

- o) Trevisiol: Riceve il Martedì (Ieri) alle 14.
→ per questa settimana Venerdì mattina
e pomeriggio.
- o) Programma: → Dip/Ind lineare.
- o) Come sono andati gli esercizi settimanali?
A) Non l'ho fatti
B) Facili
C) Medi No-Problem
D) Difficili
E)

•) Esercizi settimanali:

$$\cdot) 0v = 0_V : \quad 0 = 1-1 \quad \text{Assioma n°?} \quad \text{Assioma nr°?}$$
$$0v = (1-1)v = 1v - 1v = v - v = 0_V$$

$$-v = (-1)v$$

Viceversa: Se $tv = 0_V$ allora *

σ $v = 0_V$ oppure se $v \neq 0_V$ allora $t = 0$

(Legge di annullamento):

Se $v \neq 0_V$ e $tv = 0_V$, facciamo vedere $t = 0$:

$$v = 1v \stackrel{\uparrow}{=} (t t^{-1})v = (t^{-1}t)v = t^{-1}(tv) = t^{-1}0_V = 0_V$$

contraddizione! $\overset{t \neq 0}{\uparrow}$

$$tv = 0_V \Leftrightarrow t = 0 \text{ oppure } v = 0_V$$

Span

u, v, w

Domande $\text{Span}(w) \subseteq \text{Span}(u, v)$?

Se lo è è vero che

$\text{Span}(w) = \text{Span}(u, v)$?

$$1) u = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad v = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \quad w = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$\text{Span}(w) \subseteq \text{Span}(u, v)$? Se lo fosse $\exists t_1, t_2 \in \mathbb{Q}$ t.c.

$$w = t_1 u + t_2 v$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$1 \neq t_1 \cdot 0 + t_2 \cdot 0$$

$\text{Span}(w) \not\subseteq \text{Span}(u, v)$.

$$2) \quad u = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \quad w = \begin{pmatrix} 1+i \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\text{Span}(w) \subset \text{Span}(u, v)$? Sì perché

$$w = u + v$$

Quindi $\forall t \in \mathbb{C}$

$$tw = t(u+v) = tu + tv \in \text{Span}(u, v)$$

$$\Rightarrow \text{Span}(w) \subseteq \text{Span}(u, v).$$

Sono uguali? Se lo fossero u e v sarebbero multipli di w : ma u non è

un multiplo di w .

$$\text{Span}(w) \subsetneq \text{Span}(u, v).$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow t=0$$

$u \qquad w$

OSS: $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ non è un multiplo di $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Se $\exists t$: $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ allora

dalla prima si avrebbe

$$0 = t$$

e dalla seconda

$$1 = t \cdot 0$$

$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ è un multiplo di $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$?

No, perché se esistesse $t \in \mathbb{K}$ t.c.

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

allora

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ 0 \end{pmatrix}$$

\Leftrightarrow

$$\begin{array}{l} 1 = t \\ 1 = 0 \end{array}$$

impossibile.

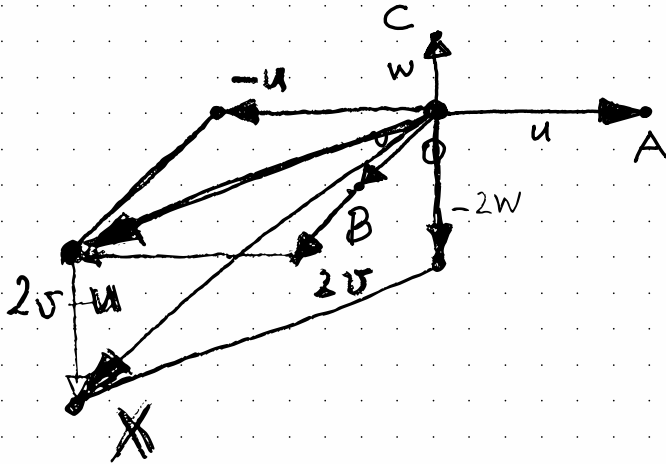
Quali sono i multipli di $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$?

$$\text{Span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} \mid x \in \mathbb{K} \right\}$$

