

siano $U, W \subset V \Rightarrow$ supposte date B_U e $B_W \Rightarrow$ cercare una base
 di $U+W$ e di $U \cap W$

Esempio: $U = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle$ e $W = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle$

che tipo di sottospazio sono? U e W sono sottospazi di \mathbb{R}^3 (cioè veng
 mediate ^{DAL NUMERO} dalle coordinate dei generatori)
 ESSENDO SOTTOSPACI VETTORIALI DI \mathbb{R}^3
 possono essere tutti passanti per l'origine e quindi \mathbb{R}^3 (ESSENDO CI 2 GENERAT. TUTTO \mathbb{R}^3)

Come deciderle? Proverò vedere se i generatori u_i e w_i sono linearmente
 indipendenti. \rightarrow una volta scoperto il numero è possibile determinare
 la cardinalità delle basi

\hookrightarrow è possibile affermare che i generatori di U e W sono linearmente m=2
 dipendenti perché nessuno è multiplo dell'altro.

Perché i generatori di U e W non formano una base \Rightarrow

$\dim U = 2$
 $\dim W = 2$ $\Rightarrow U$ e W sono piani per l'origine in \mathbb{R}^3 .

esempio: dare la ^{equazioni} equazione ~~parametrica~~ cartesiana e parametrica

dal esempio per $U \Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in U$ se $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x = s \\ y = s+t \\ z = t \end{cases} \text{ (*)}$
 \hookrightarrow è l'equazione
 parametrica per 2
 v. parametri

(E DARE IL SISTEMA Σ_0
 TALE CHE $U = \text{sol } \Sigma_0$)

\Rightarrow è ora possibile trovare l'eq. cartesiana ricorrendo a parametri e sostituendoli
 alle equazioni rimanenti.

$U = \text{sol } \Sigma_0 \Rightarrow \Sigma_0$ è sistema lineare omogeneo... $\Rightarrow \dim \Sigma_0 =$ 3 - 2 $= 1$ costante data
 SAPPIAMO. Le dimensioni dello spazio $= n$ variabili - $\dim \Sigma_0$

ESSENDO $\text{rg } \Sigma_0 = 1 \Rightarrow \Rightarrow 2 = 3 - 1$
 perché \mathbb{R}^3 variabili di p.

$\Rightarrow 1$ è il numero di equazioni che servono nel sistema Σ_0 **NEL SISTEMA (*)** si
 trovano due parametri in 2 equazioni, ^{E SI} sostituendo alle U equazioni

(IN GENERALE)
 cioè Σ_0 è ~~parametrica~~ data da una equazione che si deduce dall'equazione parametrica
 ricorrendo a parametri e sostituendoli nelle rimanenti equazioni del sistema parametrico

Su questo caso $\Rightarrow y = x + z$

ESERCIZIO
 trovare l'equazione parametrica e cartesiana di W .



• Per trovare l'espressione parametrica e poi cartesiana di $U+W$:

- costruire la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ CON I GENERATORI DI $U+W$

- Trovare la base quodensit quali generatori della matrice A sono linearmente indipendenti:

$$\sim R-R_2 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R+R_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

• più precisamente vedere che A ha rango al massimo = 3 e ~~almeno~~ ^{almeno} 2 ~~di~~ ^{di} $\text{rg} = \text{no. di righe}$ colonne della matrice linearmente indipendenti.

(è una ~~matrice~~ ^{matrice} definita di rang 5:)

in questo caso nella matrice ricordando che ~~per~~ ^{colonne} C_1, C_2 e C_3 i vettori colonne sono linearmente indipendenti.

\Rightarrow 3 vettori $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ sono linearmente indipendenti \Rightarrow sono una base di $U+W$.

$\Rightarrow \dim(U+W) = 3$ perché ho trovato una base con 3 vettori ~~linearmente~~ lin. ~~indip.~~ \Rightarrow

$\Rightarrow U+W = \mathbb{R}^3$ lo spazio somma ricopre tutto \mathbb{R}^3 .

\Rightarrow È dunque sufficiente assegnare ~~come base~~ come base anche QUELLA FORMATA DA VETTORI canonici $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ perché mi è subito dimostrato che lo spazio somma $\equiv \mathbb{R}^3$.

