

Somma di sottospazi

$$U, W \leq V$$

$$U + W = \{ u + w \mid u \in U, w \in W \}$$

$$U = \langle u_1, \dots, u_n \rangle$$

$$W = \langle w_1, \dots, w_k \rangle$$

$$\Rightarrow U + W = \langle u_1, \dots, u_n, w_1, \dots, w_k \rangle$$

Definizione: due sottospazi U e W di V si dicono in **somma diretta** se $U \cap W = \{ \vec{0} \}$.

$$U \oplus W = \{ u + w \mid u \in U, w \in W \}$$

Esempio: $V = \mathbb{R}^2$

$$U = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle \quad W = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\begin{pmatrix} a \\ 0 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} \boxed{x=a} \\ y=0 \end{matrix} \leftarrow a=x$$

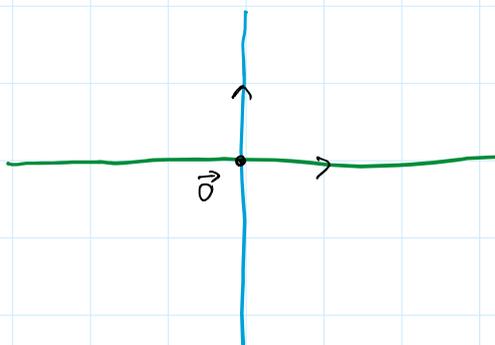
$$U = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mid y=0 \right\}$$

$$W = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ b \end{pmatrix} \mid b \in \mathbb{R} \right\}$$

$$U \cap W \quad \begin{pmatrix} 0 \\ b \end{pmatrix} \in U \Leftrightarrow \underline{b=0}$$

$$U \cap W = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$U \oplus W = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle = \mathbb{R}^2$$



Definizione: i vettori v_1, \dots, v_n di V si dicono **linearamente indipendenti** se vale la seguente condizione:

$$\sum_{i=1}^n a_i v_i = \vec{0} \quad \text{se e solo se} \quad a_1 = a_2 = \dots = a_n = 0.$$

\longleftrightarrow


I vettori v_1, \dots, v_n si dicono **linearmente dipendenti** se esiste una combinazione lineare

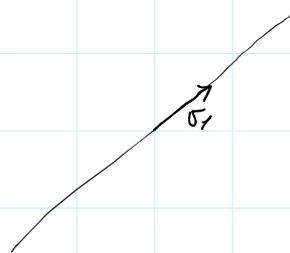
$$\sum_{i=1}^n a_i v_i = \vec{0} \quad \text{in cui almeno un coefficiente } a_i \neq 0.$$

\uparrow relazione di dipendenza

Esempi:

1) $n=1$ v_1 è linearmente indipendente $\iff v_1 \neq \vec{0}$

Se $v_1 \neq \vec{0}$
 $a_1 v_1 = \vec{0} \implies a_1 = 0$



Se $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ relazione di dipendenza $1 \cdot \vec{0} = \vec{0}$
 $a_1 = 1 \neq 0$

2) I vettori $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ $e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ sono linearmente indipendenti:

$$a_1 e_1 + a_2 e_2 = a_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = \vec{0} \implies \begin{cases} a_1 = 0 \\ a_2 = 0 \end{cases} \text{ lin. ind.}$$

Due vettori v_1 e v_2 sono linearmente dipendenti se e solo se
 $a_1 v_1 + a_2 v_2 = \vec{0}$ con almeno uno tra a_1 e a_2 diverso da zero.

Se $a_1 \neq 0$ $a_1 v_1 = -a_2 v_2$

$$v_1 = -\frac{a_2}{a_1} v_2$$

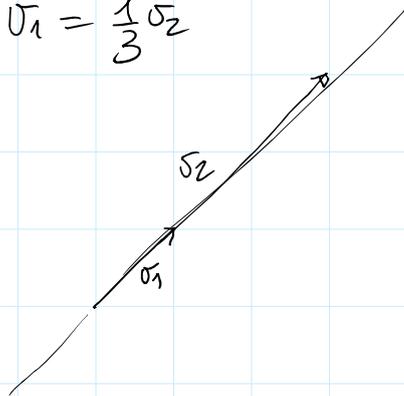
Esempio $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $v_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}$

$$v_2 = 3v_1$$

$$3 \cdot v_1 - 1 \cdot v_2 = \vec{0}$$

è una relazione di dipendenza.
 $a_1 = 3$

$$v_1 = \frac{1}{3} v_2$$



Esempio: e_1, \dots, e_n in \mathbb{R}^n sono linearmente indipendenti.

$$\sum_{i=1}^n a_i e_i = a_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + \dots + a_n \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \iff$$

$$a_i = 0 \quad \forall i = 1, \dots, n.$$

Controesempio: \mathbb{R}^4 i vettori $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ $v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $v_4 = \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \\ 17 \\ 23 \end{pmatrix}$

$$0 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + 1 \cdot v_3 + 0 \cdot v_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{è}$$

una relazione di dipendenza

perché $a_3 = 1 \neq 0$.

