

Def.: sia A uno spazio affine su V e sia $S \subseteq A$ un sottospazio affine di A .
 Definiamo W l'insieme dei vettori $\vec{P_1P_2}$ dove $P_1, P_2 \in S$.
 si chiama spazio vettoriale W l'insieme dei vettori $\vec{P_1P_2}$ dove $P_1, P_2 \in S$.
 si chiama dimensione di S il numero di vettori $\vec{P_1P_2}$ che formano una base di W , ovvero $\dim S := \dim W$.

Prop.: sia A uno spazio affine su V e sia $S \subseteq A$ un sottospazio affine di A .
 si chiama spazio vettoriale W l'insieme dei vettori $\vec{P_1P_2}$ dove $P_1, P_2 \in S$.
 si chiama dimensione di S il numero di vettori $\vec{P_1P_2}$ che formano una base di W , ovvero $\dim S := \dim W$.

- $Q \in S$
- per ogni $P_1, P_2 \in S$, vale che $\vec{P_1P_2} \in W$
- per ogni $R \in S$, vale che S è il sottospazio affine di A passante per R

Dim. 1. $Q \in S \Leftrightarrow \vec{QQ} \in W \Leftrightarrow \vec{0} \in W$, e questo è vero perché W è un sottospazio vettoriale.

2. sono $P_1, P_2 \in S$, dobbiamo mostrare che $\vec{P_1P_2} \in W$.

$$\vec{P_1P_2} = \vec{P_1Q} + \vec{QP_2} = -\vec{QP_1} + \vec{QP_2}$$

$$P_2 \in S \Leftrightarrow \vec{QP_2} \in W$$

alors

$$\vec{P_1P_2} = \vec{P_1Q} + \vec{QP_2} = -\vec{QP_1} + \vec{QP_2}$$

perciò $\vec{P_1P_2} \in W$.

3. per definizione abbiamo

$$S = \{P \in A : \vec{QP} \in W\}$$

abbiamo mostrato che

$$S = \{P \in A : \vec{RP} \in W\}$$

" \subseteq " sia $P \in S$, allora $\vec{QP} \in W$, allora

$$\vec{RP} = \vec{RQ} + \vec{QP} = -\vec{QR} + \vec{QP}$$

(perché $R \in S$)

quindi $\vec{RP} \in W$, ovvero

$$P \in \{P' \in A : \vec{RP'} \in W\}$$

" \supseteq " sia $P \in \{P' \in A : \vec{RP'} \in W\}$, allora $\vec{RP} \in W$

alors

$$\vec{QP} = \vec{QR} + \vec{RP}, \text{ pertanto } \vec{QP} \in W$$

(perché $R \in S$)

Def.: sia A uno spazio affine su V , sia $S \subseteq A$ un sottospazio affine e supponiamo che $\dim A = n$ e $\dim S = n-1$; allora S è una retta (iperpiano)

(quindi i punti sono gli iperpiani di A_K^1 , le rette sono gli iperpiani di A_K^2 e i piani sono gli iperpiani di A_K^3)

Teorema: sia $A \in M_{n,n}(K)$ e sia $b \in K^n$; supponiamo che il sistema lineare $AX=b$ sia compatibile e sia S l'insieme delle sue soluzioni; allora $S \subseteq A_K^n$ è un sottospazio affine la cui equazione omogenea è $AX=0$; inoltre vale che

$$\dim S = n - \text{rg} A$$

Dim. il teorema segue direttamente dal teorema di struttura per sistemi lineari omogenei: infatti, tutte e sole le soluzioni di $AX=b$ sono della forma $s = \tilde{s} + s$, dove \tilde{s} è una soluzione fissata di $AX=b$ ed s è una soluzione di $AX=0$; pertanto, se interpretiamo $\tilde{s} \in K^n$ come un punto $Q \in A_K^n$ e se pensiamo a una soluzione s di $AX=b$ come a un punto $P \in A_K^n$, allora $\vec{PQ} = \tilde{s} - s = -s$ e quest'ultimo è una soluzione di $AX=0$, ovvero è un elemento del sottospazio vettoriale W ; pertanto l'insieme S delle soluzioni di $AX=b$ è il sottospazio affine passante per Q e di equazione W ; inoltre sappiamo che $\dim W = n - \text{rg} A$ e quindi $\dim S = n - \text{rg} A$.

Notazione: nelle notazioni precedenti, le equazioni $AX=b$ si dicono equazioni cartesiane per S .

Oss. se un sistema lineare $AX=b$ ha come insieme delle soluzioni S , allora ogni sistema a esso equivalente ha il medesimo insieme delle soluzioni, quindi otteniamo equazioni cartesiane per S .

Esempio: consideriamo il sistema lineare:

$$\begin{cases} 3x_1 - 2x_2 = 1 \\ 6x_1 - 4x_2 = 2 \end{cases}$$

consideriamo la matrice completa

$$\left(\begin{array}{cc|c} 3 & -2 & 1 \\ 6 & -4 & 2 \end{array} \right) \xrightarrow[\text{I}-2\text{I}]{\text{OE}} \left(\begin{array}{cc|c} 3 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

quindi $\text{rg} A = \text{rg}(A|b) = 1$, pertanto il sistema è compatibile (teorema di Rouché-Capelli) e dunque il suo insieme delle soluzioni è un sottospazio affine $S \subseteq A_K^2$ di dimensione $2 - \text{rg} A = 2 - 1 = 1$ (quindi esso è una retta affine); le equazioni cartesiane sono

$$\begin{cases} 3x_1 - 2x_2 = 1 \\ 6x_1 - 4x_2 = 2 \end{cases} \quad \text{ma anche} \quad 3x_1 - 2x_2 = 1$$

cerchiamo un altro modo di esprimere S : una soluzione particolare del sistema $AX=b$ è

$$\tilde{s} = (0, -1/2)$$

calcoliamo tutte le soluzioni del sistema lineare omogeneo associato:

$$\left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : 3x_1 - 2x_2 = 0 \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} t \\ 3/2 t \end{pmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ t \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3/2 \end{pmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \text{span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 3/2 \end{pmatrix} \right) = \text{span} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right)$$

pertanto la generica soluzione di $AX=b$ è della forma:

$$\begin{pmatrix} 0 \\ -1/2 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R}$$

ovvero, se pensiamo alle soluzioni di $AX=b$ come a punti di A_K^2 , allora esse sono i punti $P=(x,y)$ tali per cui

$$\begin{pmatrix} x_1 - 0 \\ x_2 - (-1/2) \end{pmatrix} \in \text{span} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right)$$

ovvero

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 + 1/2 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \text{per qualche } t \in \mathbb{R}$$

ovvero

$$\begin{cases} x_1 = 2t \\ x_2 = -1/2 + 3t \end{cases} \quad \text{per qualche } t \in \mathbb{R}$$

(questa ultima si ottiene se abbiamo le equazioni parametriche di S).

essenzialmente passare dalle equazioni cartesiane alle equazioni parametriche consente nel risolvere un sistema lineare e scrivere le sue soluzioni in dipendenza di parametri liberi.