• Ora cerco $U \cap W$: $\text{in tutti i vettori} - \text{rg}_{\Sigma} = 0 \Rightarrow$ non c'è e' alcuna equazione CHE DEFINISCE TALE SPAZIO

\Rightarrow è possibile lavorare col Teorema di Grassmann:

$$\dim(U \cap W) = \dim U + \dim W - \dim(U+W)$$

dalle le dimensioni suo base

$$= 2 + 2 - 3 = 1 \rightarrow \text{è una retta in } \mathbb{R}^3 \text{ passante per l'origine}$$

perché questa retta è unidimensionale, esse in questo 3D spazio, possiede una base costituita da 1 vettore, ~~essenziale~~.

$$\begin{matrix} -R_3+R_2 \\ \sim \\ -R_3+R_1 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ (sto riconducendo la matrice alla forma canonica)}$$

$-R_2$ $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ ^{da} \Rightarrow osservare quali hanno i vettori colonne lin. dipendenti: LA COLONNA $C_4 = -C_1 + C_2 + C_3$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & w_1 & w_2 \\ | & | & | & | \end{pmatrix}$ Il vettore w_2 ed w_1 è l'unica dipendente rispetto ai primi 2
 infatti: $w_2 = a u_1 + b u_2 + c w_1 \Rightarrow$
 $\Rightarrow w_2 - c w_1 = a u_1 + b u_2$
 il vettore ottenuto è dato sia come vettore di U che sia
 come di $W \Rightarrow$ questo vettore vive sia in U che in $W \Rightarrow$
 \Rightarrow vive in $U \cap W$

Portiamo cioè le combinazioni che rendono il vettore ed una lin. dip. in particolare
 cioè a e b tali da far risultare w_2 lin. dipendente:

Le equazioni di w_2 espresse i coefficienti che rendono verificata la combinazione
 lin.:
 $w_2 - c w_1 = a u_1 + b u_2$

Nel nostro caso
 \Rightarrow

$$\begin{aligned}
 c_4 &= -c_1 + c_2 + c_3 \\
 w_2 &= -u_1 + u_2 + w_1 \\
 w_2 - w_1 &= -u_1 + u_2 \in U \cap W
 \end{aligned}$$

Ora $\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ considero tutte le righe quanto vettori base di U
 dunque 2 righe

Le equazioni nell'ultima colonna nelle prime 2 righe sono i
 coefficienti a e b della combinazione lineare che definisce il vettore ~~che vive~~
 in $U \cap W$

Un altro metodo per trovare una base di $U \cap W$?

1) trovare l'equazione ~~che definisce~~ di U , trovare l'equazione ~~che definisce~~
 di W e infine mettere a sistema le due equazioni trovate.
 Super e intersezione geometrica \equiv sistema algebrico.
 Una volta ricavate le equazioni di $U \cap W$ si ricava la base

DEFINIZIONE: SOMMA DIRETTA DI DUE SOTTOSPAZI VETTORIALI
 Somma diretta di due spazi vettoriali:

Siano U e W s.v. di V e supponiamo che $U \cap W = \{0\} \Rightarrow$

$\Rightarrow U + W$ in questo caso si chiama somma diretta di U e W :

$$U \oplus W$$

E' lo spazio somma nel caso particolare in cui $U \cap W = \{0\}$

per formalmente $\Rightarrow \dim(U \oplus W) = \dim U + \dim W$

DEFINIZIONE: dato uno spazio $U \subset V \Rightarrow$ esiste in V uno spazio W

$$U \oplus W = V$$

(2)

W è detto supplementare di U in V

↳ OSSERVAZIONE: dato $U < V$ esistono infiniti suoi supplementari -

Esercizio: dato $U = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle$ determinare un suo supplementare -

- trovare l'eq. cartesiane di ~~U~~ U ^{ambiente}
- poiché n ha un ~~speco~~ ^{speco} di dimensione = 3 e poiché $\dim U = 2$, il suo spazio supplementare sarà un retto.
- poiché $U = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle$ e $U \oplus W$ deve dare V ,

cerco un qualsiasi vettore linearmente indipendente dai vettori di U .

