

Combinaciones lineales

Independencia lineal

Suma directa

C.L. - clase pasada

Dado $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., llamamos

C.L. - clase pasada

Dado $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., llamamos
combinación lineal de $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$

C.L. - clase pasada

Dado $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., llamamos combinación lineal de $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$ a cualquier vector

C.L. - clase pasada

Dado $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., llamamos combinación lineal de $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$ a cualquier vector

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n$$

C.L. - clase pasada

Dado $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., llamamos combinación lineal de $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$ a cualquier vector

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n$$

con $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}$

•
•
•

l.i.

Si $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., los vectores $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$
son linealmente independientes

•
•
•
l.i.

Si $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., los vectores $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$ son linealmente independientes si la única c.l. que verifica:

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n = \vec{0}$$

•
•
•
l.i.

Si $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., los vectores $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$ son linealmente independientes si la única c.l. que verifica:

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n = \vec{0}$$

es

$$\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0 \in \mathbb{K}$$

•
•
•

l.d.

Si $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., los vectores $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$
son linealmente dependientes

•
•
•

l.d.

Si $(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v., los vectores $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{V}$
son linealmente dependientes

si no son l.i.

Proposición

$(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v.

$\{v_1, \dots, v_n\}$ es l.d. \iff algún v_i es c.l.
de los otros

Observación importante

No todos los v_i son c.l. de los vectores restantes

Ejemplo

Los vectores

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

son l.d.

Ejemplo

Los vectores

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

son l.d. Ahora

► $v_1 = \frac{1}{2} \cdot v_2 + 0 \cdot v_3$

Ejemplo

Los vectores

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

son l.d. Ahora

▶ $v_1 = \frac{1}{2} \cdot v_2 + 0 \cdot v_3$

▶ $v_2 = 2 \cdot v_1 + 0 \cdot v_3$

Ejemplo

Los vectores

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

son l.d. Ahora

- ▶ $v_1 = \frac{1}{2} \cdot v_2 + 0 \cdot v_3$
- ▶ $v_2 = 2 \cdot v_1 + 0 \cdot v_3$
- ▶ v_3 **no** es c.l. de los restantes

Demostración \Leftarrow

Si

$$v_k = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Demostración \Leftarrow

Si

$$v_k = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Paso v_k restando.

Demostración \Leftarrow

Si

$$v_k = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Paso v_k restando.

Obtengo

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} - v_k + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Demostración \Leftarrow

Si

$$v_k = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Paso v_k restando.

Obtengo

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} - v_k + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Es una c.l. que da $\vec{0}$, con un coeficiente $\neq 0$

Demostración \Leftarrow

Si

$$v_k = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Paso v_k restando.

Obtengo

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} - v_k + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Es una c.l. que da $\vec{0}$, con un coeficiente $\neq 0$

$\Rightarrow v_1, \dots, v_n$ son l.d.

Demostración \Leftarrow

Si

$$v_k = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Paso v_k restando.

Obtengo

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_{k-1} v_{k-1} - v_k + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \cdots + \alpha_n v_n$$

Es una c.l. que da $\vec{0}$, con un coeficiente $\neq 0$

$\Rightarrow v_1, \dots, v_n$ son l.d.

Demostración \Rightarrow

Si v_1, \dots, v_n son i.i.d.

Demostración \Rightarrow

Si v_1, \dots, v_n son l.d. Entonces

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \dots + \alpha_n v_n$$

con algún $\alpha_k \neq 0$

Demostración \Rightarrow

Si v_1, \dots, v_n son l.d. Entonces

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \dots + \alpha_n v_n$$

con algún $\alpha_k \neq 0$

Paso restando el término $\alpha_k v_k$:

$$-\alpha_k v_k = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \dots + \alpha_n v_n$$

