

# GEOMETRIA

## FOGLIO 6

Esercizio 1(a) Per dimostrare che  $V$  è sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^4$  dobbiamo mostrare per definizione che

$$1) \text{ se } v, w \in V, \text{ allora } v+w \in V$$

$$2) \text{ se } \lambda \in \mathbb{R} \text{ e } v \in V \text{ allora } \lambda v \in V$$

Controlliamo il punto 1. Prendiamo

$$v = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \text{ con } x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0$$

$$w = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \text{ con } y_1 + y_2 + y_3 + y_4 = 0$$

Per definizione di somma in  $\mathbb{R}^4$  abbiamo

$$v+w = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1+y_1 \\ x_2+y_2 \\ x_3+y_3 \\ x_4+y_4 \end{pmatrix}$$

In generale  $v+w \in \mathbb{R}^4$ . Per mostrare che  $v+w \in V$  dobbiamo verificare che la somma delle sue coordinate è nulla.

$$\underbrace{(x_1+y_1)}_{\text{1° coord } v+w} + \underbrace{(x_2+y_2)}_{\text{2° coord } v+w} + \underbrace{(x_3+y_3)}_{\dots} + \underbrace{(x_4+y_4)}_{\dots} =$$

$\circlearrowleft \quad \underline{x_1+y_1+x_2+y_2+x_3+y_3+x_4+y_4}$

Somma in  $\mathbb{R}$

$$= \underbrace{(x_1 + x_2 + x_3 + x_4)}_{\text{o per hyp}} + \underbrace{(y_1 + y_2 + y_3 + y_4)}_{\text{o per hyp}}$$

↓

$$= 0$$

Analogamente per verificare il punto 2, prendiamo  $\lambda \in \mathbb{R}$  e

$$v = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \text{ tale che } x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0$$

Allora per definizione di moltiplicazione per scalare in  $\mathbb{R}^4$  ho

$$\lambda v = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda x_1 \\ \lambda x_2 \\ \lambda x_3 \\ \lambda x_4 \end{pmatrix}$$

Anche in questo caso dobbiamo verificare che  $\lambda v$  stia in  $V$  sommando le coordinate:

$$( \lambda x_1 ) + ( \lambda x_2 ) + ( \lambda x_3 ) + ( \lambda x_4 ) = \lambda x_1 + \lambda x_2 + \lambda x_3 + \lambda x_4$$

↓

$$= \lambda \underbrace{(x_1 + x_2 + x_3 + x_4)}_{\text{o per hyp}}$$

↓

$$= 0$$

Allora  $V$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^4$ .

Per determinare la dimensione di  $V$  dobbiamo determinarne una base (vai a rivedere la definizione di dimensione ! ).

Il metodo più semplice consiste in questa osservazione: il sottospazio  $V$  è determinato da 1 sola equazione con 4 incognite. Il numero di parametri liberi da scegliere è

$$4 \text{ incognite} - \text{rango} = 4 - 1 = 3$$

dove il rango è il numero di righe non nulle del sistema lineare alla fine del procedimento di Gauss (questo è un caso particolare in cui il sistema lineare è costituito da 1 sola equazione).

E' possibile: Il precedente conto mi serve a dire che posso esprimere un numero di variabili pari al rango (ossia uno) in termini di altre tre: questo è un lungo conto solo per notare che

$$x_1 = -x_2 - x_3 - x_4$$

Questo però è fondamentale perché mi dice che un vettore  $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}$  appartiene a  $V$  se e

solo se  $x_1 = -x_2 - x_3 - x_4$ , ossia

che tutti e soli i vettori di  $V$  sono della forma

$$\begin{pmatrix} -x_2 - x_3 - x_4 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}$$

Per variabili  $x_2, x_3, x_4 \in \mathbb{R}$ .

