mathcal{W} \\ & \xrightarrow{M(\phi, \mathcal{S}_{\mathcal{V}}, \mathcal{S}_{\mathcal{W}})} & \\ M(\mathcal{T}_{\mathcal{V}}, \mathcal{S}_{\mathcal{V}}) \begin{array}{c} [X]_{\mathcal{S}_{\mathcal{V}}} \\ \uparrow \\ [X]_{\mathcal{T}_{\mathcal{V}}} \end{array} & \xrightarrow{\quad} & \begin{array}{c} [\phi(X)]_{\mathcal{S}_{\mathcal{W}}} \\ \downarrow \\ [\phi(X)]_{\mathcal{T}_{\mathcal{W}}} \end{array} \\ & \xrightarrow{M(\phi, \mathcal{T}_{\mathcal{V}}, \mathcal{T}_{\mathcal{W}})} & \\ & & M(\mathcal{S}_{\mathcal{W}}, \mathcal{T}_{\mathcal{W}}) \end{array}$$

Exemplo 3

Determinar $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ do exemplo 1 usando mudanças de bases.

Como $\phi(\mathbf{1}, \mathbf{1}) = (2, 3, 1)$, $\phi(\mathbf{1}, \mathbf{0}) = (1, 2, 1)$ e $\mathcal{B}_{\mathcal{V}} = ((\mathbf{1}, \mathbf{1}), (\mathbf{1}, \mathbf{0}))$, tem-se

$$\phi(X) = [\phi(X)]_{\mathcal{C}_3} = M(\phi, \mathcal{C}_2, \mathcal{C}_3) [X]_{\mathcal{C}_2} = M(\phi, \mathcal{C}_2, \mathcal{C}_3) X,$$

sendo

- $M(\phi, \mathcal{C}_2, \mathcal{C}_3) = M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{C}_3) M(\mathcal{C}_2, \mathcal{B}_{\mathcal{V}})$, com
- $M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{C}_3) = \begin{bmatrix} [\phi(\mathbf{1}, \mathbf{1})]_{\mathcal{C}_3} & [\phi(\mathbf{1}, \mathbf{0})]_{\mathcal{C}_3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ e
- $M(\mathcal{C}_2, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}) = M(\mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{C}_2)^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1}$.

Logo,

$$\phi(X) = M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{C}_3) M(\mathcal{C}_2, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}) X = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 + x_2 \\ 2x_1 + x_2 \\ x_1 \end{bmatrix}.$$

Operadores lineares, matrizes semelhantes e identidade

No caso de um operador linear $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}$ consideram-se, geralmente, matrizes relativas a uma única base. Assim, sendo \mathcal{S} e \mathcal{T} duas bases de \mathcal{V} ,

$$\begin{aligned}M(\phi, \mathcal{T}, \mathcal{T}) &= M(\mathcal{S}, \mathcal{T}) M(\phi, \mathcal{S}, \mathcal{S}) M(\mathcal{T}, \mathcal{S}) \\ &= (M(\mathcal{T}, \mathcal{S}))^{-1} M(\phi, \mathcal{S}, \mathcal{S}) M(\mathcal{T}, \mathcal{S}).\end{aligned}$$

Teorema: Duas matrizes são semelhantes se e só se são matrizes representativas do mesmo operador linear relativas a duas bases diferentes.

A aplicação (operador) **identidade** de \mathcal{V} é $\text{id}_{\mathcal{V}} : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{V}$ tal que $\text{id}_{\mathcal{V}}(X) = X$.

- ▶ A matriz da aplicação identidade relativa a qualquer base \mathcal{S} de \mathcal{V} é a matriz identidade:

$$M(\text{id}_{\mathcal{V}}, \mathcal{S}, \mathcal{S}) = I.$$

- ▶ A matriz da aplicação identidade relativa às bases \mathcal{S} e \mathcal{T} de \mathcal{V} é a matriz de mudança da base \mathcal{S} para a base \mathcal{T} :

$$M(\text{id}_{\mathcal{V}}, \mathcal{S}, \mathcal{T}) = M(\mathcal{S}, \mathcal{T}).$$

Núcleo e imagem de uma aplicação linear

Seja $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear. O **núcleo** de ϕ é o conjunto

$$\ker(\phi) = \{X \in \mathcal{V} : \phi(X) = 0_{\mathcal{W}}\}.$$

A **imagem** de ϕ é o conjunto

$$\text{im}(\phi) = \{\phi(X) : X \in \mathcal{V}\}$$

de todos os vetores de \mathcal{W} que são imagem de algum vetor de \mathcal{V} .

Teorema: Seja $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear. Então

- ▶ $\ker(\phi)$ é um subespaço vetorial de \mathcal{V} ;
- ▶ $\text{im}(\phi)$ é um subespaço vetorial de \mathcal{W} .

Exercício:

Dada A uma matriz $m \times n$ e ϕ a aplicação linear $\phi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, com $\phi(X) = AX$, mostrar que $\ker(\phi) = \mathcal{N}(A)$ e $\text{im}(\phi) = \mathcal{C}(A)$.