Demostración \Rightarrow

Si v_1, \dots, v_n son l.d. Entonces

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \dots + \alpha_n v_n$$

con algún $\alpha_k \neq 0$

Paso restando el término $\alpha_k v_k$:

$$-\alpha_k v_k = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \dots + \alpha_n v_n$$

multiplico la igualdad por $-\alpha_k^{-1}$:

$$v_k = -\alpha_k^{-1} \alpha_1 v_1 - \dots - \alpha_k^{-1} \alpha_n v_n$$

Demostración \Rightarrow

Si v_1, \dots, v_n son l.d. Entonces

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \dots + \alpha_n v_n$$

con algún $\alpha_k \neq 0$

Paso restando el término $\alpha_k v_k$:

$$-\alpha_k v_k = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \dots + \alpha_n v_n$$

multiplico la igualdad por $-\alpha_k^{-1}$:

$$v_k = -\alpha_k^{-1} \alpha_1 v_1 - \dots - \alpha_k^{-1} \alpha_n v_n$$

$\Rightarrow v_k$ es c.l. de los restantes vectores.

Demostración \Rightarrow

Si v_1, \dots, v_n son l.d. Entonces

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k + \dots + \alpha_n v_n$$

con algún $\alpha_k \neq 0$

Paso restando el término $\alpha_k v_k$:

$$-\alpha_k v_k = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_{k-1} v_{k-1} + \alpha_{k+1} v_{k+1} + \dots + \alpha_n v_n$$

multiplico la igualdad por $-\alpha_k^{-1}$:

$$v_k = -\alpha_k^{-1} \alpha_1 v_1 - \dots - \alpha_k^{-1} \alpha_n v_n$$

$\Rightarrow v_k$ es c.l. de los restantes vectores.



Proposición

$(\mathbb{V}, \mathbb{K}, +, \cdot)$ e.v.

(v_1, \dots, v_n) es l.i.



$$\forall v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$$

los λ_i son únicos

Proposición

Dado \mathbb{V} e.v. y

$$\mathcal{A} = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$$

generador de \mathbb{V} ,

Proposición

Dado \mathbb{V} e.v. y

$$\mathcal{A} = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$$

generador de \mathbb{V} , existe un generador

$$\mathcal{A}' \subset \mathcal{A}$$

Proposición

Dado \mathbb{V} e.v. y

$$\mathcal{A} = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$$

generador de \mathbb{V} , existe un generador

$$\mathcal{A}' \subset \mathcal{A}$$

que es l.i.

Ejemplo

En $\mathbb{R}[x]$, sea el conjunto

$$\mathcal{A} = \{1 + x^2, 2 + 2x^2, 1 + x + x^3, 3 + x + 2x^2 + x^3\}$$

Ejemplo

En $\mathbb{R}[x]$, sea el conjunto

$$\mathcal{A} = \{1 + x^2, 2 + 2x^2, 1 + x + x^3, 3 + x + 2x^2 + x^3\}$$

► encontrar un subgenerador de $[\mathcal{A}]$ que sea l.i.

Ejemplo

En $\mathbb{R}[x]$, sea el conjunto

$$\mathcal{A} = \{1 + x^2, 2 + 2x^2, 1 + x + x^3, 3 + x + 2x^2 + x^3\}$$

► encontrar un subgenerador de $[\mathcal{A}]$ que sea l.i.

$$p_1(x) = 1 + x^2$$

$$p_2(x) = 2 + 2x^2$$

$$p_3(x) = 1 + x + x^3$$

$$p_4(x) = 3 + x + 2x^2 + x^3$$

Ejemplo

En $\mathbb{R}[x]$, sea el conjunto

$$\mathcal{A} = \{1 + x^2, 2 + 2x^2, 1 + x + x^3, 3 + x + 2x^2 + x^3\}$$

► encontrar un subgenerador de $[\mathcal{A}]$ que sea l.i.

$$p_1(x) = 1 + x^2$$

$$p_2(x) = 2 + 2x^2$$

$$p_3(x) = 1 + x + x^3$$

$$p_4(x) = 3 + x + 2x^2 + x^3$$

¿cuál es el espacio $[\mathcal{A}]$?