L'idea ora è spezzare questo vettore in ~~tre~~ vettori che contengono ognuno una sola variabile: ovviamente

$$\begin{pmatrix} -x_2 - x_3 - x_4 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -x_2 \\ x_2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -x_3 \\ 0 \\ x_3 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -x_4 \\ 0 \\ 0 \\ x_4 \end{pmatrix}$$

Ricordando come è definita la moltiplicaz. per scalare in  $\mathbb{R}^4$  abbiamo

$$\begin{pmatrix} -x_2 - x_3 - x_4 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = x_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_4 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Ricordando ora la definizione di Span abbiamo che un vettore ~~di~~  $v \in \mathbb{R}^4$  appartiene a  $V$  se e solo se  $v \in \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

Ricordando che le uguaglianze tra insiemi si verificano per doppia inclusione, il precedente conto ci mostra che

$$V = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

e quindi questi tre vettori generano  $V$  (ricontrolla la definizione di generare!).

Per avere una base tuttavia abbiamo bisogno di vettori anche linearmente indipend.

~~Eleggendo~~ In generale un sistema di generatori contiene e basta vettori lineari. indip. ma in questo caso lo sono tutti e 3. Supponiamo infatti che esistano  $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$  tali che

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

vettore nullo in  $\mathbb{R}^4$

Per definizione di somma e moltiplic per scalor abbiamo

$$\begin{pmatrix} -\lambda_1 - \lambda_2 - \lambda_3 \\ \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

che equivale al sistema lineare

$$\left\{ \begin{array}{l} -\lambda_1 - \lambda_2 - \lambda_3 = 0 \\ \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 0 \\ \lambda_3 = 0 \end{array} \right.$$

La soluzione da trovare è molto facile ed è

$$\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$$

Questo dimostra che i tre vettori sono linearmente indipendenti e quindi sono una base.

Allora la dimensione di  $V$  è 3

(come il numero di vettori della base).

⑥ Consideriamo i vettori  $v_1, v_2, v_3, v_4$  che appartengono a  $V$  poiché per ognuno di loro la somma delle coordinate è 0. Dobbiamo trovare una base di  $V$  (che per il punto prima deve necessariamente essere costituita da 3 vettori) tra questi quattro. Per definizione i tre vettori che stiamo cercando devono essere generatori e linearmente indipendenti.

In questo caso però si può usare un trucco (ossia un teorema visto in classe): siccome sappiamo già che  $\dim V = 3$ , allora

- se troviamo 3 vettori tra  $v_1, \dots, v_4$  che sono linearmente indipendenti; allora questi necessariamente generano  $V$  e sono una base di  $V$ .

- Se troviamo 3 vettori tra  $v_1, \dots, v_s$  che generano  $V$ , questi sono necessariamente linearmente indipendenti e allora sono una base di  $V$

(Sapendo la cardinalità della base, conoscere una proprietà tra GENERANO e LIN. INDIP automaticamente implica l'altra risparmia dati in sacco di conti).

I due metodi descritti dai puntini sono ugualmente validi ma io personalmente preferisco il primo poiché è più algorithmico e meno concettuale.

Usiamo il metodo di Gauß (i vettori lineari indip ~~non~~ corrispondono alle righe non nulle alla fine dell'algoritmo)

$$1 \ 2 \ 0 \ -3$$

$$1 \ 2 \ 0 \ -3$$

$$-2 \ 1 \ 1 \ 0$$

$$0 \ 5 \ 1 \ -6$$

$$0 \ 1 \ 1 \ -2$$

$$0 \ 1 \ 1 \ -2$$

$$1 \ 1 \ 1 \ -3$$

$$0 \ -1 \ 1 \ 0$$

$$1 \ 2 \ 0 \ -3$$

$$1 \ 2 \ 0 \ -3$$

$$0 \ 1 \ 1 \ \cancel{-2}$$

$$0 \ 1 \ 1 \ -2$$

$$0 \ 5 \ 1 \ -6 \rightsquigarrow$$

$$0 \ 0 \ -4 \ 4$$

$$0 \ -1 \ 1 \ 0$$

$$0 \ 0 \ 2 \ -2$$

 scambio 2° e 3°  
rige

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & -4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

questi vettori sono lineariamente indipendenti.  
Tuttavia questi non sono quelli originari: devo prendere i vettori originali  $v_1, \dots, v_4$  che corrispondono a queste righe facendo attenzione al fatto che a un certo punto ho scambiato le righe.

per questo motivo a lezione vi ho detto di non scambiare le righe: non è un divieto assoluto ma un consiglio che deriva da aver visto per anni dimenticarsi e sbagliarsi su questa sottilezza.

