

Geometria 2022-23 (Trombetti)

Indice

1	Lezione 01 - XX/03/2023	3
1.1	Definizioni di base	3
1.1.1	Prodotto Cartesiano	3
1.1.2	Coppie	3
1.1.3	Operazione Interna	3
1.1.4	Operazione Esterna	3
1.1.5	Prodotto Scalare Standard	3
1.1.6	Matrice in \mathbb{R}	3
2	Lezione 04 - 17/03/2023	4
2.1	Spazi Vettoriali su \mathbb{R}	4
2.2	Esempi Spazi Vettoriali	4
2.2.1	Spazio Vettoriale numerico di ordine n	4
2.2.2	Spazio Vettoriale di una matrice di ordine m, n	5
2.2.3	Spazio Vettoriale polinomiale	5
2.2.4	Spazio Vettoriale polinomiale di al più n	5
2.2.5	Spazio Vettoriale dei vettori geometrici in un punto O	5
3	Lezione 05 - 22/03/2023	6
3.1	Spazi Vettoriali del Vettore Geometrico libero	6
3.2	Proprietà Spazi Vettoriali	6
3.3	Proporzionalità	7
3.3.1	Esempi	7
3.4	Combinazione Lineare	7
3.4.1	Esempi	7
3.5	SottoSpazi Vettoriali	8
3.5.1	SottoSpazi Banali	8
3.5.2	Esempi	9
4	Lezione 06 - 24-03-2023	11
4.1	Proprietà Sottospazio Vettoriale	11
4.2	Sottospazio Generato	11
4.2.1	Esempi	11
4.3	Casi di Sottospazi Generati	11
4.3.1	Esempio	12
4.4	Proprietà Sottospazio Generato	12

4.4.1	Esempio	12
4.5	Dipendenza/Indipendenza Lineare	13
4.5.1	Esempio	13
4.6	Proprietà dipendenza lineare	13
4.7	Relazione con la Generazione	14
4.7.1	Esempio	14

1 Lezione 01 - XX/03/2023

1.1 Definizioni di base

1.1.1 Prodotto Cartesiano

Presi $S, T \neq \emptyset$, possiamo definire il prodotto cartesiano:

$$S \times T = \{(s, t) / s \in S, t \in T\}$$

$$S^2 = S \times S = \{(s, t) / s \in S, t \in T\}$$

Da non confondere con la definizione di diagonale: $S^2 = S \times S = \{(s, s) / s \in S\}$.

1.1.2 Coppie

La definizione di coppia è la seguente:

$$(s, t) = \{\{s, t\}, \{s\}\}$$

Negli insiemi l'ordine non conta $\{s, t\} = \{t, s\}$, invece nelle coppie è rilevante, infatti due coppie sono uguali se e solo sono ordinatamente uguali:

$$(s, t) = (s', t') \Leftrightarrow s = s', t = t'$$

Andiamo a dimostrare questa affermazione:

- DIM \Leftarrow : BANALE
- DIM $\Rightarrow (s, t) = (s', t') \Leftrightarrow \{\{s, t\}, \{s\}\} = \{\{s', t'\}, \{s'\}\}$
Ragioniamo per casi:

a SE $s = t$:

$$Sx: \{\{s, t\}, \{s\}\} \Rightarrow \{\{s, s\}, \{s\}\} \Rightarrow \{s\}$$

$$Dx: \{\{s', t'\}, \{s'\}\} \Rightarrow \{\{s', s'\}, \{s'\}\} \Rightarrow \{s'\}$$

b SE $s \neq t$:

Usiamo le definizioni di uguaglianza tra insiemi:

$$\{s\} = \{s'\} \Rightarrow s = s'$$

$$\{s, t\} = \{s', t'\} \wedge s = s' \Rightarrow t = t'$$

1.1.3 Operazione Interna

1.1.4 Operazione Esterna

1.1.5 Prodotto Scalare Standard

1.1.6 Matrice in \mathbb{R}

2 Lezione 04 - 17/03/2023

2.1 Spazi Vettoriali su \mathbf{R}

Sia V un insieme non vuoto, definiamo due operazioni:

Interna $+$: $V \times V \rightarrow V$ (somma vettoriale)

Esterna \cdot : $\mathbf{R} \times V \rightarrow V$ (scalare per un vettore) \mathbf{R} è campo

Posto $(V, +, \cdot)$ si dice **spazio vettoriale su \mathbf{R}** \Leftrightarrow