Proposición

Sean \mathbb{V} e.v. y $\mathcal{A} = \{v_1, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$. Entonces

Proposición

Sean \mathbb{V} e.v. y $\mathcal{A} = \{v_1, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$. Entonces

\mathcal{A} es l.i. \Leftrightarrow todo vector de $[\mathcal{A}]$
se escribe de forma única
como c.l. de vectores de \mathcal{A}

Corolario

Si \mathbb{V} e.v. y

$$\mathcal{A} = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$$

generador l.i. de \mathbb{V} ,

Corolario

Si \mathbb{V} e.v. y

$$\mathcal{A} = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$$

generador l.i. de \mathbb{V} ,

entonces $\forall v \in \mathbb{V}$

$$\exists! (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$$

tal que

Corolario

Si \mathbb{V} e.v. y

$$\mathcal{A} = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset \mathbb{V}$$

generador l.i. de \mathbb{V} ,

entonces $\forall v \in \mathbb{V}$

$$\exists! (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^n$$

tal que

$$v = \lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_n v_n$$

l.i. - conjuntos infinitos

Dado \mathbb{V} e.v., un conjunto

$$A \subset \mathbb{V}$$

l.i. - conjuntos infinitos

Dado \mathbb{V} e.v., un conjunto

$$A \subset \mathbb{V}$$

(finito o infinito)

l.i. - conjuntos infinitos

Dado V e.v., un conjunto

$$A \subset V$$

es linealmente independiente

l.i. - conjuntos infinitos

Dado V e.v., un conjunto

$$A \subset V$$

es linealmente independiente si
cualquier c.l. de elementos de A que dé O

l.i. - conjuntos infinitos

Dado V e.v., un conjunto

$$A \subset V$$

es linealmente independiente si
cualquier c.l. de elementos de A que dé O
es la c.l. nula

Ejemplo 1

En el espacio $\mathbb{R}[x]$ de los polinomios reales,

Ejemplo 1

En el espacio $\mathbb{R}[x]$ de los polinomios reales, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{x^n\}_{n \in \mathbb{N}_0}$$

Ejemplo 1

En el espacio $\mathbb{R}[x]$ de los polinomios reales, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{x^n\}_{n \in \mathbb{N}_0}$$

► es generador

Ejemplo 1

En el espacio $\mathbb{R}[x]$ de los polinomios reales, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{x^n\}_{n \in \mathbb{N}_0}$$

- ▶ es generador
- ▶ es linealmente independiente

Ejemplo 2

En el espacio \mathcal{S} de sucesiones,

Ejemplo 2

En el espacio \mathcal{S} de sucesiones, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{(e_n)\}_{n \in \mathbb{N}}$$

Ejemplo 2

En el espacio \mathcal{S} de sucesiones, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{(e_n)\}_{n \in \mathbb{N}}$$

donde

$$e_n = (0000 \underbrace{1000}_{n} \dots)$$

Ejemplo 2

En el espacio \mathcal{S} de sucesiones, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{(e_n)\}_{n \in \mathbb{N}}$$

donde

$$\underbrace{\quad}_n$$

$$e_n = (00001000 \dots)$$

► es linealmente independiente

Ejemplo 2

En el espacio \mathcal{S} de sucesiones, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{(e_n)\}_{n \in \mathbb{N}}$$

donde

$$\underbrace{\quad}_n$$

$$e_n = (00001000 \dots)$$

- ▶ es linealmente independiente
- ▶ **no** es generador

Ejemplo 2

En el espacio \mathcal{S} de sucesiones, el conjunto

$$\mathcal{A} = \{(e_n)\}_{n \in \mathbb{N}}$$

donde

$$\underbrace{\quad}_n$$

$$e_n = (00001000 \dots)$$

- ▶ es linealmente independiente
- ▶ **no** es generador

¿cuál es el espacio $[\mathcal{A}]$?

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \underset{\text{s.e.v.}}{\subset} V$ y $T \underset{\text{s.e.v.}}{\subset} V$.

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \subset V$ y $T \subset V$.
s.e.v. s.e.v.

recordar que en ese caso $S + T \subset V$
s.e.v.

