

Def. L'intersezione di due sottospazi è sempre un sottospazio. Quindi le rette passanti per l'origine sono sottospazi di  $\mathbb{R}^3$ .

In generale, in  $\mathbb{R}^n$ , se considero  $k$  equazioni

$$S \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0 \\ \vdots \\ a_{k1}x_1 + \dots + a_{kn}x_n = 0 \end{cases}$$

L'insieme  $V = \{(x_1, \dots, x_n) \mid \text{soddisfanno } (S)\}$  è un sottospazio di  $\mathbb{R}^n$  (è l'intersezione di  $k$  "iperpiani").

C'è un altro modo per costruire sottospazi. Dati  $v^{(1)}, v^{(2)}, \dots, v^{(k)} \in \mathbb{R}^n$

$$\text{Si costruisce } \text{span} \langle v^{(1)}, \dots, v^{(k)} \rangle := \left\{ \lambda_1 v^{(1)} + \dots + \lambda_k v^{(k)} \mid \lambda_i \in \mathbb{R} \forall i \right\}$$

Si chiama sottospazio generato da  
 $v^{(1)}, \dots, v^{(k)}$ .

(34)

Se  $V \subseteq \mathbb{R}^n$  è un sottospazio e se  $V = \text{span} \langle v^{(1)}, \dots, v^{(k)} \rangle$  allora si dice che  $v^{(1)}, \dots, v^{(k)}$  sono un "sistema di generatori di  $V$ ".

Ogni sottospazio  $V$  di  $\mathbb{R}^n$  ammette un insieme finito di generatori.

È importante che non ci siano generatori superflui.

Nasce così il concetto di famiglie linearmente indipendenti.

### DEFINIZIONE

Siano  $v^{(1)}, \dots, v^{(k)} \in \mathbb{R}^n$ . Si dicono linearmente indipendenti  $\stackrel{\text{def.}}{\iff}$

$$\forall d_1, \dots, d_k \in \mathbb{R}, \quad \text{se } d_1 v^{(1)} + \dots + d_k v^{(k)} = 0$$

allora necessariamente  $d_1 = \dots = d_k = 0$ .

(l'unica combinazione lineare nulla è quella i cui coefficienti sono tutti nulli)

Si dicono linearmente dipendenti  $\stackrel{\text{def.}}{\iff}$

$$\exists d_1, \dots, d_k \text{ non tutti nulli t.c. } d_1 v^{(1)} + \dots + d_k v^{(k)} = 0.$$



Se  $v^{(1)}, \dots, v^{(k)}$  sono linearmente dipendenti, allora uno di essi si può esprimere come combinazione lineare degli altri.

Infatti ho  $\lambda_1 v^{(1)} + \dots + \lambda_k v^{(k)} = 0$   
 e i  $\lambda_i$  non tutti nulli. Se ad esempio  $\lambda_1 \neq 0$ , allora

$$v^{(1)} = -\sum_{j=2}^k \frac{\lambda_j}{\lambda_1} v^{(j)}$$

conseguenza:  $\text{span} \langle v^{(1)}, \dots, v^{(k)} \rangle =$   
 $= \text{span} \langle v^{(2)}, \dots, v^{(k)} \rangle$

Quindi ho eliminato un vettore superfluo.

Iterando questa procedura un numero finito di volte, partendo da una famiglia di generatori  $v^{(1)}, \dots, v^{(k)}$  di un sottospazio  $V$  posso procurarmi una sottofamiglia

$$v^{(i_1)}, \dots, v^{(i_g)} \quad g \leq k,$$

t.c. a)  $v^{(i_1)}, \dots, v^{(i_g)}$  sono indipendenti

b)  $\text{span} \langle v^{(i_1)}, \dots, v^{(i_g)} \rangle = V.$

(36)

Una tale famiglia di generatori si chiama base di  $V$ .

Due basi di  $V$  hanno sempre lo stesso numero di elementi, detto dimensione.

Se  $V$  ha  $v^{(1)}, \dots, v^{(p)}$  come base, allora ogni elemento di  $V$  si può esprimere in un unico modo come combinazione lineare di  $v^{(1)}, \dots, v^{(p)}$ .