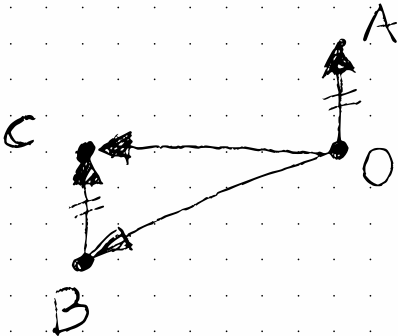
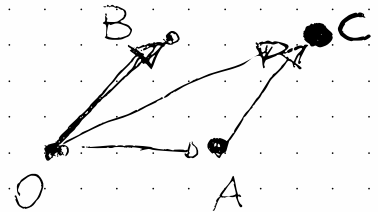
Esercizio: $u = \vec{OA}$, $v = \vec{OB}$, $w = \vec{OC}$

Determinare

$$X = \underbrace{2v - u - 2w}$$



$$\vec{OA} + \vec{OB} = \vec{OC}$$



$$\vec{OC} = \vec{OA} + \vec{OB}$$

Es 3: 0_V = elemento neutro nel gruppo
($V, +$)

$$0v = 0_V \quad : \quad 0v \stackrel{No}{=} 0v + 0v$$

$$0v = (0+0)v = 0v + 0v$$

$$\Rightarrow 0v + \overline{-0v} = (0v + 0v) + w$$

$$\Rightarrow 0_V = 0v \quad \text{bello!}$$

Richiami:

Un sottospazio vettoriale di uno spazio vettoriale V è un sottoinsieme non-vuoto U di V t.c.

$$\alpha u_1 + \beta u_2 \in U \quad \forall \alpha, \beta \in K \text{ e } \forall u_1, u_2 \in U.$$

Es: $U = \text{Span}(v_1, \dots, v_n)$ è un sottospazio vettoriale.

Def: I vettori v_1, v_2, \dots, v_n tali che $U = \text{Span}(v_1, \dots, v_n)$ si chiamano generatori di U .

Es: $K^n = \text{Span}(e_1, e_2, \dots, e_n)$ dove $e_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow i$
 $i = 1, \dots, n$, I vettori
 e_1, e_2, \dots, e_n si chiamano i
generatori standard di K^n .

Es: $K[x]_{\leq n} = \text{Span} (1, x, x^2, \dots, x^n)$

||

$$\underbrace{a_0}_{1} + \underbrace{a_1 x}_{x} + \underbrace{a_2 x^2}_{x^2} + \dots + \underbrace{a_n x^n}_{x^n}$$

$1, x, x^2, \dots, x^n$ si chiamano i generatori standard di $K[x]_{\leq n}$.

Es: $K[x] = \text{Span} (1, x, x^2, x^3, \dots)$

Def: Uno spazio vettoriale V si dice

finitamente generato se esiste

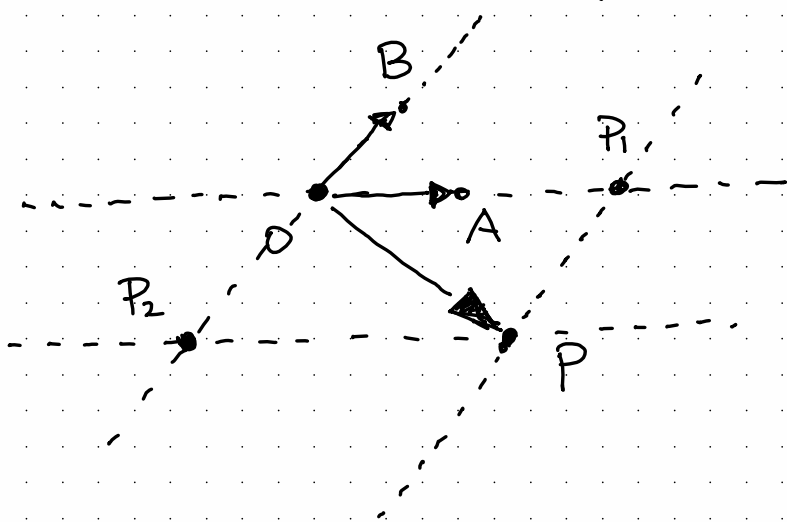
un numero finito di vettori $v_1, \dots, v_n \in V$ tali che

$$V = \text{Span} (v_1, v_2, \dots, v_n).$$

Es: Siano $O, A, B \in \mathbb{E}^2$ tre punti distinti del piano e non-allineati. Allora abbiamo visto che

$$V_0^2 = \text{Span}(\vec{OA}, \vec{OB})$$

$$V_0^2 = \{\vec{OP} \mid P \in \mathbb{E}^2\}$$



$$\vec{OP}_2 = -\sqrt{2} \vec{OB} \notin \mathbb{Q} \vec{OB}$$

$$\begin{aligned} \vec{OP} &= \vec{OP}_1 + \vec{OP}_2 \\ &= t_1 \vec{OA} + t_2 \vec{OB}. \end{aligned}$$

per opportuni

$$t_1, t_2 \in \mathbb{R}$$

\vec{OA} e \vec{OB} sono generatori di V_0^2 .