1. $(V, +)$ è un gruppo abeliano, quindi:
 - Associatività
 - Commutatività
 - Neutro
 - Tutti gli elementi invertibili
2. $\forall \underline{v} \in V$ tale che $\underline{v} \cdot 1 = \underline{v}$ (associatività mista)
3. $\forall h, k \in \mathbf{R}, \forall \underline{v} \in V$ tale che $(hk)\underline{v} = h(k\underline{v})$
4. $\forall h, k \in \mathbf{R}, \forall \underline{v} \in V$ tale che $(h + k) \cdot \underline{v} = h \cdot \underline{v} + k \cdot \underline{v}$ (distrib. tra \cdot e $+$ in \mathbf{R})
5. $\forall h, k \in \mathbf{R}, \forall \underline{v} \in V$ tale che $h(\underline{v} + \underline{w}) = h \cdot \underline{v} + h \cdot \underline{w}$ (distrib. tra \cdot e $+$ in V)

2.2 Esempi Spazi Vettoriali

2.2.1 Spazio Vettoriale numerico di ordine n

Verifichiamo che $(\mathbf{R}^n, +, \cdot)$ sia uno spazio vettoriale, ma prima facciamo un esempio:

$$(1, 2, 3) + (0, 1, 2) = (1, 3, 5) \quad 3(3, 2, 4) = (9, 6, 12)$$

Andiamo a verificare che sia spazio vettoriale:

1. $(\mathbf{R}^n, +)$ gruppo abeliano:
 - * Associatività e Commutatività banalmente ereditati da $+$
 - * Neutro: $\underline{0} = (0, 0, \dots, 0)$
 - * Inverso: $-(x_1, \dots, x_n) = (-x_1, -x_2, \dots, -x_n)$
2. Banale eredità di \cdot
3. $(hk)(x_1, \dots, x_n) = (h k x_1, \dots, h k x_n) = h(k x_1, \dots, k x_n) = h(k(x_1, \dots, x_n))$
4. DA DIMOSTARE
5. DA DIMOSTARE

2.2.2 Spazio Vettoriale di una matrice di ordine m,n

Possiamo considerare $(M_{m,n}(R), +, \cdot)$ come una lunga riga, quindi si accomuna al caso precedente.

2.2.3 Spazio Vettoriale polinomiale

2.2.4 Spazio Vettoriale polinomiale di al più n

2.2.5 Spazio Vettoriale dei vettori geometrici in un punto O

3 Lezione 05 - 22/03/2023

3.1 Spazi Vettoriali del Vettore Geometrico libero

3.2 Proprietà Spazi Vettoriali

Preso $(V, +, \cdot)$ Spazio Vettoriali andiamo a definire le seguenti proprietà:

1) $\underline{v} + \underline{w} = \underline{z} \Rightarrow \underline{v} = \underline{z} - \underline{w} = \underline{z} + (-\underline{w})$

Dim:

Sommiamo l'opposto di \underline{w} a entrambi i membri:

$$(\underline{v} + \underline{w}) + (-\underline{w}) = \underline{z} + (-\underline{w}) \Rightarrow \underline{v} = \underline{z} - \underline{w}$$

2) $\underline{v} + \underline{w} = \underline{w} \Rightarrow \underline{v} = \underline{0}$ **NEUTRO**

3) $\forall \underline{v} \in V, \forall h \in \mathbb{R}$

$$0 \cdot \underline{v} = \underline{0} = h \cdot \underline{0}$$

Dim primo lato:

$$0 \cdot \underline{v} = (0 + 0) \underline{v} = 0 \cdot \underline{v} + 0 \cdot \underline{v} \Rightarrow 0 \cdot \underline{v} = \underline{0}$$

Dim secondo lato:

$$h \cdot \underline{0} = h \cdot (\underline{0} + \underline{0}) = h \cdot \underline{0} + h \cdot \underline{0} \Rightarrow h \cdot \underline{0} = \underline{0}$$

4) $\forall \underline{v} \in V, \forall h \in \mathbb{R}$ **Legge annullamento del prodotto**

$$h \underline{v} = \underline{0} \Leftrightarrow h = 0 \text{ oppure } \underline{v} = \underline{0}$$

Dim \Leftarrow : Vale per la 3)

$$\text{Dim } \Rightarrow: h \cdot \underline{v} = \underline{0}$$

Poniamo $h \neq 0$ e moltiplichiamo entrambi i membri per h^{-1} :

$$h^{-1}(h \cdot \underline{v}) = h^{-1} \underline{0} \Rightarrow (h^{-1}h) \underline{v} = \underline{v}$$

