

TEO: Sono equivalenti gl' asuti

- la somma $V_1 + \dots + V_s$ è diretta
- se $v_1 \in V_1, \dots, v_s \in V_s$ sono t.c. $v_1 + \dots + v_s = 0$
allora $v_1 = \dots = v_s = 0$
(zero, come elem di $V_1 + \dots + V_s$ si rappres solo
come $0 + \dots + 0$)
- $\dim(V_1 + \dots + V_s) = \dim V_1 + \dots + \dim V_s$
- base $V_1 + \dots + V_s = \text{base } V_1, \dots, \text{base } V_s$

Es: È corretto scrivere $\mathbb{R}^3 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle \oplus \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$?

decorre verif che

1) se somma è diretta

$$\left[\begin{array}{l} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right) \text{ è base } \dots ; \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right) \text{ è base } \dots \\ \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right) \text{ è base } \dots \end{array} \right]$$

2) $\mathbb{R}^3 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle + \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$

Es: V ssv di \mathbb{C}^{10} , $\dim V = 7$; v_1, \dots, v_7 base di V
È corretto scrivere

$$V = \langle v_1, v_2 \rangle \oplus \langle v_3, v_4 \rangle \oplus \langle v_5, v_6, v_7 \rangle ?$$

Es: Giudicare V, W ssv di \mathbb{C}^3 t.c.

$$\mathbb{C}^3 = V \oplus W ; \dim V \neq 0, \dim W \neq 0$$

Es: In \mathbb{R}^2 si considera l'insieme A descritto parametricamente da

$$x = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R}$$

- determinare una descrizione cartesiana di A ;
- descrivere geometricamente l'insieme A .

Sol: la descrizione parametrica è:
$$\begin{cases} x_1 = 5 + 3t \\ x_2 = 4 - 6t \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R}$$

Una descrizione cartesiana si ottiene individuando per quali $x_1, x_2 \in \mathbb{R}$ il sistema precedente ha soluzioni.

$$\begin{cases} 3t = x_1 - 5 \\ -6t = x_2 - 4 \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R} \quad \text{è equiv.}$$

$$a: \begin{cases} 3t = x_1 - 5 \\ 0 = 2x_1 + x_2 - 14 \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R}$$

che ha soluzioni \Leftrightarrow $2x_1 + x_2 = 14$

L'equazione cartesiana ottenuta si ricorre, ad es.:

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix} \quad (\text{ps canonico})$$

ovvero:

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \left(x - \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix} \right) = 0$$

Utilizziamo una rappresentazione di \mathbb{R}^2 su un piano α , e

posto

$$n \equiv \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \text{vettore}$$

$$P \equiv \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad \text{punto}$$

A risulta rappresentata dalla retta per P perpendicolare ad n ,

ovvero, constatato che $n \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \end{pmatrix} = 0$, dalla retta per P parallela al vettore di coordinate $\begin{pmatrix} 3 \\ -6 \end{pmatrix}$.

Es: L punto dello spazio, $\alpha \ni L$ piano, \mathcal{B} base orthonormale di α_L .

- Determinare una descrizione parametrica della retta di α

per $B \equiv \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$ parallela al vettore $v \equiv \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$.

- Determinare una descrizione cartesiana.

Es: In \mathbb{R}^3 si considera l'insieme F descritto parametricamente da:

$$x = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + r \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad r, s \in \mathbb{R}$$

- determinare una descrizione cartesiana di F della forma:

$$n_1 x_1 + n_2 x_2 + n_3 x_3 = a \quad (n_1, n_2, n_3, a \in \mathbb{R})$$

- con riferimento ad una rappresentazione geometrica di \mathbb{R}^3 , descrivere F come piano per il punto di coordinate $\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ed ortogonale ad un opportuno vettore.

Ris: una descrizione cartesiana è $x_1 - x_2 + x_3 = 3$

che equivale a $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot x = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ (ps canonico)

$$\text{ovvero } a: \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \left(x - \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = 0.$$

Posto $A \equiv \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $n \equiv \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$, F risulta il piano per A perpendicolare ad n .