Nello specifico i nostri vettori ~~sono~~ sono  $v_1, v_2, v_3$

c) Dobbiamo trovare un quarto vettore che sia linearmente indipendente con i 3 prima. Una scelta sicura è  $(0, 0, 0, 1)$ : infatti, siccome ho tre zero come prime cifre, questo vettore non viene mai modificato dall'algoritmo di Gauß. Ripetendo i passi ottengo allora

$$\begin{array}{r} 1 & 2 & 0 & -3 \\ -2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & -4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

4 righe non nulle

Per lo stesso principio che ho enunciato sono quattro vettori linearmente indipendenti di  $\mathbb{R}^4$  (che è spazio vett. di ordine = 4) sono una base.

□

### Esercizio 3 Prendiamo il sistema

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - x_3 = 1 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 2 \end{cases}$$

$$\rightarrow \begin{array}{ccc|c} 2 & 3 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 & 2 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 2 & 2 \\ 2 & 3 & -1 & 1 \end{array}$$

~~Gauss~~ Scambio righe

$$\xrightarrow{\text{Gauss}} \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & -5 & -3 \end{array}$$

Il sistema è compatibile allora ha soluzioni non banali. Dalla teoria sappiamo che una soluzione di questo sistema è data da una soluzione particolare più una soluzione del sistema lineare omogeneo (che è identico ma con la colonna a dx fatta di zeri).

Sappiamo che il numero di parametri liberi è

$$3 \text{ incognite} - \text{range} = 3 - 2 = 1$$

e possiamo scegliere  $x_3$  come parame libero.

Se per esempio scegliiamo  $x_3 = 0$  allora

$$\begin{aligned} x_1 + x_2 &= 2 \\ x_2 &= -3 \end{aligned} \rightarrow x_1 = 5$$

quindi una soluzione particolare del sistema NON OMogeneo è

$$(5, -3, 0)$$

Possiamo ora al sistema omogeneo

$$\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -5 & 0 \end{array}$$

Preso  $x_3 = \lambda$  come parametro libero ho

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + 2x_3 = 0 \\ x_2 - 5x_3 = 0 \end{cases}$$

↓

$$\begin{cases} x_2 = 5\lambda \\ x_1 = -x_2 - 2x_3 = -5\lambda - 2\lambda = -7\lambda \end{cases}$$

Allora la generica soluzione  $(x_1, x_2, x_3)$  del sistema lineare omogeneo è

$$(-7\lambda, 5\lambda, \lambda) = \lambda(-7, 5, 1)$$

Il vettore  $(-7, 5, 1)$  è base dello spazio delle soluzioni del sistema omogeneo (che allora ha dim 1)

Se il sistema non è omogeneo, allora lo spazio delle sue soluzioni non è uno spazio vettoriale e quindi non ha senso cercarne una base.

La soluzione generalissima di (SL) è allora

$$\begin{pmatrix} 5 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -7 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix}$$

(b) Completiamo  $\begin{pmatrix} -7 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix}$  a una base di  $\mathbb{R}^3$ .

Se scegliamo  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  e  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  abbiamo

che  $\begin{array}{r} -7 \ 5 \ 1 \\ \hline 0 \ 1 \ 0 \\ 0 \ 0 \ 1 \end{array}$ . Questo ci dice che abbiamo tre vettori lineari indipend. in  $\mathbb{R}^3$  e quindi sono una base.

(c) Per definizione  $W = \text{Span}\left(\begin{pmatrix} -7 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$

$$V = \text{Span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$$

La somma  $W+V$  è diretta se e solo se  $W \cap V$  è lo spazio vettoriale.