5) $h(-\underline{v}) = -(h\underline{v}) = (-h)\underline{v}$

Dim: $(-h)\underline{v} = -(h\underline{v})$: Dobbiamo dimostrare che sia opposto, quindi:

$$(-h)\underline{v} + h\underline{v} = \underline{0}$$

$$(-h + h)\underline{v} = \underline{0}\underline{v}$$

$$\text{Dim: } h(-\underline{v}) = -(h\underline{v})$$

$$h(-\underline{v}) + h\underline{v} = h(-\underline{v} + \underline{v}) = h \cdot \underline{0} = \underline{0}$$

6) $(-1)\underline{v} = -\underline{v}$ Corollario immediato

7) $(\underline{v} + \underline{w}) + \underline{z} = \underline{v} + (\underline{w} + \underline{z})$

Dato che l'associatività si può sempre ridurre a due elementi, possiamo assumere la associatività generalizzata, questo ci permette di omettere le parentesi.

8) Lo stesso concetto del punto 7) si può applicare per la commutatività, quindi se vale per due elementi vale anche per n elementi, quindi possiamo ordinare gli elementi come ci pare.

9) Stesso concetto del punto 7)e8) vale anche per la distributività.

3.3 Proporzionalità

Presi $\underline{v}, \underline{w} \in V$ si dicono **proporzionali** \Leftrightarrow

$$\exists h \neq 0 \quad \underline{v} = h\underline{w}$$

La proporzionalità è una **Relazione di Equivalenza**, quindi valgono le tre proprietà:

Riflessiva: $\underline{v} = 1\underline{v}$

Simmetrica: $\underline{v} = h\underline{w} \Rightarrow h^{-1}\underline{v} = \underline{w}$

Transitiva: $\underline{v} = h\underline{w}$ e $\underline{w} = k\underline{z} \Rightarrow \underline{v} = h(k\underline{z}) = (hk)\underline{z} \quad (h, k \neq 0)$

3.3.1 Esempi

Indicheremo con la tilde \sim la proporzionalità.

R^3

$$(1, 2, 0) \sim (2, 4, 0)$$

$$(1, 2, 0) \not\sim (0, 0, 0)$$

Rx

$$1 + x^{40} \sim 2 + 2x^{40}$$

3.4 Combinazione Lineare

\underline{v} è combinazione lineare dei vettori $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \dots, \underline{v}_n \Leftrightarrow$

$$\exists h_1, \dots, h_n \in \mathbb{R} : \underline{v} = h_1 \cdot \underline{v}_1 + \dots + h_n \cdot \underline{v}_n$$

(Sia i vettori \underline{v} che gli scalari h possono essere diversi tra loro)

3.4.1 Esempi

R^3

$(1, 2, 1)$ è combinazione lineare $(2, 4, 2)$ con $h = 2$

R^2

$(1, 2)$ è combinazione lineare di $(1, 1), (0, 1)$

$$(1, 2) = 1(1, 1) + 1(0, 1)$$

R^3

$(1, 2, 1)$ è combinazione lineare di $(1, 2, 0), (0, 1, 1), (1, 1, 1)$?

$$(1, 2, 1) = x_1(1, 2, 0) + x_2(0, 1, 1) + x_3(1, 1, 1)$$

Come possiamo notare in questo caso non è immediato trovare la soluzione, quindi possiamo ricorrere a un sistema lineare:

$$\begin{cases} x_1 & + x_3 = 1 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 = 2 \\ & x_2 + x_3 = 1 \end{cases} \begin{cases} \dots & & \\ 2x_1 & & = 1 \\ & \dots & \end{cases} \begin{cases} \dots & & \\ x_1 & & = \frac{1}{2} \\ & \dots & \end{cases} \begin{cases} x_3 + \frac{1}{2} = 1 \\ \dots & & \\ \dots & & \end{cases} \begin{cases} x_3 = -\frac{1}{2} \\ x_1 & & = \frac{1}{2} \\ & x_2 & = \frac{1}{2} \end{cases}$$