Es:

$$U = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid x + 2y = 0 \right\}$$

è un sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^2 .

1) $0_{\mathbb{R}^2} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in U$. Infatti $0 + 2 \cdot 0 = 0$.

2) Dati $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ e $u_1 = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}$ e $u_2 = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \in U$

$$\alpha u_1 + \beta u_2 = \alpha \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha x_1 + \beta x_2 \\ \alpha y_1 + \beta y_2 \end{pmatrix} \stackrel{?}{\in} U$$

$$\Leftrightarrow (\alpha x_1 + \beta x_2) + 2(\alpha y_1 + \beta y_2) = 0$$

Abbiamo

$$(\alpha x_1 + \beta x_2) + 2(\alpha y_1 + \beta y_2) = \alpha \underbrace{(x_1 + 2y_1)}_0 + \beta \underbrace{(x_2 + 2y_2)}_0 \stackrel{!}{=} 0$$

$$= \alpha \cdot 0 + \beta \cdot 0 = 0.$$

$u_1, u_2 \in U$

Es: $\cdot) \mathbb{N}_0 = \{0, 1, 2, \dots\} \subset \mathbb{R}$

è un sottospazio vettoriale di \mathbb{R} ?

1) $0 \in \mathbb{N}_0$.

2) Dati $h, k \in \mathbb{N}_0$ $h+k \in \mathbb{N}_0 \checkmark$

3) $(-1) \cdot 2 = -2 \notin \mathbb{N}_0$ quindi \mathbb{N}_0 non
è un sottospazio vettoriale.

$\cdot) \mathbb{Z} \subset \mathbb{R}$ è un sottospazio vettoriale?

No, perché non è chiuso per il prodotto
per scalari, ad esempio

$$\sqrt{2} \cdot \underbrace{1}_{\in \mathbb{Z}} = \sqrt{2} \notin \mathbb{Z}$$

Esercizio: \mathbb{R} è finitamente generato
come spazio vettoriale su \mathbb{R} .

$$\mathbb{R} \stackrel{!}{=} \text{Span}_{\mathbb{R}}(1) \neq \text{Span}_{\mathbb{Q}}(1)$$

Notazione: $\text{Span}_{\mathbb{K}}(v_1, \dots, v_n) = \text{Span}(v_1, \dots, v_n)$

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad x = x \cdot 1$$

Esercizio: $\mathbb{C} = \{ a+ib \mid a, b \in \mathbb{R}, i^2 = -1 \}$ è
uno spazio vettoriale su \mathbb{R} .

\mathbb{C} è finitamente generato come \mathbb{R} -sp.
vettoriale:

$$\mathbb{C} = \text{Span}_{\mathbb{R}}(1, i)$$

$$U = \text{Span}_{\mathbb{K}}(\overset{\in V}{v_1}, \dots, v_n)$$

.) $\mathbb{C} = \text{Span}_{\mathbb{C}}(1)$

In generale $\mathbb{K} = \text{Span}_{\mathbb{K}}(1)$.

$$\underline{\text{Es:}} U = \{x^2 \mid x \in \mathbb{R}\} = \{y \in \mathbb{R} \mid \exists x \in \mathbb{R}: y = x^2\} \subset \mathbb{R}$$

U è un sottospazio vettoriale di \mathbb{R} .

$$1) \quad 0 = 0^2 \in U. \quad \checkmark$$

$$2) \quad x_1^2 + x_2^2 \geq 0 \quad \text{e quindi} \quad x_1^2 + x_2^2 = \sqrt{(x_1^2 + x_2^2)^2} \in U$$

U è chiuso per la somma.

$$3) \quad 0 \neq x^2 \in U \quad \text{ma} \quad (-1)x^2 = -x^2 < 0 \quad \Rightarrow \quad (-1)x^2 \notin U$$

U non è chiuso per ~~la~~ prodotto
per scalari.

$$U = \text{Span}(v_1, \dots, v_n) \quad U \text{ ha } \underline{\text{infiniti elementi}}$$

$$v_1, 2v_1, 3v_1, 4v_1, \dots$$

Sia V uno spazio vettoriale finitamente generato.

