

Subespaços gerados, soma e interseção, parâmetros e escalonamento

Subespaço vetorial:

Um subconjunto de um espaço vetorial pode ser dito subespaço se satisfeitas todas as 8 condições de um espaço vetorial (elemento inverso, neutro...), que podem ser resumidas a duas propriedades, ser fechado para a soma e produto por escalar.

Subespaço vetorial:

Estes são os testes de fechamento de S com relação às duas operações:

- $u, v \in S \Rightarrow u + v \in S, \forall u, v \in S$
- $u \in S \wedge k \in R \Rightarrow k.u \in S, \forall u \in S \wedge \forall k \in R$

Subespaço vetorial:

Os subespaços podem ser representados como combinações lineares de vetores. Um conjunto de elementos que podem ser combinados linearmente de forma a gerar todo um dado subespaço é dito um conjunto gerador.

Subespaço vetorial:

Assim podemos utilizar um conjunto de vetores para representar o subespaço que ele gera por exemplo podemos nos referir ao subespaço $[(1,0)]$, note que esse subespaço contem todos os pontos do eixo X , outro exemplo é o subespaço $[(1,0),(0,1)]$ este se refere a todo o plano XY .

Subespaço vetorial:

Note que mesmo que ainda podemos adicionar vetores na representação do subespaço anterior por exemplo $[(1,0),(0,1),(1,1)]$, entretanto ainda geraríamos o mesmo subespaço pois $(1,1)$ é combinação linear de $(1,0)$ e $(0,1)$.

Subespaço vetorial:

Note também que com o exemplo anterior mostramos que o conjunto gerador de um subespaço não é único outro exemplo é que $[(1,0)]$ e $[(2,0)]$, se referem ao mesmo subespaço.

Subespaço vetorial:

Também podemos representar subespaços com sistemas de equações, e é também possível encontrar um sistema de equações pelo conjunto gerador e um conjunto gerador a partir de um sistema de equações. Utilizando o escalonamento e a parametrização.

Soma e interseção:

Definimos a soma de dois subespaços S_1 e S_2 :

$$S_1 + S_2 = \{v \in V \Rightarrow \exists v_1, v_2 \mid v = v_1 + v_2 \wedge (v_1 \in S_1 \wedge v_2 \in S_2)\}$$

Note que existem elementos na soma de S_1 e S_2 que não pertencem nem a S_1 nem a S_2 , e também que a soma pertence ao mesmo espaço ao qual S_1 e S_2 pertencem.

Soma e interseção:

De forma resumida podemos definir a soma de S_1 e S_2 como o menor subespaço ao qual a união de S_1 e S_2 pertence (observe que a união não necessariamente será um subespaço e por isso seria necessário “adicionar alguns elementos”).

Soma e interseção:

Podemos definir a interseção de S_1 e S_2 como sendo o conjunto de elementos que pertencem a ambos os subespaços.

Soma e interseção:

Note que esse conjunto será sempre um subespaço pois os elementos da união quando somados ou multiplicados por escalar irão pertencer tanto a S_1 quanto a S_2 pois S_1 e S_2 são subespaços.