

Richiami :

V è finitamente generato se $\exists v_1, \dots, v_k \in V$ t.c.
 $V = \text{Span}(v_1, \dots, v_k)$.

($k < +\infty$).

Un sottosp. vettoriale U di V è un sottoinsieme non vuoto t.c. $\alpha u_1 + \beta u_2 \in U \quad \forall u_1, u_2 \in U, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K}$.

$U \cap W$ è un sottosp. vettoriale se U, W lo sono

$\text{Span}(v_1, \dots, v_k)$ è il più piccolo sottosp. vett. che contiene v_1, \dots, v_k .

$\langle v_1, \dots, v_k \rangle = \langle \mathcal{Z} \rangle :=$ il più piccolo sottospazio vettoriale che contiene v_1, \dots, v_k

$$\mathcal{Z} = \{v_1, \dots, v_k\} !$$

$$v_1, v_2, \dots, v_k \in \text{Span}(v_1, \dots, v_k) = \langle v_1, \dots, v_k \rangle$$

$\text{Span}(v_1, \dots, v_k) = \langle v_1, \dots, v_k \rangle =: \text{sottospazio}$
generato da v_1, \dots, v_k .

Come sono fatti gli insiemi minimali
di generatori per V ?

↑
"I sottoinsiemi propri
non generano tutto V ."

Risposte: Sono gli insiemi linearmente
indipendenti di generatori

[Lemma di indipendenza lineare]:

Z è lin. Ind. $\Leftrightarrow \text{Span}(Z) \neq \text{Span}(Z \setminus \{v_i\}) \forall v_i \in Z$.

[Lemma di dip. lineare]

Z è lin. Dip. $\Leftrightarrow \exists v_i \in Z : \text{Span}(Z) = \text{Span}(Z \setminus \{v_i\})$

Qual'è la cardinalità di un insieme
minimale di generatori?

Teorema fondamentale sull'indipendenza lineare

Se $V = \langle v_1, \dots, v_k \rangle$ e $S \subset V$ lin. Ind. allora

$$|S| \leq k.$$

$$| \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right\} | = 2$$

$$| \{ 1-x, 1+x, 1+x+x^2 \} | = 3$$

$$| \{ 1-x, 1-x \} | = 2$$

"Indip. Lineare" \bar{L} chiuso per sottoinsiemi.

(Esercizio).

"Essere generatori" \bar{L} chiusa per soprainsiemi;

$$V = \text{Span}(\bar{L}) \supset \mathcal{L} \supset \mathcal{L} \quad \text{allora}$$

$$V \supseteq \text{Span}(\mathcal{L}) \supseteq \text{Span}(\mathcal{L}) \Rightarrow \text{Span}(\mathcal{L}) = \text{Span}(\bar{L}).$$

$$\mathbb{R}^2 \stackrel{!}{=} \text{Span}\left(e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \text{Span}\left(e_1, e_2, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}\right).$$

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ x_2 \end{pmatrix} = x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = x_1 e_1 + x_2 e_2.$$

Es: $\mathbb{R}^2 = \text{Span}(e_1, e_2)$. Quindi

$$\mathcal{Z} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ \pi \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

è lin. Dipendente.

Infatti, se \mathcal{Z} fosse lin. Ind. per il teorema fondamentale sull'indipendenza lineare, $|\mathcal{Z}| \leq 2$, che è falso.

Def: Una base di uno spazio vettoriale V
è un insieme finito B di vettori di V t.c.

1) B genera V , i.e. $V = \text{Span}(B) = \langle B \rangle$

2) B è lin. Ind.

Riformuliamo:

1) Una base è un insieme minimale
di generatori di V .

2) Una base è un insieme massimale
linearmente indipendente.

COR: Se B_1 e B_2 sono due basi di V ,

$$|B_1| = |B_2|.$$

Def: La dimensione di uno spazio vettoriale V
è la cardinalità di una sua base.

$$\dim V = \dim_{\mathbb{K}} V.$$

Es: $\mathbb{R}^2 = \text{Span}(e_1, e_2)$.

e_1, e_2 sono lin. indep.:

$$t_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \iff t_1 = t_2 = 0.$$

$$\mathbb{R}^n = \text{Span}(e_1, e_2, \dots, e_n)$$

$$t_1 e_1 + t_2 e_2 + \dots + t_n e_n = 0_{\mathbb{R}^n} \iff \begin{pmatrix} t_1 \\ t_2 \\ \vdots \\ t_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\iff t_1 = t_2 = \dots = t_n = 0.$$

\Rightarrow $\dim \mathbb{R}^n = n.$

Es: $\mathbb{K}[x]_{\leq 1} = \{a_0 + a_1x \mid a_0, a_1 \in \mathbb{K}\}$.