$Rx \ 1 + x + x^2$ è combinazione lineare di $1 + x, 1 + x^2$

$$1 + x + x^2 = h(1 + x) + k(1 + x^2) = kx^2 + hx + (h + k)$$

$$\begin{cases} h + k = 1 \\ h = 1 \\ k = 1 \end{cases} \text{ Nonhasoluzione}$$

3.5 SottoSpazi Vettoriali

Preso V spazio vettoriale, e $H \subseteq V$. Dim:

H stabile (chiuso) rispetto a $+$

$$\forall \underline{v}, \underline{w} \in H \Rightarrow \underline{v} + \underline{w} \in H$$

H stabile (chiuso) rispetto a \cdot

$$\forall h \in \mathbb{R}, \forall \underline{v} \in H \ h\underline{v} \in H$$

H sottospazio vettoriale se è stabile $+$ e \cdot

$$+_H : H \times H \rightarrow H \ (\underline{v}, \underline{w}) \mapsto \underline{v} +_v \underline{w}$$

$$\cdot_H : \mathbb{R} \times H \rightarrow H \ (h, \underline{v}) \mapsto h \cdot_v \underline{v}$$

Per semplicità d'ora in poi ometteremo i pedici, quindi ora dimostriamo che $(H, +, \cdot)$ sia sottospazio vettoriale:

- $(H, +)$ gruppo abeliano

$$\text{Commutativa: } \underline{v} +_h \underline{w} = \underline{v} +_v \underline{w} = \underline{w} +_v \underline{v} = \underline{w} +_h \underline{v}$$

Associtività: IDEM

$$\text{Neutro: } \underline{v} \cdot 0 = \underline{0} \in H \text{ Poiché stabile}$$

$$\text{Opposto: } (-1)\underline{v} = -\underline{v}$$

- $1 \cdot_h \underline{v} = 1 \cdot_v \underline{v} = \underline{v}$
- Distributività 1: DA FARE
- Distributività 2: DA FARE

IL VETTORE NULLO C'È SEMPRE!!!

3.5.1 SottoSpazi Banali

D'ora in poi indicheremo i sottospazi con \leq , esistono sempre due sottospazi banali:

$$1) (\{\underline{0}\}, +, \cdot) \ \{\underline{0}\} \leq V$$

$$2) V \leq V \text{ Estremamente banale}$$

DA CHEKKARE: Ricordare anche che l'unico sottospazio finito possibile è $\{\underline{0}, \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\} = \{\underline{0}\}$

3.5.2 Esempi

Per dimostrare che un insieme sia sottospazio bisogna sempre verificare che sia **non vuoto, stabile rispetto a + e ·**.

R^3

$$H_1 = \{(x, y, z) \in R^3 / x = y\}$$

1

Non vuoto: banale

Stabile +:

$$(x_1, y_1, z_1) + (x_2, y_2, z_2) = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2)$$

Rispetta le proprietà poiché $x_1 + x_2 = y_1 + y_2$ essendo $x_1 = y_1$ e $x_2 = y_2$

Stabile ·:

$$h(x_1, y_1, z_1) = (hx_1, hy_1, hz_1) (hx_1 = hy_1)$$

$R_{2,2}$

$$\left\{ \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \right\} \leq \mathbb{R}^2$$

Questo insieme non è sottospazio vettoriale poiché non è stabile +:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \notin$$

R^3

$$H = \{(x, y, z) \in R^3 / x = y^2\} \leq R^3$$

Non è lineare quindi molto probabilmente non è sottospazio:

$$\textbf{Controesempio: } (2, 4, 0) + (3, 9, 0) = (5, 15, 0) \textbf{ MA } 5 = 15 \neq 5^2$$

R^3

$$H = \{(x, y, z) \in R^3 / x + y + z = 1\} \leq R^3$$

Non è omogeneo quindi molto probabilmente non è sottospazio:

$$\textbf{Controesempio } (1, 0, 0) + (0, 0, 1) = (1, 0, 1) \textbf{ MA } 1 + 0 + 1 \neq 1$$

$$R_2x \leq R_3x \leq \dots \leq Rx$$

$$\{p(x) \in R_4x / \text{grad} p(x) = 3\}$$

Il neutro ha necessariamente grado diverso da 3 quindi non può essere sottospazio

¹Truchetto per gli esercizi: se un sottospazio è costituito da un'equazione ed è lineare ed omogenea quasi sempre è sottospazio caso contrario no

•

$$\{p(x) \in R_4x / \text{grad} p(x) = 3 \text{ oppure } \text{grado } p(x) = 0\}$$

Ora ammette neutro ma non è comunque stabile poiché $(x^3 + 3) + (-x^3 + 5) = 8 \neq H$

•

$$\{P(x) \in Rx / p(-x) = p(x)\}$$

Stiamo considerando tutti i polinomi pari poiché $-x^{n_{\text{pari}}=x^n}$

È sottospazio poiché la somma tra pari rimane pari, idem il prodotto.