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \underset{\text{s.e.v.}}{\subset} V$ y $T \underset{\text{s.e.v.}}{\subset} V$.
El s.e.v.

$$S + T$$

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \subset V$ y $T \subset V$.
El s.e.v.

$$S + T$$

es suma directa de S y T

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \subset V$ y $T \subset V$.
El s.e.v.

$$S + T$$

es suma directa de S y T

si $\forall v \in S + T$

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \subset V$ y $T \subset V$.
El s.e.v.

$$S + T$$

es suma directa de S y T

si $\forall v \in S + T \exists! s \in S$ y $t \in T$ tales que

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \subset V$ y $T \subset V$.
El s.e.v.

$$S + T$$

es suma directa de S y T

si $\forall v \in S + T \exists! s \in S$ y $t \in T$ tales que

$$v = s + t$$

suma directa - definición

Sea V e.v. y consideremos $S \subset V$ y $T \subset V$.
El s.e.v.

$$S + T = S \oplus T$$

es suma directa de S y T

si $\forall v \in S + T \exists! s \in S$ y $t \in T$ tales que

$$v = s + t$$

Ejemplo 1

En \mathbb{R}^3 consideremos los s.e.v.

$$S = \{(x_1, x_2, 0) : x_1, x_2 \in \mathbb{R}\}$$

$$T = \{(0, x_2, x_3) : x_2, x_3 \in \mathbb{R}\}$$

$$U = \{(0, 0, x_3) : x_3 \in \mathbb{R}\}$$

Ejemplo 1

En \mathbb{R}^3 consideremos los s.e.v.

$$S = \{(x_1, x_2, 0) : x_1, x_2 \in \mathbb{R}\}$$

$$T = \{(0, x_2, x_3) : x_2, x_3 \in \mathbb{R}\}$$

$$U = \{(0, 0, x_3) : x_3 \in \mathbb{R}\}$$

► $\mathbb{R}^3 = S \oplus U$

Ejemplo 1

En \mathbb{R}^3 consideremos los s.e.v.

$$S = \{(x_1, x_2, 0) : x_1, x_2 \in \mathbb{R}\}$$

$$T = \{(0, x_2, x_3) : x_2, x_3 \in \mathbb{R}\}$$

$$U = \{(0, 0, x_3) : x_3 \in \mathbb{R}\}$$

▶ $\mathbb{R}^3 = S \oplus U$

▶ $\mathbb{R}^3 = S + T$ no es suma directa

Ejemplo 1

En \mathbb{R}^3 consideremos los s.e.v.

$$S = \{(x_1, x_2, 0) : x_1, x_2 \in \mathbb{R}\}$$

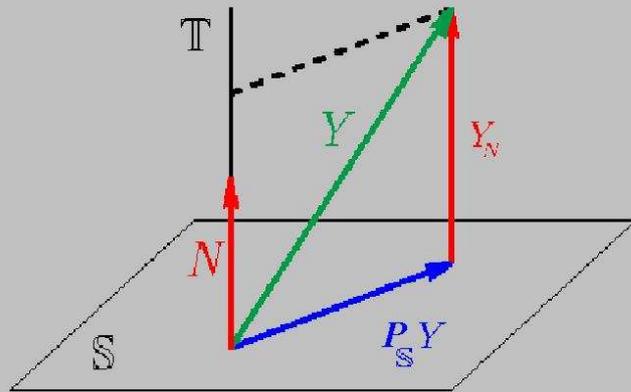
$$T = \{(0, x_2, x_3) : x_2, x_3 \in \mathbb{R}\}$$

$$U = \{(0, 0, x_3) : x_3 \in \mathbb{R}\}$$

- ▶ $\mathbb{R}^3 = S \oplus U$
- ▶ $\mathbb{R}^3 = S + T$ no es suma directa
- ▶ $S + T = T$ no es suma directa