### ESEMPIO

$$v^{(1)} = (1, 0, 1), \quad v^{(2)} = (0, 1, 0), \quad v^{(3)} = (1, 1, 1)$$

sono linearmente dipendenti perché

$$v^{(1)} + v^{(2)} - v^{(3)} = 0$$

In particolare  $v^{(3)} = v^{(1)} + v^{(2)}$ ,

$$\text{quindi } V = \text{span} \langle v^{(1)}, v^{(2)}, v^{(3)} \rangle = \text{span} \langle v^{(1)}, v^{(2)} \rangle$$

Verifichiamo se  $v^{(1)}$  e  $v^{(2)}$  sono indipendenti:

$$d_1 v^{(1)} + d_2 v^{(2)} = 0 \iff \begin{cases} d_1 \cdot 1 + d_2 \cdot 0 = 0 \\ d_1 \cdot 0 + d_2 \cdot 1 = 0 \\ d_1 \cdot 1 + d_2 \cdot 0 = 0 \end{cases} \iff \begin{matrix} d_1 = 0 \\ d_2 = 0 \end{matrix}$$





38

Def. Sia  $V \subseteq \mathbb{R}^n$  sottospazio. Se  $u^{(1)}, \dots, u^{(k)}$  è una base di  $V$  ed è una famiglia ortonormale, allora si dice che è una base ortonormale di  $V$ .

oss. la base canonica di  $\mathbb{R}^n$  è una base ortonormale.

Se  $u^{(1)}, \dots, u^{(k)}$  è una base ortonormale di  $V$ , allora  $\forall u \in V$  si ha

$$u = \sum_{i=1}^k (u \cdot u^{(i)}) u^{(i)}$$

↳ coefficienti di Fourier.

Se  $V \subseteq \mathbb{R}^n$  è un sottospazio, a partire da una sua base  $u^{(1)}, \dots, u^{(k)}$  si può costruire una base ortonormale  $w^{(1)}, \dots, w^{(k)}$  di  $V$  in modo che

$$\text{span} \langle w^{(1)} \rangle = \text{span} \langle u^{(1)} \rangle$$

$$\text{span} \langle w^{(1)}, w^{(2)} \rangle = \text{span} \langle u^{(1)}, u^{(2)} \rangle$$

⋮

$$\text{span} \langle w^{(1)}, \dots, w^{(k)} \rangle = \text{span} \langle u^{(1)}, \dots, u^{(k)} \rangle$$

utilizzando il metodo di Gram-Schmidt



due funzioni così:

$$\begin{array}{l}
 u^{(1)} \mapsto v^{(1)} := u^{(1)} \mapsto w^{(1)} := \frac{v^{(1)}}{\|v^{(1)}\|} \\
 u^{(2)} \mapsto v^{(2)} = u^{(2)} - \underbrace{(u^{(2)} \cdot w^{(1)}) w^{(1)}}_{\text{Tolgo a } u^{(2)} \text{ la sua proiezione ortogonale su } \text{span}\langle w^{(1)} \rangle} \mapsto w^{(2)} := \frac{v^{(2)}}{\|v^{(2)}\|} \\
 \vdots \\
 u^{(k)} \mapsto v^{(k)} = u^{(k)} - \underbrace{\sum_{j=1}^{k-1} (u^{(k)} \cdot w^{(j)}) w^{(j)}}_{\text{Tolgo a } u^{(k)} \text{ la sua proiezione ortogonale su } \text{span}\langle w^{(1)}, \dots, w^{(k-1)} \rangle} \mapsto w^{(k)} := \frac{v^{(k)}}{\|v^{(k)}\|}
 \end{array}$$

Conseguenze:

Dato un sottospazio  $V \subseteq \mathbb{R}^n$  di dimensione  $k$  posso trovare una base ortonormale

$$u^{(1)}, \dots, u^{(k)}, u^{(k+1)}, \dots, u^{(n)} \text{ di } \mathbb{R}^n \text{ t.c.}$$

$$V = \text{span}\langle u^{(1)}, \dots, u^{(k)} \rangle$$

$$\text{Cos}^- V = \{v \in \mathbb{R}^n \mid v \cdot u^{(j)} = 0, j = k+1, \dots, n\}$$

Scrivendo in componenti, si ha due

40

$V$  è definito dal sistema di  $m-k$  equazioni

$$\left\{ \begin{array}{l} \sum_{i=1}^m x_i m_i^{(j)} = 0 \\ j = k+1, \dots, m \end{array} \right.$$