Qual'è il numero minimo h tale che

$$V = \text{Span}(v_1, \dots, v_h)?$$

Es: $\mathbb{R}^2 = \text{Span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) \stackrel{?}{=} \text{Span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$

Se lo fosse allora

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = t_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = t_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

NO NO

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in \text{Span}\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}\right) \triangleq \text{D} \quad x_2 = 0$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in \text{Span}\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}\right) \triangleq \text{D} \quad x_1 = 0$$

$$\underline{\text{Es}}: U = \text{Span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right) \subset \mathbb{R}^2$$

$$U = \left\{ t_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + t_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \mid t_1, t_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} t_1 + 2t_2 \\ t_1 + 2t_2 \end{pmatrix} \mid t_1, t_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ (t_1 + 2t_2) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \mid t_1, t_2 \in \mathbb{R} \right\} \quad \text{Span} \left(\begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{pmatrix} \right)$$

$$= \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \mid t \in \mathbb{R} \right\} = \text{Span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \text{Span} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$$

$$\underline{\text{OSS}}: \quad \underline{\underline{\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in \text{Span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)}}.$$

Problema: Quond'è che

$$U = \text{Span}(v_1, \dots, v_k) = \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})?$$

Se $\text{Span}(v_1, \dots, v_k) = \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})$

allora $v_k \in \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})$.

Viceversa, se $v_k \in \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})$ allora

$$\text{Span}(v_1, \dots, v_k) = \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})$$

Infatti: se $v_k = t_1 v_1 + \dots + t_{k-1} v_{k-1}$ allora

$$\begin{aligned} s_1 v_1 + \dots + s_k v_k &= s_1 v_1 + \dots + s_{k-1} v_{k-1} + s_k (t_1 v_1 + \dots + t_{k-1} v_{k-1}) = \\ &= (s_1 + s_k t_1) v_1 + (s_2 + s_k t_2) v_2 + \dots + (s_{k-1} + s_k t_{k-1}) v_{k-1} \end{aligned}$$

$\in \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})$

OSS FONDAMENTALE

Dati $v_1, \dots, v_k \in V$. Allora

$$v_k \in \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})$$



$\exists t_1, \dots, t_k \in \mathbb{K}$, $t_k \neq 0$ t.c.

$$t_1 v_1 + t_2 v_2 + \dots + t_k v_k = 0_V$$

Infatti: \Downarrow) $v_k = t_1 v_1 + \dots + t_{k-1} v_{k-1}$
 $\Rightarrow t_1 v_1 + \dots + t_{k-1} v_{k-1} - v_k = 0_V$

\Uparrow) Se $t_1 v_1 + \dots + t_k v_k = 0_V$ con $t_k \neq 0$ allora

$$v_k = -\frac{t_1}{t_k} v_1 - \frac{t_2}{t_k} v_2 - \dots - \frac{t_{k-1}}{t_k} v_{k-1} \in \text{Span}(v_1, \dots, v_{k-1})$$

Dipendenza lineare

Def: Diciamo che k vettori v_1, v_2, \dots, v_k di uno spazio vettoriale V sono

LINEARMENTE DIPENDENTI

se esistono k numeri $t_1, t_2, \dots, t_k \in \mathbb{K}$ non tutti nulli tali che

$$t_1 v_1 + t_2 v_2 + \dots + t_k v_k = 0_V$$

"Relazione di dipendenza lineare"

Diciamo anche $\{v_1, \dots, v_k\}$ è linearmente dipendente.

Es :.) $\{0_V\}$ è linearmente dipendente

$1 \cdot 0_V = 0_V$ è una relazione di dipendenza lineare.

•.) $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ $v_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix}$ $v_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 6 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$

sono linearmente dipendenti.

$$v_1 + v_2 - v_3 = 0_{\mathbb{R}^2}$$

è una relazione di dipendenza lineare.

Es: $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$

sono linearmente dipendenti.

$$2v_1 - v_2 = 0_{\mathbb{R}^2}$$

è una relazione di dipendenza lineare.

Esercizio: Due vettori $v_1, v_2 \in V$ sono linearmente dipendenti se e solo se sono multipli uno dell'altro.

Sol.: Se v_1 e v_2 sono lin. DIP. allora esiste una relazione di dipendenza lineare

$$t_1 v_1 + t_2 v_2 = 0_V$$

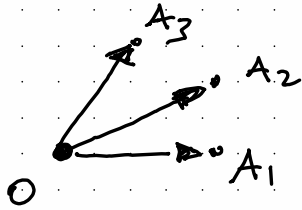
con $t_1 \neq 0$ oppure $t_2 \neq 0$.