Caso particolare

$$\{(0, x) / x \in \mathbb{R}\} \cup \{(y, 0) / y \in \mathbb{R}\} \leq \mathbb{R}^2$$

Questo non è sottospazio vettoriale poiché non è stabile rispetto al $+$ poiché $(0, 1) + (1, 0) = (1, 1) \notin$

Però presi singolarmente sono sottospazi ma la loro unione no.

4 Lezione 06 - 24-03-2023

4.1 Proprietà Sottospazio Vettoriale

la somma di n oggetti Siano $\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_n \in W$ si ha $w_1 + w_2 \in W \Rightarrow$

sottospazi vettoriali Sia \mathbb{L} una famiglia di sottospazi di V , l'intersezione dei sottospazi della famiglia \mathbb{L} è un sottospazio e si indica:

$$\bigcap_{L \in \mathbb{L}} L$$

L'intersezione di una qualunque famiglia di sottospazi è un sottospazio.
Dimostriamolo:

Neutro: Il neutro è un elemento comune, quindi è sempre contenuto.

Stab +: Siano $\underline{v}, \underline{w} \in \bigcap_{L \in \mathbb{L}} L \Rightarrow \forall L \in \mathbb{L} \Rightarrow \underline{v}, \underline{w} \in L \Rightarrow \underline{v} + \underline{w} \in \bigcap_{L \in \mathbb{L}} L$

Stab \cdot : Siano $\underline{v} \in \bigcap_{L \in \mathbb{L}} L, h \in \mathbb{R} \Rightarrow \forall L \in \mathbb{L} \Rightarrow \underline{v}, \underline{w} \in L \Rightarrow \underline{v} + \underline{w} \in \bigcap_{L \in \mathbb{L}} L$

4.2 Sottospazio Generato

Sia $S \subseteq V$, indicheremo con $\langle S \rangle$ il **sotto spazio generato da S**.

$$\langle S \rangle = \bigcap_{L \in \mathbb{L}_s} L$$

$$\mathbb{L}_s = \{W \mid S \subseteq W\}$$

Intersezione dei sottospazi di V che contengono S

In altri termini: è il più piccolo sottospazio rispetto all'intersezione.

4.2.1 Esempi

Poniamo $H \leq V$

- $\langle H \rangle = H$ SEMPRE!
- $\langle \{0\} \rangle = \{0\}$
- $\langle V \rangle = V$
- $\langle \emptyset \rangle = 0$ Singleton dell'elemento neutro, poiché appartiene ad ogni elemento.

4.3 Casi di Sottospazi Generati

$S = H \cup K$ con $H, K \leq V$

$$\langle H \cup K \rangle = H + K = \{\underline{h} + \underline{k} \mid \underline{h} \in H, \underline{k} \in K\}$$

Dim: Come sempre per dimostrare l'uguaglianza dobbiamo dimostrare la doppia inclusione:

$$\langle H \cup K \rangle \subseteq \text{al contrario } H + K = \{\underline{h} + \underline{k} \mid \underline{h} \in H, \underline{k} \in K\}$$

non ho capito

Dimostriamo che sia spazio vettoriale:

Neutro

$$\underline{0} = \underline{0}^{\text{preso da H}} + \underline{0}^{\text{preso da K}}$$

Stabile +

$$\begin{aligned}(\underline{h} + \underline{k}) + (\underline{h}' + \underline{k}') &\in H + K \\ (h + h') + (k + k') &\end{aligned}$$

Stabile ·

$$\alpha(\underline{h} + \underline{k}) = \alpha\underline{h} + \alpha\underline{k}$$

4.3.1 Esempio

$$\begin{aligned}H &= \{(0, k)/x \in \mathbb{R}\} \quad K = \{(y, 0)/y \in \mathbb{R}\} \\ < H \cup K > = H + K = (0 + y, x + 0) = \mathbb{R}^2\end{aligned}$$

4.4 Proprietà Sottospazio Generato

Posto $H, K \leq V$, allora valgono le seguenti proprietà:

