Aniona on A+B

dia
$$A = S_{pan}(v_1, v_K)$$
 $B = S_{pan}(w_1, w_S)$
 $A + B = \begin{cases} v + w \mid v \in A, w \in B \end{cases} = \begin{cases} = \begin{cases} 2 \sqrt{1} + 4 \sqrt{1} +$

ESEMPIO V= IR

A = SPAN (
$$\begin{pmatrix} 1 \\ 24 \\ 00 \end{pmatrix}$$
)

B = SPAN ($\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ -2 \end{pmatrix}$)

or rata and to the olim A = 2

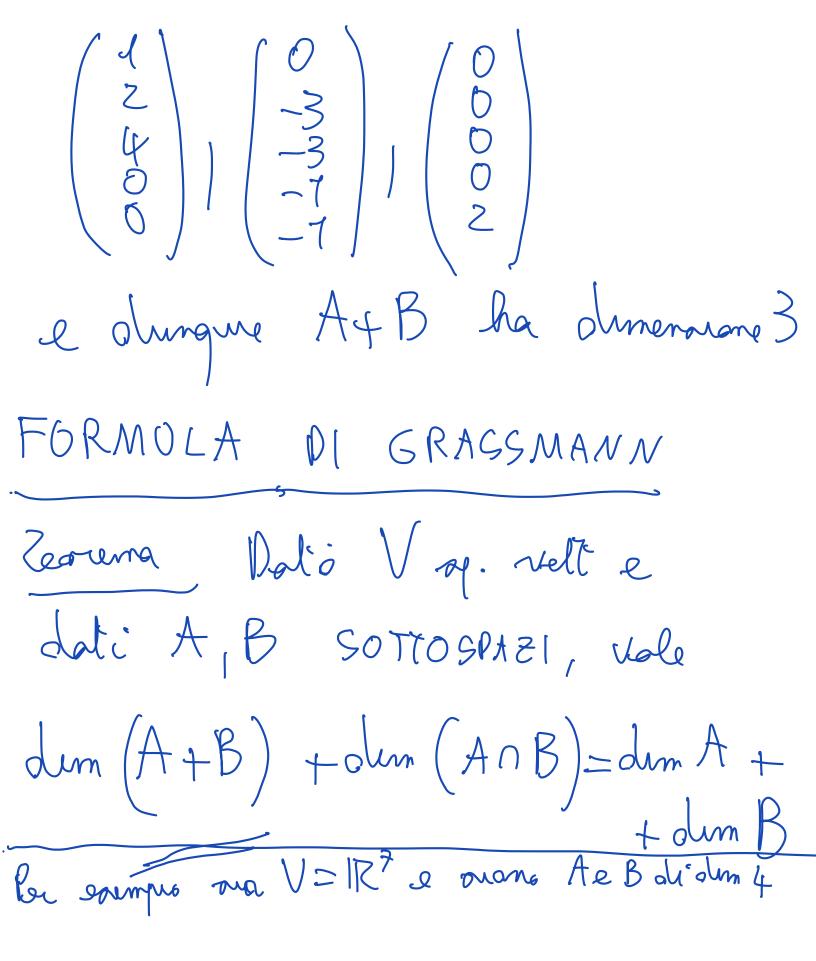
dim B = 2

Chi = A+B = che olimenariame has

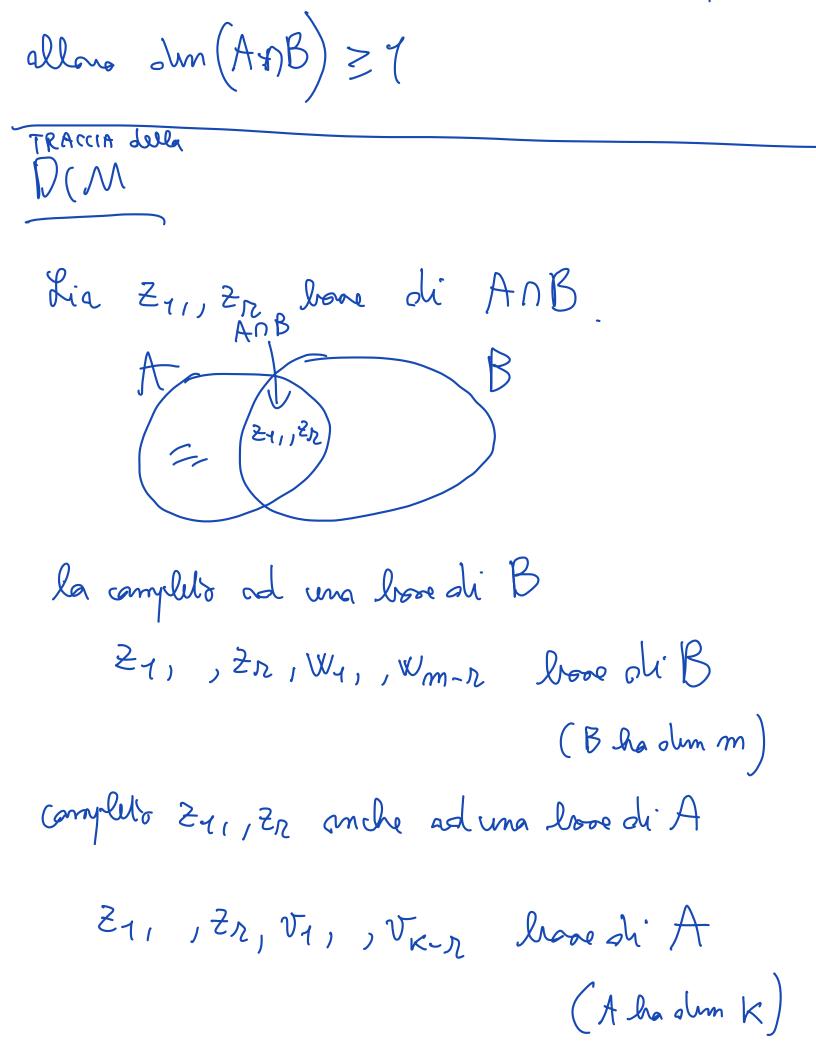
 $A+B=$ Span ($\begin{pmatrix} 1 \\ 24 \\ 8 \end{pmatrix}$)

 $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$

Con l'algoritmo: $\begin{pmatrix}
1 & 1 & 3 & 1 \\
2 & -1 & 0 & -1 \\
4 & 1 & 6 & 0 \\
0 & -1 & -2 & 1
\end{pmatrix}$ $\begin{pmatrix}
1 & 1 & 3 & 0 \\
