

Subesp. Gerado (cont.)

Relembre:

Uma combinação linear de v_1, v_2, \dots, v_m é uma expressão da forma

$$\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_m v_m,$$

em que $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m \in \mathbb{R}$.

Definimos $[v_1, v_2, \dots, v_m] = \{ \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m \mid \alpha_1, \dots, \alpha_m \in \mathbb{R} \}$.

Se $W = [v_1, v_2, \dots, v_m]$, então dizemos que $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ é um conjunto gerador de W .

Exemplos.

1. Vamos encontrar um conjunto gerador do espaço \mathbb{R}^3 .

Denote $e_1 = (1, 0, 0)$, $e_2 = (0, 1, 0)$ e $e_3 = (0, 0, 1)$. Então $\mathbb{R}^3 = [e_1, e_2, e_3]$. De fato, seja $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$. Então

$$\begin{aligned} (\alpha, \beta, \gamma) &= (\alpha, 0, 0) + (0, \beta, 0) + (0, 0, \gamma) = \\ &= \alpha(1, 0, 0) + \beta(0, 1, 0) + \gamma(0, 0, 1) = \alpha e_1 + \beta e_2 + \gamma e_3. \end{aligned}$$

Observação. Seja $u \in \mathbb{R}^3$. Então, também vale que $[u, e_1, e_2, e_3] = \mathbb{R}^3$.

De fato, dado $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$, podemos escrever $(\alpha, \beta, \gamma) = \alpha e_1 + \beta e_2 + \gamma e_3 + 0 \cdot u$.

Então $\{e_1, e_2, e_3\}$ e $\{u, e_1, e_2, e_3\}$ são conjuntos geradores de \mathbb{R}^3 .

2. Considere os subespaços de $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$:

$$W_1 = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ 0 & 2b \end{pmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\} \text{ e } W_2 = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & 3b \end{pmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\}.$$

Então

$$W_1 + W_2 = \left\{ \begin{pmatrix} a_1 & b_1 \\ 0 & 2b_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a_2 & 0 \\ b_2 & 3b_2 \end{pmatrix} \mid a_1, b_1, a_2, b_2 \in \mathbb{R} \right\} =$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a_1 + a_2 & b_1 \\ b_2 & 2b_1 + 3b_2 \end{pmatrix} \mid a_1, a_2, b_1, b_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b_1 \\ b_2 & 2b_1 + 3b_2 \end{pmatrix} \mid a, b_1, b_2 \in \mathbb{R} \right\} =$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & b_1 \\ 0 & 2b_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b_2 & 3b_2 \end{pmatrix} \mid a, b_1, b_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + b_1 \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} + b_2 \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \mid a, b_1, b_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

Dai $\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \right\}$

é um conjunto gerador de $W_1 + W_2$.

Temas que, podemos reescrever os subespaços:

$$W_1 = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \mid c=0, d=2b \right\}, \quad W_2 = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \mid b=0, d=3c \right\}$$

dai

$$W_1 \cap W_2 = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \mid c=0, d=2b, b=0, d=3c \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R}) \mid c=0, b=0, d=0 \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \mid a \in \mathbb{R} \right\} =$$

$$= \left\{ a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \mid a \in \mathbb{R} \right\}.$$

$$\text{Daí } \left[\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right] = W_1 \cap W_2.$$

Dependência Linear e Base

Definição. Sejam V um esp. vet. e $v_1, v_2, \dots, v_m \in V$.

(a) Dizemos que $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ é **linearmente dependente** (ou l.d.) se existem $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m \in \mathbb{R}$ **não** todos nulos, tais que

$$\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_m v_m = 0.$$

(b) Dizemos que $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ é **linearmente independente** (ou l.i.) se **não** é l.d., ou seja, toda vez que temos

$$\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_m v_m = 0,$$

então $\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_m = 0$.

Exemplos.

1. No plano \mathbb{R}^2 , dois elementos $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^2$ são l.d. se, e somente se, estão numa mesma reta passando pela origem. Se $v_1 \neq 0$, então $\{v_1, v_2\}$ é l.d. se e só se $[v_1] = [v_1, v_2]$.

2. No espaço \mathbb{R}^3 , então $\{v_1, v_2, v_3\}$ é l.d. se e somente se v_1, v_2 e v_3 estão num mesmo plano que contém a origem.

