

**EJEMPLO 5.2.11**  $C^1[0, 1]$  es un subespacio propio de  $C[0, 1]$ 

Sea  $C^1[0, 1]$  el conjunto de funciones con primeras derivadas continuas definidas en  $[0, 1]$ . Como toda función diferenciable es continua, se tiene  $C^1[0, 1] \subset C[0, 1]$ . Puesto que la suma de dos funciones diferenciables es diferenciable y un múltiplo constante de una función diferenciable es diferenciable, se ve que  $C^1[0, 1]$  es un subespacio de  $C[0, 1]$ . Se trata de un subespacio propio porque no toda función continua es diferenciable.

**Cálculo****EJEMPLO 5.2.12** Otro subespacio propio de  $C[0, 1]$ 

Si  $f \in C[0, 1]$ , entonces  $\int_0^1 f(x) dx$  existe. Sea  $H = \{f \in C[0, 1] : \int_0^1 f(x) dx = 0\}$ . Si  $f \in H$  y  $g \in H$ , entonces  $\int_0^1 [f(x) + g(x)] dx = \int_0^1 f(x) dx + \int_0^1 g(x) dx = 0 + 0 = 0$  y  $\int_0^1 \alpha f(x) dx = \alpha \int_0^1 f(x) dx = 0$ . Así  $f + g$  y  $\alpha f$  están en  $H$  para todo número real  $\alpha$ . Esto muestra que  $H$  es un subespacio propio de  $C[0, 1]$ .

**Cálculo**

Como lo ilustran los últimos tres ejemplos, un espacio vectorial puede tener un número grande y variado de subespacios propios. Antes de terminar esta sección se demostrará un hecho interesante sobre subespacios.

**Teorema 5.2.2**

Sean  $H_1$  y  $H_2$  dos subespacios de un espacio vectorial  $V$ . Entonces  $H_1 \cap H_2$  es un subespacio de  $V$ .

**Demostración**

Observe que  $H_1 \cap H_2$  es no vacío porque contiene al  $\mathbf{0}$ . Sea  $\mathbf{x}_1 \in H_1 \cap H_2$  y  $\mathbf{x}_2 \in H_1 \cap H_2$ . Entonces como  $H_1$  y  $H_2$  son subespacios,  $\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 \in H_1$ , y  $\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 \in H_2$ . Esto significa que  $\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 \in H_1 \cap H_2$ . De manera similar,  $\alpha \mathbf{x}_1 \in H_1 \cap H_2$ . Por lo tanto, se cumplen los dos axiomas de cerradura y  $H_1 \cap H_2$  es un subespacio.

**EJEMPLO 5.2.13** La intersección de dos subespacios de  $\mathbb{R}^3$  es un subespacio

En  $\mathbb{R}^3$  sea  $H_1 = \{(x, y, z) : 2x - y - z = 0\}$  y  $H_2 = \{(x, y, z) : x + 2y + 3z = 0\}$ . Entonces  $H_1$  y  $H_2$  consisten en vectores que se encuentran sobre planos que pasan por el origen y son, según el ejemplo 5.2.5, subespacios de  $\mathbb{R}^3$ .  $H_1 \cap H_2$  es la intersección de los dos planos que se calculan como en el ejemplo 4.5.9 de la sección 4.5:

$$x + 2y + 3z = 0$$

$$2x - y - z = 0$$

Reduciendo renglones se tiene

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & | & 0 \\ 2 & -1 & -1 & | & 0 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & | & 0 \\ 0 & -5 & -7 & | & 0 \end{pmatrix} \longrightarrow$$

$$\longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & | & 0 \\ 0 & 1 & \frac{7}{5} & | & 0 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{5} & | & 0 \\ 0 & 1 & \frac{7}{5} & | & 0 \end{pmatrix}$$