- $H \oplus K$ si dicono in somma diretta se $H \cap K = \{\underline{0}\}$ (neutro)
- $H + K = V$ allora H, K si dicono supplementari
- $H \oplus K = V$ allora si dicono complementari (in altri termini devono essere in somma diretta e supplementari).²

4.4.1 Esempio

Posti $\{\underline{0}\}$ e V :

Somma diretta : $\{\underline{0}\} \oplus V = \{\underline{0}\} \cap V = \{\underline{0}\}$

Supplementari : $\{\underline{0}\} + V = V$

Complementare : Dato che è sia somma diretta che supplementare

In generale, $H \leq K \Rightarrow H + K = K$

²È un concetto un po' strano, perché vuol dire somma normale (quindi caso 2), ma ricordandoci che l'intersezione da il neutro (quindi caso 1)

4.5 Dipendenza/Indipendenza Lineare

Sia V uno spazio vettoriale e siano $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \dots, \underline{v}_n \in V$, sono detti **linearmente dipendenti** (o legati) \Leftrightarrow

$$\exists \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \neq (0, 0, \dots, 0) = \alpha_1 \underline{v}_1 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n = \underline{0}$$

La loro combinazione lineare deve essere il vettore nullo. Se tali scalari non esistono allora si dice che sono **linearmente indipendenti** (o liberi), l'unica soluzione valida è quella formata da tutti zero: $0\underline{v}_1 + \dots + 0\underline{v}_n = \underline{0}$.

Se non sono dipendenti \Rightarrow Sono indipendenti

4.5.1 Esempio

Posto \mathbb{R}^2 facciamo i seguenti esempi:

$$(1, 1), (1, 0), (3, 0) \text{ sono dipendenti } 0(1, 1) + (-3)(1, 0) + 1(3, 0) = (0, 0)$$

$(1, 1), (1, 0)$ sono indipendenti $x(1, 1) + y(1, 0) = (0, 0)$ MA unica soluzione possibile $(0, 0)$ quindi sono

4.6 Proprietà dipendenza lineare

1) $\underline{0}$ dipende sempre da qualunque sistema

$$\underline{0} = 0\underline{v}_1 + \dots + 0\underline{v}_n$$

2) Sia \underline{v} dipendente da $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$ e ciascun \underline{v}_i dipende da $\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_m \Rightarrow \underline{v}$ dipende da $\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_m$ ³
Dim:

$$\underline{v} = \alpha_1 \underline{v}_1 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n \text{ (dipende come da tesi)}$$

$$\forall i, \underline{v}_i = \beta_{i,1} \underline{w}_1 + \dots + \beta_{i,m} \underline{w}_m \text{ (ogni } \underline{v}_i \text{ dipende a sua volta da un } \underline{w}_i)$$

$$\underline{v} = \alpha_1 (\beta_{1,1} \underline{w}_1 + \dots + \beta_{1,m} \underline{w}_m) + \dots + \alpha_n (\beta_{n,1} \underline{w}_1 + \dots + \beta_{n,m} \underline{w}_m)$$

$$\underline{v} = \gamma_1 \underline{w}_1 + \dots + \gamma_m \underline{w}_m \text{ (compattiamo)}$$

3) \underline{v}_i dipende da $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$

$$\underline{v}_i = 0\underline{v}_1 + \dots + 0\underline{v}_n$$

4) $\underline{v}, \underline{w}$ dipende da $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \Rightarrow \underline{v} + \underline{w}$ dipende da $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$

Dim:

$$\underline{v} = \alpha_1 \underline{v}_1 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n$$

$$\underline{w} = \beta_1 \underline{v}_1 + \dots + \beta_n \underline{v}_n$$

$$\underline{v} + \underline{w} = (\alpha_1 + \beta_1) \underline{v}_1 + \dots + (\alpha_n + \beta_n) \underline{v}_n$$

5) \underline{v} dipende da $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \Rightarrow h\underline{v}$ dipende da $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$

³Una specie di transitività della dipendenza

4.7 Relazione con la Generazione

Posti $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \in V$ allora:

$$\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle = \{h_1 \underline{v}_1, \dots, h_n \underline{v}_n / h_i \in R\} \text{ Copertura Lineare}$$

In altre parole:

$$\underline{v} \in \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle \text{ se } \underline{v} \text{ dipende dai vettori } \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$$

Dim sottospazio:

- Neutro: vale per la 1)
- Stabile +: vale per la 4)
- Stabile \cdot : vale per la 5)

4.7.1 Esempio

boh non si è capito nulla in classe