

Proposizione: Sia  $V$  spazio vett.  $n$ -dimensionale, siano  $v_1, \dots, v_k$  vett. lin. indep.,  $k < n \Rightarrow$  si possono determinare  $n-k$  vettori di  $V$ ,  $w_1, \dots, w_{n-k}$ , tali che  $\{v_1, \dots, v_k, w_1, \dots, w_{n-k}\}$  sia base di  $V$

Dimostrazione: ponga  $U = \langle\langle v_1, \dots, v_k \rangle\rangle \Rightarrow U$  è sottospazio di  $V$   $k$ -dimensionale. Essendo  $k < n \Rightarrow U \subset V \Rightarrow \exists w_1 \in V$  tale che  $w_1 \notin U \Rightarrow w_1$  non è combinazione lineare di  $v_1, \dots, v_k \Rightarrow \{v_1, \dots, v_k, w_1\}$  è linearmente indipendente  $\Rightarrow$  considero  $U_1 = \langle\langle v_1, v_2, \dots, v_k, w_1 \rangle\rangle \Rightarrow$  se  $U_1 = V$  la proposizione è dimostrata; se  $U_1 \subset V \Rightarrow \exists w_2 \in V$ , ma  $w_2 \notin U_1 \Rightarrow w_2$  non è combinazione lineare di  $v_1, \dots, v_k, w_1 \Rightarrow \{v_1, \dots, v_k, w_1, w_2\}$  è formato da vettori linearmente indipendenti.  $\Rightarrow$  posso considerare  $U_2 = \langle\langle v_1, \dots, v_k, w_1, w_2 \rangle\rangle \Rightarrow$  se  $U_2 = V$  abbiamo terminato la dimostrazione, se  $U_2 \subset V \Rightarrow \dots$ . Il procedimento non si ripete all'infinito perché le dimensioni sono finite, quindi si arriverà  $U = V$ . A tale punto abbiamo la base cercata C.V.D.

Per determinare praticamente la base cercata che contiene i vettori  $v_1, \dots, v_k$  dati, possiamo procedere come indicato nella dimostrazione; oppure

possiamo creare una matrice  $A = \begin{pmatrix} [v_1]_B & [v_2]_B & \dots & [v_k]_B \\ \vdots & \vdots & & \vdots \end{pmatrix}_{n \times k}$  con  $\text{rg} A = k$  e  $k < n$

Definisco  $(A|I) = \begin{pmatrix} [v_1]_B & \dots & [v_k]_B & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ \vdots & & \vdots & 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix}_{n \times (k+n)} \Rightarrow \text{rg}(A|I) = n$

Riduco  $(A|I)$  a forma gradini canonica

$$K \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & * & * & 0 & * & 0 & \dots & 0 & * \\ 0 & 1 & \dots & 0 & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 1 & * & * & 0 & * & 0 & 0 & 0 & * \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 1 & * & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & * & \end{pmatrix}$$

$\uparrow \qquad \qquad \qquad \uparrow \dots$   
 $k+3 \qquad k+5$

La base cercata è  $\{v_1, \dots, v_k, e_3, e_5, \dots\}$

Es. In  $\mathbb{R}^4$   $[v_i] = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$  e  $v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$  cerca una base di  $\mathbb{R}^4$ :  $B = \{v_1, v_2, w_1, w_2\}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

↑ ↑ ↑ ↑  
linearmente indipendenti

⇒ la base ~~cercata~~ cercata è  $\{v_1, v_2, e_1, e_2\}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 3 & -5 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

PER QUANTO DIMOSTRATO PRECEDENTEMENTE. ↓

$$e_3 = v_1 + v_2 - e_1 + 3e_2 \quad e_4 = -v_1 - 2v_2 + e_1 - 5e_2$$

Deti due sottospazi vettoriali  $U, W \subset V \Rightarrow$  abbiamo definito  $U+W = \{u+v \text{ tali che } u \in U \text{ e } w \in W\}$

Teorema di Grassmann:  $\dim U + \dim W = \dim(U+W) + \dim(U \cap W)$

Dimostrazione: Sia  $V$  sp. vett.  $N$ -dimensionale,  $\dim U = p$ ,  $\dim W = q$  e  $\dim(U \cap W) = k$  ( $p \leq N, q \leq N, k \leq p, k \leq q$ ).