Supponiamo che esista un vettore  $v \in W \cap V$  e stabiliamo se è nullo o no. Per definizione

$$\cdot v \in W \cap V \subseteq W \rightarrow \exists \lambda \mid v = \lambda \begin{pmatrix} -7 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\cdot v \in W \cap V \subseteq V \rightarrow \exists \mu \mid v = \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Allora

$$\lambda \begin{pmatrix} -7 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix} = \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} -7\lambda \\ 5\lambda \\ \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mu \\ 0 \\ \mu \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} -7\lambda - \mu = 0 \\ 5\lambda = 0 \\ \lambda - \mu = 0 \end{cases}$$

sistema lineare  
nelle 2 variabili  $\mu$  e  $\lambda$

Chiaramente da questo sistema viene fuori che  $\lambda=0$  e allora  $v=0$ .

Quindi  $W \cap V = \{0\}$  e  $W + V$  è somma diretta.

Esercizio 4 Iniziamo determinando una base per l'intersezione di  $U \cap V$ . Supponiamo esiste  $v \in U \cap V$ . Per definizione

$$\cdot v \in U \cap V \subseteq U \rightarrow \exists \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \mid v = \lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\cdot v \in U \cap V \subseteq V \rightarrow \exists \mu_1, \mu_2 \mid v = \mu_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \mu_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Allora

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \mu_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \mu_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ 2\lambda_1 \\ \lambda_1 \\ -\lambda_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2\lambda_2 \\ \lambda_2 \\ 0 \\ \lambda_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3\lambda_3 \\ 2\lambda_3 \\ 1 \\ -\lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4\mu_1 \\ \mu_1 \\ 3\mu_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \mu_2 \\ 0 \\ \mu_2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 + 2\lambda_2 + 3\lambda_3 \\ 2\lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 \\ \lambda_1 + \lambda_3 \\ -\lambda_1 + \lambda_2 - \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mu_2 \\ 4\mu_1 \\ \mu_1 + \mu_2 \\ 3\mu_1 \end{pmatrix}$$

che è -

$$\left\{ \begin{array}{l} \lambda_1 + 2\lambda_2 + 3\lambda_3 - \mu_2 = 0 \\ 2\lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 - 3\mu_1 = 0 \\ \lambda_1 + \lambda_3 - \mu_1 - \mu_2 = 0 \\ -\lambda_1 + \lambda_2 - \lambda_3 - 3\mu_1 = 0 \end{array} \right.$$

Per discorrere (che è - diversa dalla semplicità -) scriviamo

$$\lambda_1 = x_1 \quad \lambda_2 = x_2 \quad \lambda_3 = x_3 \quad -\mu_1 = x_4 \quad -\mu_2 = x_5$$

così che otteniamo il sistema lineare

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 + 2x_2 + 3x_3 + x_5 = 0 \\ 2x_1 + x_2 + 2x_3 + 3x_4 = 0 \\ x_1 + x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ -x_1 + x_2 - x_3 + 3x_4 = 0 \end{array} \right.$$

Risolviemolo con Guass.

notate che le colonne  
sono i vettori che spaziano  
 $V \in W$

$$\begin{matrix} 1 & 2 & 3 & 0 & +1 \\ 2 & 1 & 2 & +4 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & +1 & +1 \\ -1 & 1 & -1 & +3 & 0 \end{matrix} \rightsquigarrow$$

$$\begin{matrix} 1 & 2 & 3 & 0 & +1 \\ 0 & -3 & -4 & +6 & -2 \\ 0 & -2 & -2 & +1 & 0 \\ 0 & 3 & 2 & +3 & +1 \end{matrix}$$

$$\begin{matrix} 1 & 2 & 3 & 0 & +1 \\ 0 & 0 & 2 & +4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & +1 & +1 \\ 0 & 0 & -5 & +2 & +3 \end{matrix}$$

$$\begin{matrix} 1 & 2 & 3 & 0 & +1 \\ 0 & 0 & 2 & +1 & +1 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & -5 & +3 & +1 \end{matrix}$$