3. Em \mathbb{R}^2 , o conjunto $\{(1,0), (1,1), (0,1)\}$ é l.d. De fato,

$$(1,0) - (1,1) + (0,1) = (0,0).$$

obs. Existem diversas outras comb. lineares que dão 0, por exemb:

$$5 \cdot (1,0) - 5(1,1) + 5(0,1) = (0,0)$$

4. Em \mathbb{R}^2 , o conjunto $\{(1,0), (0,1)\}$ é l.i. De fato, assumamos que $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ são tais que

$$\alpha(1,0) + \beta(0,1) = \mathbf{0} = (0,0).$$

Mas, $\alpha(1,0) + \beta(0,1) = (\alpha, 0) + (0, \beta) = (\alpha, \beta)$. \textcircled{D} daí, $(\alpha, \beta) = (0,0)$, ou seja, $\alpha = 0$ e $\beta = 0$. Portanto, provamos que $\{(1,0), (0,1)\}$ é l.i.

5. Analogamente, $\{(1,0,0), (0,1,0), (0,0,1)\}$ é l.i. em \mathbb{R}^3 (verifique).

Vale também que $\{(1,1,1), (1,1,0), (1,0,0)\}$ é l.i. em \mathbb{R}^3 .

De fato, sejam $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ tais que

$$= (\alpha, \alpha, \alpha) + (\beta, \beta, 0) + (\gamma, 0, 0);$$

$$(0,0,0) = \alpha(1,1,1) + \beta(1,1,0) + \gamma(1,0,0) = (\alpha + \beta + \gamma, \alpha + \beta, \alpha).$$

Daí, obtemos que

$$\begin{cases} \alpha + \beta + \gamma = 0 \\ \alpha + \beta = 0 \\ \alpha = 0 \end{cases}$$

Daí $\alpha = 0$, $\beta = 0$ e $\gamma = 0$.

Teorema. Um conjunto $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ é l.d. se, e somente se, pelo menos um dos vetores é comb. linear dos demais.

Definição. Seja V um esp. vet. Um conjunto $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ é uma **base** de V se:

(i) $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ é l.i.,

(ii) $[v_1, v_2, \dots, v_m] = V$.

Exemplos.

6. $\{(1,0), (0,1)\}$ é base de \mathbb{R}^2 . $\{(1,0,0), (0,1,0), (0,0,1)\}$ é base de \mathbb{R}^3 .

7. $\{(1,0), (2,0)\}$ não é base de \mathbb{R}^2 , pois o mesmo é l.d.

8. $\{(1,0,0), (0,1,0)\}$ é l.i., mas não gera \mathbb{R}^3 . Portanto não é base de \mathbb{R}^3 .

9. $\{(1,1,1), (1,1,0), (1,0,0)\}$ é base de \mathbb{R}^3 . Já vimos que é l.i., e bastaria mostrar que o mesmo gera \mathbb{R}^3 (exercício).

10. Considere o conjunto $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$. Então

$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$
é base de $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ (verifique).

Teorema.

(a) Assuma que $\{v_1, v_2, \dots, v_m\} = \mathcal{V}$. Então existe um subconjunto de $\{v_1, v_2, \dots, v_m\}$ que é base de \mathcal{V} .

(b) Assuma que $\{w_1, \dots, w_s\}$ é l.i. Então, existe uma base de \mathcal{V} contendo $\{w_1, \dots, w_s\}$.

Teorema. Seja \mathcal{V} um esp. vet. com base $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$. Então:

(a) qualquer conjunto com mais que n elementos é l.d.

(b) um conjunto l.i. com exatamente n elem. é base de \mathcal{V} .

Corolário. Duas bases de \mathcal{V} possuem o mesmo número de elementos.

Definição. A **dimensão** de \mathcal{V} , denotada por $\dim \mathcal{V}$, é o no. de elementos de uma base de \mathcal{V} .

Exemplos. (i) $\dim \mathbb{R}^2 = 2$ (ii) $\dim \mathbb{R}^3 = 3$ (iii) $\dim \mathbb{R}^n = n$ (exercício).
(iv) $\dim M_{2 \times 2}(\mathbb{R}) = 4$.