Sia  $B_{U \cap W} = \{v_1, \dots, v_k\} \Rightarrow$  possiamo estenderlo  $B_{U \cap W}$  ad una base di  $U$ ,  $B_U = \{v_1, \dots, v_k, u_1, \dots, u_{p-k}\}$  e ad una base di  $W$ ,  $B_W = \{v_1, \dots, v_k, w_1, \dots, w_{q-k}\}$

$$\begin{aligned} \text{Sia } v \in U+W \Rightarrow v = u+w &= a_1 v_1 + a_2 v_2 + \dots + a_k v_k + b_1 u_1 + b_2 u_2 + \dots + b_{p-k} u_{p-k} + \\ &+ c_1 v_1 + c_2 v_2 + \dots + c_k v_k + d_1 w_1 + \dots + d_{q-k} w_{q-k} \\ &= (a_1 + c_1) v_1 + \dots + (a_k + c_k) v_k + b_1 u_1 + \dots + b_{p-k} u_{p-k} + d_1 w_1 + \dots + d_{q-k} w_{q-k} \end{aligned}$$

⇒  $\langle v_1, \dots, v_k, u_1, \dots, u_{p-k}, w_1, \dots, w_{q-k} \rangle = U+W$  :  $k+p-k+q-k = p+q-k$  :  
 $U+W$  è generato da  $p+q-k$  vettori.

$\Rightarrow$  Le dimostrazioni che sono linearmente indipendenti  $\Rightarrow \dim(U+W) = p+q-K$  3

Dimostrare la loro lineare indipendenza:

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \beta_1 v_{p+1} + \dots + \beta_{p-k} v_{p-k} + \gamma_1 w_1 + \dots + \gamma_{q-k} w_{q-k} = 0$$

$$\underbrace{\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \beta_1 v_{p+1} + \dots + \beta_{p-k} v_{p-k}}_{\in U} = \underbrace{-\gamma_1 w_1 - \dots - \gamma_{q-k} w_{q-k}}_{\in W}$$

$$\Rightarrow -\gamma_1 w_1 - \dots - \gamma_{q-k} w_{q-k} \in U \cap W \Rightarrow \delta_1 v_1 + \dots + \delta_k v_k + \delta_{k+1} v_{k+1} + \dots + \delta_{q-k} w_{q-k} = 0$$

ma  $v_1, \dots, v_k, w_1, \dots, w_{q-k}$  sono linearmente indipendenti perché costituiscono  $B_{U \cap W}$

$$\Rightarrow \delta_1 = \delta_2 = \dots = \delta_{q-k} = \delta_{k+1} = \dots = \delta_k = 0$$

$$\Rightarrow \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \beta_1 v_{p+1} + \dots + \beta_{p-k} v_{p-k} = 0 \quad \text{ma } v_1, \dots, v_k, v_{p+1}, \dots, v_{p-k} \text{ sono lin. ind. perché formano } B_U \Rightarrow \alpha_1 = \dots = \alpha_k = \beta_1 = \dots = \beta_{p-k} = 0$$

$$\Rightarrow v_1, \dots, v_k, v_{p+1}, \dots, v_{p-k}, w_1, \dots, w_{q-k} \text{ sono lin. ind.} \Rightarrow \dim(U+W) = \dim U + \dim W - \dim(U \cap W)$$

C.V.D.

Esempio  $U = \pi_1 \subset \mathbb{R}^3$ ;  $W = \pi_2 \subset \mathbb{R}^3$  è possibile che  $\pi_1 \cap \pi_2 = \{0\}$ ? cioè  $\pi_1 \oplus \pi_2$ ?

Se così fosse, per il T. di Grassmann  $\dim(\pi_1 + \pi_2) = \dim \pi_1 + \dim \pi_2 - \dim(\pi_1 \cap \pi_2) = 4$

NON È POSSIBILE PERCHÉ  $\pi_1 + \pi_2 \subset \mathbb{R}^3$