\mathbb{R}^3

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$e_1 \quad e_2 \quad \vec{0}$



Oss: se $\{v_1, \dots, v_k, \vec{0}\}$ contiene $\vec{0}$ allora è linearmente dipendente.

Osservazione importante:

Se v_1, \dots, v_n sono linearmente indipendenti e generano V allora ogni vettore di V si scrive in modo UNICO come combinazione lineare dei vettori v_1, \dots, v_n .

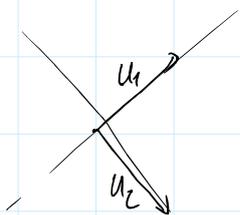
$$v = \sum_{i=1}^n a_i v_i \quad \text{esistono unici i coeff. } a_i \text{ con } i=1, \dots, n.$$

Definizione: un insieme $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ di vettori di V che generano V e sono linearmente indipendenti si chiama base di V .

Esempi: \mathbb{R}^2 $\mathcal{E} = \{e_1, e_2\} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ base canonica di \mathbb{R}^2 .
 $a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$

$$B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\} \quad \text{genera } \mathbb{R}^2$$

$u_1 \quad u_2$



u_1 e u_2 sono linearmente indipendenti perché non multipli:

Criterio di dipendenza:

Un insieme $S = \{v_1, \dots, v_k\}$ di vettori di V è linearmente dipendente se e solo se un vettore di S è combinazione lineare di tutti gli altri vettori di S .

$$S \text{ lin. dip.} \iff \exists v \in S : v \in \langle S \setminus \{v\} \rangle$$

Dim:

S lin. dip. \iff esiste una relazione di dipendenza

$$a_1 v_1 + \dots + a_k v_k = \vec{0} \quad \text{con almeno un coeff. } a_i \neq 0$$

a meno di riordinare i vettori posso supporre $a_1 \neq 0$

$$a_1 v_1 = -a_2 v_2 - \dots - a_k v_k \quad a_1 \neq 0 \text{ divido per } a_1$$

$$v_1 = -\frac{a_2}{a_1} v_2 - \dots - \frac{a_k}{a_1} v_k \in \langle v_2, \dots, v_k \rangle \quad \square$$

Esempio:

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$e_1 \quad e_2 \quad v$

in \mathbb{R}^2

\Rightarrow sono lin. dip.

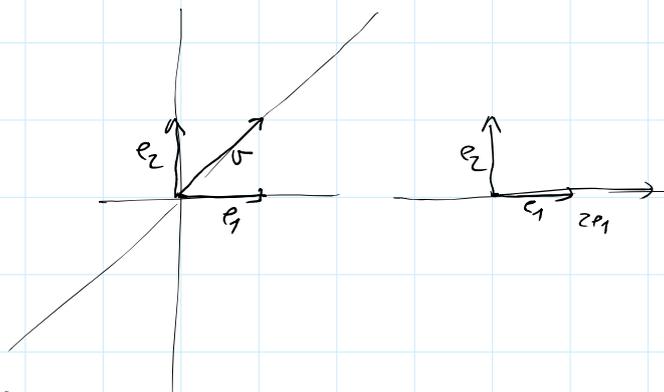
$$v = e_1 + e_2$$

Relazione di dipendenza tra e_1, e_2, v

$$e_1 + e_2 - v = \vec{0} \quad \text{è rel. di dip.}$$

$$1 \cdot e_1 + 1 \cdot e_2 + (-1) \cdot v = \vec{0}$$

$$\mathbb{R}^2 = \langle \underline{e_1, e_2}, v \rangle \begin{cases} = \langle e_1, e_2 \rangle \\ = \langle \underline{e_2, v} \rangle \\ = \langle e_1, v \rangle \end{cases}$$



$$\langle e_1, e_2, v \rangle = \langle e_2, v \rangle \quad \text{perché}$$

$$\langle e_1, e_2, v \rangle = \langle e_2, v \rangle \text{ perché}$$

$$1 \cdot e_1 + e_2 - v = \vec{0}$$

$$\langle e_2, v \rangle \subseteq \langle e_1, e_2, v \rangle \subseteq \langle e_2, v \rangle$$