Ejemplo 2

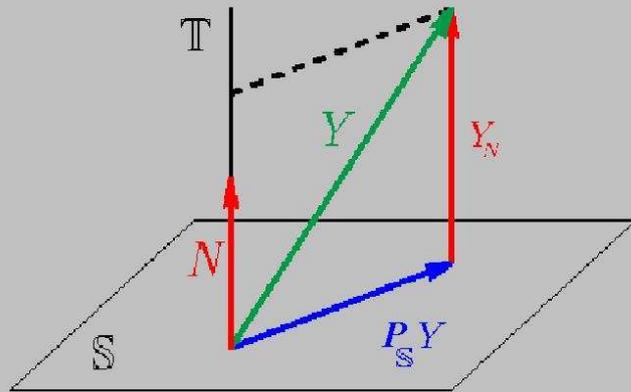
En \mathbb{R}^3 ,



Sea S un plano
que pasa por el origen

Ejemplo 2

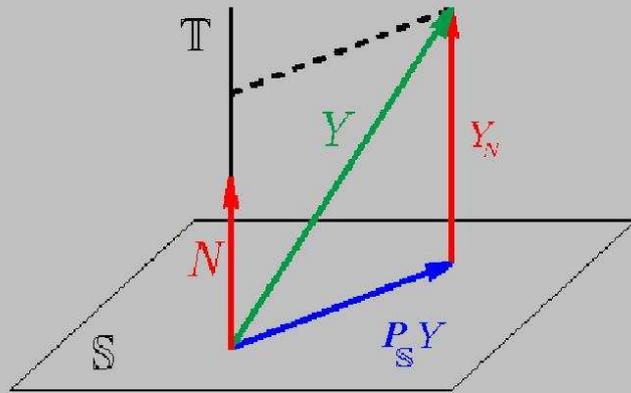
En \mathbb{R}^3 ,



Sea S un plano que pasa por el origen y sea $T = [N]$

Ejemplo 2

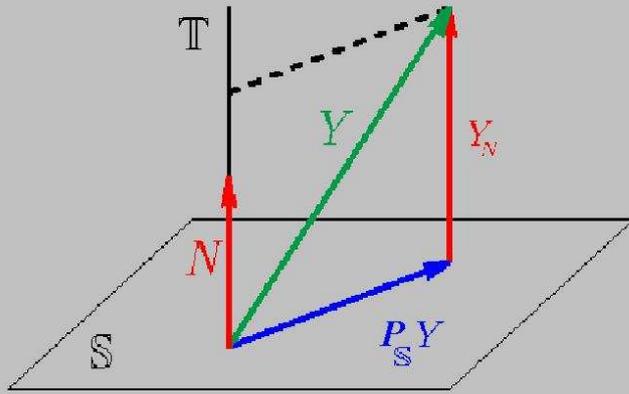
En \mathbb{R}^3 ,



Sea S un plano que pasa por el origen y sea $\mathbb{T} = [N]$ donde N es un vector normal al plano

Ejemplo 2

En \mathbb{R}^3 ,



Sea S un plano que pasa por el origen y sea $T = [N]$ donde N es un vector normal al plano

Entonces

$$\mathbb{R}^3 = S \oplus T$$

Proposición

\forall e.v. $S, T \subset V$, entonces
s.e.v.

$$V = S \oplus T$$

Proposición

\forall e.v. $S, T \subset V$, entonces
s.e.v.

$$V = S \oplus T \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} V = S + T \end{array} \right.$$

Proposición

\forall e.v. $S, T \subset V$, entonces
s.e.v.

$$V = S \oplus T \Leftrightarrow \begin{cases} V = S + T \\ S \cap T = \{\vec{0}\} \end{cases}$$

Proposición

\forall e.v. $S, T \subset V$, entonces
s.e.v.

$$V = S \oplus T \Leftrightarrow \begin{cases} V = S + T \\ S \cap T = \{\vec{0}\} \end{cases}$$

Proposición

\forall e.v.

$$\{v_1, \dots, v_n\} \text{ l.i.} \Leftrightarrow [v_1, \dots, v_n] = [v_1] \oplus \dots \oplus [v_n]$$