2 & -1 & 0 & 0 \\
4 & 1 & 6 & 0 \\
0 & -1 & -2 & 2
\end{pmatrix}$ 7 (A) 0,000 2 (-3) 0 0 4 -3 0 6 0 -1 0,00 0 -1 2 0 Kungne una love di A+B



<7 + den (ADB) = 4+4



Laguians che A+B = 2for (24), 2r, $\sqrt{1}$, $\sqrt{1}$, $\sqrt{1}$, $\sqrt{1}$, $\sqrt{1}$ POMANDA. MANUIT.

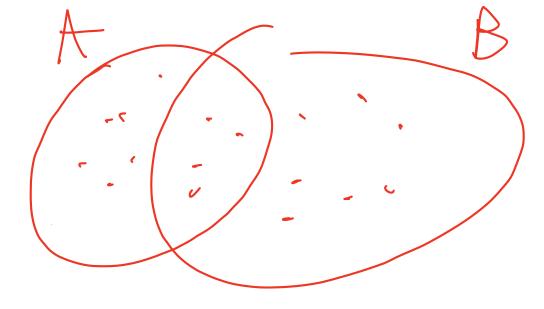
At B ha forse dimensione K+m-z? re la upporta é SI el les édunations dem A+B + olin ANB = olin A rolin B Per dem che A+B ha dum K+m-r resta sos da dimodiare che 7-11 22, T1, VK-2, W1, WM-2 SONO LIN (NDIP

SUPPONIAMO che 2, 2, + + 2, 7, + B, 2, + + B, VK-1, + $+ \gamma_{m-r} W_{m-r} = 0$ + 71 01 + Allara 2 27 74 + +2121+ 3121 + BARNKINT - JUMI- - JUMIN 6 4 Allona il rettore qui sopra é un ANB e pertonte posso espumerlo anche come = 5,27 + + 5 x 2 x In joutidance