Se $t_1 \neq 0$ allora $v_1 = -\frac{t_2}{t_1} v_2$

Se $t_1 = 0$ allora $t_2 v_2 = 0_V$ e quindi dato che $t_2 \neq 0$ $v_2 = 0_V = 0 v_1$.

Se $t_2 = 0$ e $t_1 \neq 0$ allora $v_1 = 0_V$ e quindi $v_2 = 0_V$.

Es:



$$v_1 = \vec{OA}_1, v_2 = \vec{OA}_2, v_3 = \vec{OA}_3$$

sono linearmente
dipendenti.

Sol.: Dato che O, A_1, A_2 non sono allineati

$$V_0^2 = \text{Span}(\vec{OA}_1, \vec{OA}_2)$$

Quindi esistono $t_1, t_2 \in \mathbb{R}$ t.c.

$$\vec{OA}_3 = t_1 \vec{OA}_1 + t_2 \vec{OA}_2.$$

$$\Rightarrow t_1 \vec{OA}_1 + t_2 \vec{OA}_2 - \vec{OA}_3 = \vec{OO}$$

è una relazione di dipendenza lineare.

Prop.: L'intersezione di due sottospazi
vettoriali è un sottospazio vettoriale.

dim: Siano $U, W \subset V$ due sottospazi vettoriali.

$$1) \quad 0_V \in U \text{ e } 0_V \in W \Rightarrow 0_V \in U \cap W$$

$$2) \quad \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K} \quad v_1, v_2 \in U \cap W, \quad \alpha v_1 + \beta v_2 \in U \cap W.$$

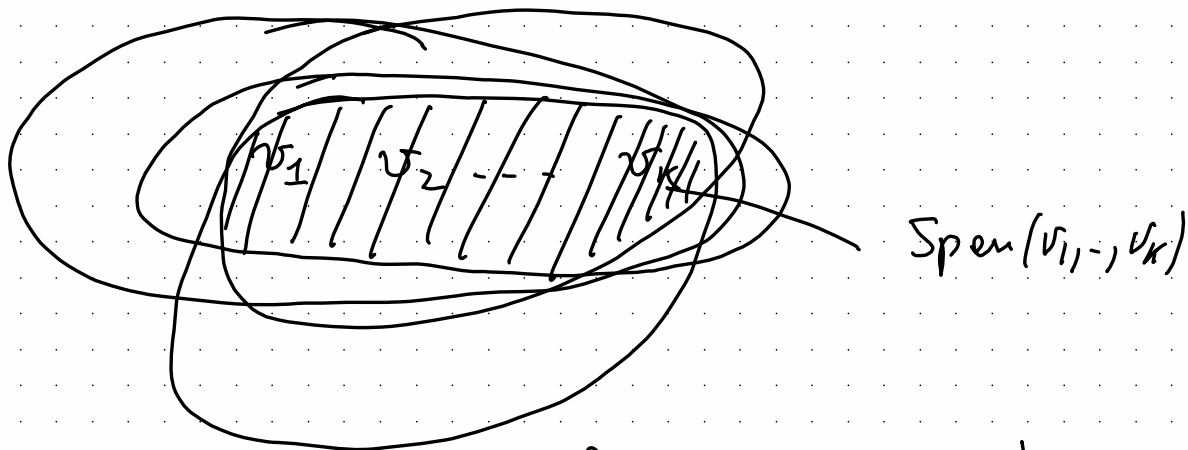
$$\Rightarrow \alpha v_1 + \beta v_2 \in U \quad (\text{perch\u00e9 } v_1, v_2 \in U) \text{ e}$$

$$\alpha v_1 + \beta v_2 \in W \quad (\text{perch\u00e9 } v_1, v_2 \in W)$$

$$\Rightarrow \alpha v_1 + \beta v_2 \in U \cap W. \quad \square$$

Teorema: Dati $v_1, \dots, v_k \in V$, il
sottospazio vettoriale

$\text{Span}(v_1, \dots, v_k)$
è il più piccolo sottospazio vettoriale
di V che contiene v_1, \dots, v_k .



$$\text{Span}(v_1, \dots, v_k) = \bigcap \left\{ U \text{ s.sp. vet. di } V \mid v_1, \dots, v_k \in U \right\}$$

dim :

$$v_1, \dots, v_k \in \text{Span}(v_1, \dots, v_k).$$

Sia U un sottosp. vett. che contiene v_1, \dots, v_k .
allora U contiene anche \wedge le combinazioni
lineari TUTTE

$$t_1 v_1 + \dots + t_k v_k.$$

$$\Rightarrow \text{Span}(v_1, \dots, v_k) \subseteq U.$$

□