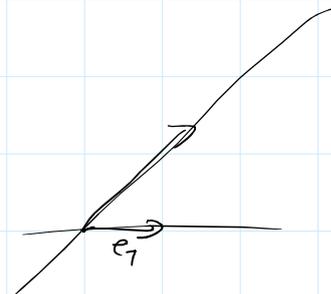
↑

Per dimostrare che $\langle e_1, e_2, v \rangle \subseteq \langle e_2, v \rangle$ basta dimostrare

$$\begin{array}{ll} \uparrow & \\ e_1 \in \langle e_2, v \rangle & 1 \cdot e_1 = -e_2 + v \in \langle e_2, v \rangle \\ e_2 \in \langle e_2, v \rangle & e_2 = 1 \cdot e_2 + 0 \cdot v \\ v \in \langle e_2, v \rangle & v = 0 \cdot e_2 + 1 \cdot v \end{array}$$

Basi:

- (A) Generatori
- (B) Linearmente indipendenti.



Teorema di estrazione di una base:

Sia $G = \{v_1, \dots, v_k\}$ insieme di generatori di V .

Allora esiste una base $B \subseteq G$.

Dim:

Algoritmo:

Passo 1: i vettori di G sono linearmente indipendenti?

SI: Fine $B = G$ è una base. Se la risposta è No

Passo 2: scrivere una relazione di dipendenza

$$a_1 v_1 + a_2 v_2 + \dots + a_k v_k = \vec{0} \text{ con almeno un coefficiente } a_i \neq 0$$

allora l'insieme $G_1 = G \setminus \{v_i\}$ è ancora insieme di generatori.

Passo 3: ripartire dal passo usando l'insieme G_1 invece di G .

Dopo un numero finito di passi il procedimento termina con una base $B \subseteq G$.

Esempio: \mathbb{R}^4 $U = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$ $\begin{matrix} \sigma_4 = \sigma_1 + 2\sigma_3 \\ \text{1} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{matrix}$

estrarre una base B di U dall'insieme di generatori $G = \{ \sigma_1, \sigma_2, \sigma_3, \sigma_4 \}$.

Passo 1: G è linearmente indipendente?

$$a_1 \sigma_1 + a_2 \sigma_2 + a_3 \sigma_3 + a_4 \sigma_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$a_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + a_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + a_4 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + a_2 + a_4 \\ a_1 + a_4 \\ a_2 + a_3 + 2a_4 \\ a_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} a_1 + a_2 + a_4 = 0 \\ a_1 + a_4 = 0 \\ a_2 + a_3 + 2a_4 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} -a_4 + a_2 + a_4 = 0 \\ a_1 = -a_4 \\ a_3 + 2a_4 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} a_2 = 0 \\ a_1 = -a_4 \\ a_3 = -2a_4 \end{cases} \quad \text{lin dip}$$

Scriviamo una relazione di dipendenza:

poniamo $\begin{cases} a_4 = 1 \\ a_1 = -1 \\ a_2 = 0 \\ a_3 = -2 \end{cases}$ $\begin{matrix} (-1) \cdot \sigma_1 + 0 \cdot \sigma_2 + (-2) \sigma_3 + 1 \cdot \sigma_4 = \vec{0} \\ -\sigma_1 - 2\sigma_3 + \sigma_4 = \vec{0} \end{matrix}$

σ_4 compare con coeff.

$\sigma_4 = \sigma_1 + 2\sigma_3$ allora lo eliminiamo

$G_1 = \{ \sigma_1, \sigma_2, \sigma_3 \}$

G_1 è lin. indep.? $a_1v_1 + a_2v_2 + a_3v_3 = \vec{0}$

$$a_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + a_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1+a_2 \\ 0 \\ a_1 \\ a_2+a_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \left\{ \begin{array}{l} a_1+a_2=0 \\ \cancel{0=0} \\ a_1=0 \\ a_2+a_3=0 \end{array} \right. \left\{ \begin{array}{l} a_2=0 \\ a_1=0 \\ a_3=0 \end{array} \right.$$

\Rightarrow sono linearmente indipendenti quindi $B = \{v_1, v_2, v_3\}$

Oss: Nell'esercizio precedente

$U = \langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle$ abbiamo dimostrato che $B = \{v_1, v_2, v_3\}$
sono una base $-v_1 - 2v_3 + v_4 = \vec{0}$

anche

$B' = \{v_2, v_3, v_4\}$ è base di U .

$B'' = \{v_1, v_2, v_4\}$ è base di U .