$$\begin{array}{r} \cancel{x_3 = 0} + 1 \\ \cancel{0 = 1} + 1 \\ \cancel{0 = 1} + 3 - 1 \\ \cancel{0 = 1} - 8 + 6 + 1 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} \cancel{x_2 = 0} + 1 \\ \cancel{0 = 1} + 1 \\ \cancel{0 = 0} + 7 - 2 \\ \cancel{0 = 0} + 1 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} \cancel{\cancel{x_1 = 2}} + 3 - 9 + 1 \\ \cancel{\cancel{0 = 0}} + 1 + 1 + 1 \\ \cancel{\cancel{0 = 0}} + 7 - 2 \\ \cancel{\cancel{0 = 0}} + 5 \end{array}$$

range  $\leq 4$   
parametri liberi  
 $x_1, x_2$

Ottimale: scelgo come parametri liberi  $x_1, x_2$   
 $\left\{ \begin{array}{l} x_3 = x_4 = x_5 = 0 \\ x_6 = 6x_1 + 2x_2 \end{array} \right.$  e ho soluzio.

Poiché  $x_3 = u_1, x_4 = u_2$  allora  $y = \phi$  è la somma di dirette. Sì, potrebbe anche

$$\begin{array}{r} 1 2 3 0 1 \\ 0 - 3 - 4 4 - 2 \\ 0 0 \frac{2}{3} - \frac{5}{3} \frac{4}{3} \\ 0 0 - 2 7 - 1 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 1 2 3 0 1 \\ 0 - 3 - 4 4 - 2 \\ 0 0 2 - 5 4 \\ 0 0 - 2 7 - 1 \end{array}$$

$$\rightsquigarrow \begin{array}{r} 1 2 3 0 1 \\ 0 \underline{- 3 - 4} 4 - 2 \\ 0 0 \underline{2 - 5} 4 \\ 0 0 0 \underline{2 3} \end{array}$$

range 4  
parametri liberi 1  
scelgo  $x_5$

Allora la generica soluzione è

$$x_5 = a$$

$$x_4 = -\frac{3}{2}a$$

I parametri  ~~$x_3, x_2, x_1$~~  non ci interessa, poiché  
dobbiamo determinare il vettore  $v$  iniziale

$$v = \mu_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + \mu_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = -x_4 \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} - x_5 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{3}{2}a \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ \frac{3}{2} \\ \frac{9}{2} \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= a \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \\ \frac{5}{2} \\ \frac{9}{2} \end{pmatrix}$$

Allora un vettore  $v$  appartiene  
a  $U \cap W$  se e solo se

$$v \in \text{Span} \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \\ \frac{5}{2} \\ \frac{9}{2} \end{pmatrix}$$

Questo vettore è una base dell'intersezione  
(che quindi è un sottospazio di dim 1).

La somma ha dimensione

$$\dim U+W = \dim U + \dim W - \dim U \cap W \\ = 3 + 2 - 1 = 4$$

e quindi è tutto  $\mathbb{R}^4$ .

Per completare l'esercizio cerchiamo un  $V \subseteq \mathbb{R}^4$  tale che  $U+V = \mathbb{R}^4$ . Ciò significa che  $U \cap V = \emptyset$  e allora

$$\dim V = \dim \underbrace{U+V}_{\substack{\mathbb{R}^4 \text{ poiché} \\ \text{lo stiamo} \\ \text{imponendo}}} - \dim U - \dim \underbrace{U \cap V}_{\emptyset}$$

$$= 4 - 3 - 0 = 1$$

Ci basta allora trovare un vettore  $v \in \mathbb{R}^4$  che non appartenga a  $U$ . Tornando a pag 13 vediamo che

$$\begin{array}{cccc} 1 & 2 & 3 & 1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 2 & 0 & -3 & -4 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \end{array} \xrightarrow[\substack{\text{Gauss} \\ \text{lo span di} \\ \text{queste colonne}}]{\longrightarrow} \begin{array}{cccc} & & & 1 & 2 & 3 \\ & & & 0 & -3 & -4 \\ & & & 0 & 0 & 2 \\ & & & 0 & 0 & 0 \end{array}$$

Quindi è chiaro che basta prendere un vettore  $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  che è linearmente indipendente dagli altri tre vettori.