Perché $W = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle$

Se Σ un sistema lineare NON omogeneo: $\Sigma: AX = B$ con $A \in M_{k \times n}(\mathbb{R})$

$X \in M_{n \times 1}(\mathbb{R})$

$B \in M_{k \times 1}(\mathbb{R})$

- esistono sempre soluzioni per un sistema lin. non omogeneo? **NO**

Controesempio: $\begin{cases} x_1 + x_2 = 1 \\ x_1 + x_2 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow$

anche il sistema tramite sostituzione. Se a priori, poiché i primi membri delle due equazioni sono uguali, lo devono essere anche i secondi membri.

$\rightarrow \begin{cases} x_1 + x_2 = 1 \\ 1 = 0 \end{cases}$ NON RISOLIBILE poiché un'equazione di Σ è impossibile. c.v.d

- quando un sistema lin. NON omogeneo ha soluzioni?

↳ TEOREMA di Rouché-Capelli Dato $A \cdot X = B : \Sigma$,

considero la matrice dei coefficienti (e' incompleta) A e la matrice completa $(A; B)$

Il sistema ha soluzione $\Leftrightarrow \text{rg } A \equiv \text{rg } (A; B)$

↳ dimostrazione: caso "se" sistema mediante le colonne di A :

$x_1 C_1 + x_2 C_2 + x_3 C_3 + \dots + x_n C_n = B$

analisi di "necessità" \Rightarrow \exists n-upla di numeri reali $(\alpha_1, \dots, \alpha_n) \mid A \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix} = B$

cioè $\alpha_1 C_1 + \alpha_2 C_2 + \dots + \alpha_n C_n = B$

\Rightarrow il vettore B è combinazione lineare delle colonne di A

$\Rightarrow \text{rg } (A; B) = \text{rg } A$

La sufficienza \Leftarrow , procede in modo contrario rispetto all'analisi della necessità.

(Invertire la sufficienza della proposizione e' dimostrabile analiticamente ritorna nella dimostrazione fatta) c.v.d

Se il sistema $AX=B$ ha soluzione \Rightarrow quante soluzioni ha?

Tali soluzioni sono ∞ con $\text{rang } A = \text{rang } (A|B)$.

Cerchiamo tali soluzioni, consideriamo il sistema lineare omogeneo associato al sistema lineare non omogeneo $\Sigma: AX=B$

voglio dimostrare che $v \in \text{sol } \Sigma \iff v = v_0 + w$ dove:

$v_0 \in \text{sol } \Sigma_0$ (ben definito)
 w è soluzione particolare di Σ

\rightarrow dimostrazione: 1) Se $v = v_0 + w \Rightarrow v \in \text{sol } \Sigma$ (dimostrazione sufficiente)

per cui voglio che $Av = B \Rightarrow$

infatti $A(v_0 + w) = Av_0 + Aw = 0 + B = B$

per la proprietà distributiva della moltiplicazione

2) Se $v \in \text{sol } \Sigma \Rightarrow \cancel{Av = B} \Rightarrow Av = B$

Per w sol. particolare di $\Sigma \Rightarrow Aw = B \Rightarrow Av = Aw \Rightarrow Av - Aw = 0$

per la proprietà distributiva: $A(v-w) = 0 \Rightarrow v-w \in \text{sol } \Sigma_0$

$\therefore v-w = v_0 \Rightarrow v = v_0 + w$

Esempio:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 2 \\ 3x_1 - x_2 = 2 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} A &= \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} & (A|B) &= \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 4 & -4 \end{array} \right) \sim \\ & \sim \left(\begin{array}{cc|c} 4 & 0 & 3 \\ 0 & 4 & -4 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 3/4 \\ 0 & 1 & -1 \end{array} \right) \end{aligned}$$

I ranghi sono uguali \Rightarrow il sistema è risolvibile.

$$\begin{cases} x_1 = 3/4 \\ x_2 = -1/4 \end{cases}$$

del sistema: per trovare tutte le soluzioni del sistema

• trovare soluzione generale di Σ_0

• trovare " particolare di Σ

così è possibile

trovare ricambiare le soluzioni di Σ