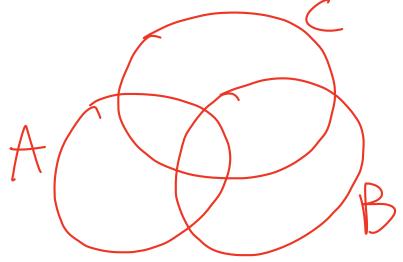
dato che 241, 3r, W1, Wm-r é love di B, deve valere $\delta_{1} = \delta_{2} = \delta_{1} = T_{1} = 0$ Riguardonalo (#) repla 2-2-1+ +2, 2-1+ By V-1+ +BK-NK-N dals che Z11, Zr, V7, , Vx-r è broe di A, dene volve $= a_{n} = \beta_{l} = \beta_{k-n} = 0$

E SER C1210

FRA INSIEMI FINITI



$$\approx (AUB) = \approx A + \approx B - \approx (ADB)$$



$$%(AVBUC) = &A + *B + *C - *(ANB) - *(ANC) - *(BNC)$$
 $+ *(ANBNC)$

VALE FORSE UN EQUIVALENTE DI QUESTA PER LE DIM DI SOTTOSPAZI. NO ESERCIZIO

Dire se eautono in 1R4 tre sollogosi A, B, C di dim 2 trli che ANB=505 ANC=505

 $BnC=\{0\}$

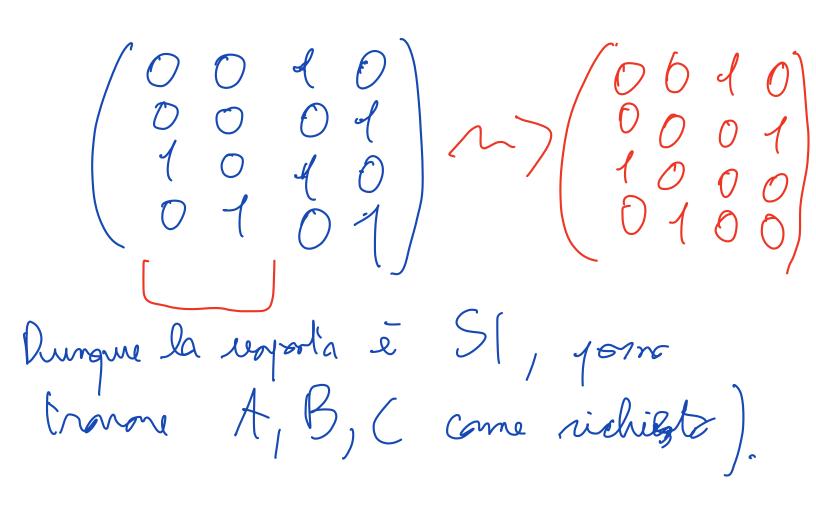
Parlo per enemps da

 $A = Sym \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

 $\beta = \beta_{loc} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$

Anb = 203

8 ()) (:) diolm ? Anc=505 per GRASSMANN é equivolente à olum A+C = 4 e when com B



NOTO de con gli A, B, C columbi sopra

2 2 2

Jum(A+B+C) = olum A + olum B + dum(

- olum (A 1 B) - olum (A 1 C) - olum (B 1 C)

+ olum (A 1 B 1 C)

4 +6 DUNQUE NIENTE FORMOLA DI GRASSMANN GENERALIZHAM. SISTEMI CINEARI

NOTAZIONE

3 x(4)

$$= 5 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 6 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \sim 1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 16 \\ 10 \\ 21 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 0 \\ 7 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 7 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \beta \\ 12 \end{pmatrix}$$

$$3 \times 2 \qquad 2 \times 1$$

$$\begin{cases} 2 \times -3y + 42 = 0 \\ 2 \times +y -2 = 0 \\ 1 \times +y +12 = 0 \end{cases}$$

POSSO PRESENTARE IL SISTEMA COST

$$\begin{pmatrix} 2 & -3 & 4 \\ 2 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

MATRICE DEL SISTEMA

$$\begin{pmatrix}
 2 -3 & 4 \\
 0 & 4 -5 \\
 1 & 1
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 x \\
 4 \\
 2
 \end{pmatrix}
 =
 \begin{pmatrix}
 0 \\
 0 \\
 2
 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
 4 & 1 & 1 & 1 \\
 2 & -3 & 4 & -5
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 1 & 1 \\
 2 & -3 & 4 & -5
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -3 & 4 & -5
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 4 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 1 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix}
 X & 4 & 2 & 2 \\
 2 & -5 & 2 & 2
 \end{pmatrix}$$

DA QUI VEDETE SUBITO CHE L'UNITA SOCUZIONE È