Exemplo 4

Determinar $\ker(\phi)$ e $\text{im}(\phi)$ para $\phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definida por

$$\phi(x, y, z) = (x + y, x + y + z).$$

$$\begin{aligned}\ker(\phi) &= \{X \in \mathbb{R}^3 : \phi(X) = (0, 0)\} \\ &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : y = -x, z = 0\} \\ &= \{(x, -x, 0) : x \in \mathbb{R}\}.\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\text{im}(\phi) &= \{Y \in \mathbb{R}^2 : \phi(X) = Y, X \in \mathbb{R}^3\} \\ &= \{(u, v) \in \mathbb{R}^2 : \phi(x, y, z) = (u, v), (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\} \\ &= \{(u, v) : u = x + y, v = x + y + z, (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\}.\end{aligned}$$

$$[A|B] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & u \\ 1 & 1 & 1 & v \end{bmatrix} \xrightarrow{L_2 \leftarrow L_2 - L_1} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & u \\ 0 & 0 & 1 & v - u \end{bmatrix}$$

Para qualquer $(u, v) \in \mathbb{R}^2$, $\text{car}(A) = \text{car}(A|B) = 2$, ou seja, o sistema $AX = B$ é possível. Portanto, $\text{im}(\phi) = \mathbb{R}^2$.

Aplicação linear injetiva, sobrejetiva e isomorfismo

Recordar que uma função $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ é

▶ **injetiva** se, $\forall X_1, X_2 \in \mathcal{V}$,

$$X_1 \neq X_2 \Leftrightarrow \phi(X_1) \neq \phi(X_2),$$

ou, equivalentemente, $\phi(X_1) = \phi(X_2) \Rightarrow X_1 = X_2$;

▶ **sobrejetiva** se $\text{im}(\phi) = \mathcal{W}$,

▶ um **isomorfismo** se é injetiva e sobrejetiva, isto é, se é **bijetiva**.

Teorema: Seja $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear. Então

- ϕ é **injetiva** $\iff \ker(\phi) = \{0_{\mathcal{V}}\} \iff \dim \ker(\phi) = 0$.
- ϕ é **sobrejetiva** $\iff \text{im}(\phi) = \mathcal{W} \iff \dim \text{im}(\phi) = \dim \mathcal{W}$.

A aplicação linear do Exemplo 4 é sobrejetiva ($\text{im}(\phi) = \mathbb{R}^2$) mas não é injetiva ($\ker(\phi) \neq \{(0, 0, 0)\}$), logo não é um isomorfismo.

Núcleo e espaço nulo, imagem e espaço das colunas

Sejam $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear,

$\mathcal{B}_{\mathcal{V}}$ uma base de \mathcal{V} , $\dim \mathcal{V} = n$,

$\mathcal{B}_{\mathcal{W}}$ uma base de \mathcal{W} , $\dim \mathcal{W} = m$,

$A = M[\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}}]$ (matriz $m \times n$) e

$\mathcal{N}(A)$ e $\mathcal{C}(A)$ são, respetivamente, o **espaço nulo** e o **espaço das colunas** de A .

Teorema:

- $X \in \ker(\phi) \Leftrightarrow [X]_{\mathcal{B}_{\mathcal{V}}} \in \mathcal{N}(A)$;
- $Y \in \text{im}(\phi) \Leftrightarrow [Y]_{\mathcal{B}_{\mathcal{W}}} \in \mathcal{C}(A)$;

Corolário:

- $\dim \ker(\phi) = \dim \mathcal{N}(A) = \text{nul}(A)$;
- $\dim \text{im}(\phi) = \dim \mathcal{C}(A) = \text{car}(A)$;
- ϕ é **injetiva** $\Leftrightarrow \text{car}(A) = n$;
- ϕ é **sobrejetiva** $\Leftrightarrow \text{car}(A) = m$.

Teorema das dimensões

Teorema (das dimensões): Seja $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear. Então

$$\dim \ker(\phi) + \dim \operatorname{im}(\phi) = \dim \mathcal{V}.$$

Corolário: Seja $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear.

- $\dim \mathcal{V} < \dim \mathcal{W} \Rightarrow \phi$ não é **sobrejetiva**;
- $\dim \mathcal{V} > \dim \mathcal{W} \Rightarrow \phi$ não é **injetiva**;
- se $\dim \mathcal{V} = \dim \mathcal{W}$ então
$$\phi \text{ é } \mathbf{injetiva} \iff \phi \text{ é } \mathbf{sobrejetiva} \iff \phi \text{ é um } \mathbf{isomorfismo};$$
- ϕ é **isomorfismo** $\Rightarrow \dim \mathcal{V} = \dim \mathcal{W}$.

Isomorfismo e invertibilidade

Teorema: Sejam $\phi : \mathcal{V} \rightarrow \mathcal{W}$ uma aplicação linear, $\dim \mathcal{V} = \dim \mathcal{W} = n$, $\mathcal{B}_{\mathcal{V}}$ uma base de \mathcal{V} e $\mathcal{B}_{\mathcal{W}}$ uma base de \mathcal{W} . Então,

- ϕ é um isomorfismo $\iff M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}})$ é invertível.
- Se ϕ é um isomorfismo, então ϕ é invertível e $\phi^{-1} : \mathcal{W} \rightarrow \mathcal{V}$ é uma aplicação linear com

$$M(\phi^{-1}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}}, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}) = (M(\phi, \mathcal{B}_{\mathcal{V}}, \mathcal{B}_{\mathcal{W}}))^{-1}.$$

Exercício: Sejam \mathcal{B} uma base de \mathcal{V} , com $\dim \mathcal{V} = n$, e

$$\begin{aligned}\phi : \mathcal{V} &\rightarrow \mathbb{R}^n, \\ X &\mapsto [X]_{\mathcal{B}}.\end{aligned}$$

Verifique que ϕ é um isomorfismo e que $M(\phi, \mathcal{B}, \mathcal{C}_n) = I_n$.