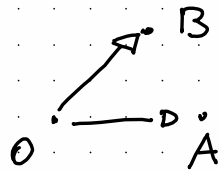
$B = \{1, x\}$ è una base di $\mathbb{K}[x]_{\leq 1}$.

(Esercizio)

$B = \{1, x, x^2, \dots, x^n\}$ è una base di $\mathbb{K}[x]_{\leq n}$.

$\dim \mathbb{K}[x]_{\leq n} = n+1$.

Es: V_0^2 O, A, B non allineati



$$\text{Span}(\vec{OA}, \vec{OB}) = V_0^2.$$

$$\Rightarrow \dim V_0^2 \in \{1, 2\}.$$

Oss: $\{0_V\}$ ha
come base \emptyset .

$$\dim \{0_V\} = 0.$$

Se $\dim V_0^2 = 1$ allora $\{\vec{OA}, \vec{OB}\}$ è lin. Dip.

$$\Leftrightarrow \vec{OB} = \lambda \vec{OA} \text{ per qualche } \lambda \in \mathbb{R}$$

$\Leftrightarrow B$ giace sulla retta per O e A .

~~As.~~ $\{$ contro l'ipotesi.

$$\Rightarrow \dim V_0^2 = 2.$$

Teorema: Uno spazio vettoriale finitamente generato ammette una base.

dim: V \bar{e} fin. gen. $V \neq \emptyset$.

Se $V = \langle 0_V \rangle$ \bar{e} generato da \emptyset .

$V \neq \langle 0_V \rangle$. Sia $v_1 \neq 0_V, v_1 \in V$.

$$\langle v_1 \rangle = V$$

Fine

$\{v_1\}$ \bar{e} una
base di V

$$\langle v_1 \rangle \neq V$$

$\exists v_2 \in V, v_2 \notin \langle v_1 \rangle$.

$\Rightarrow \{v_1, v_2\}$ \bar{e} lin. Indip.

Algoritmo di generazione di basi:

Input: $\{v_1, \dots, v_i\}$ lin. Ind.

$$\langle v_1, \dots, v_i \rangle = V$$

|

Fine: $\{v_1, \dots, v_i\}$ è
una base

$$\langle v_1, \dots, v_i \rangle \neq V$$

|

$\exists v_{i+1} \in V$ t.c. $v_{i+1} \notin \langle v_1, \dots, v_i \rangle$

|

$\{v_1, \dots, v_{i+1}\}$ è lin. Ind.

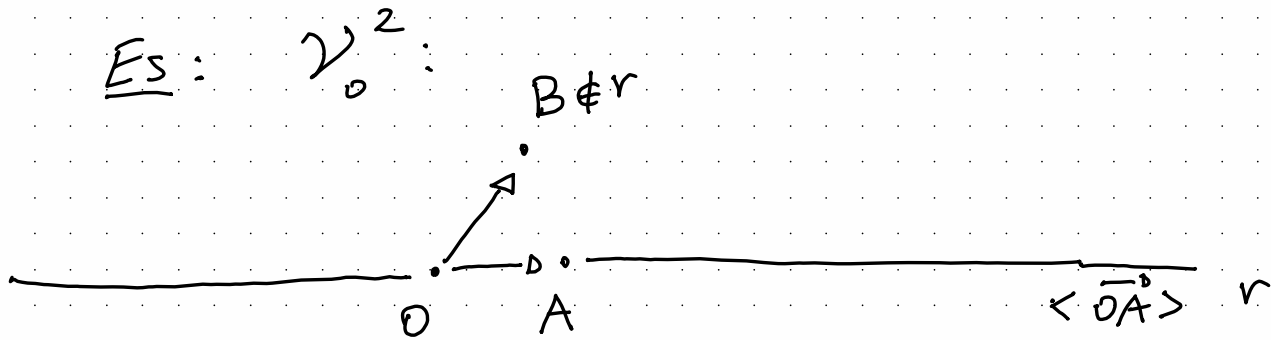
|

Ricominciamo

l'algoritmo Termina perché
 V è fin. gen.

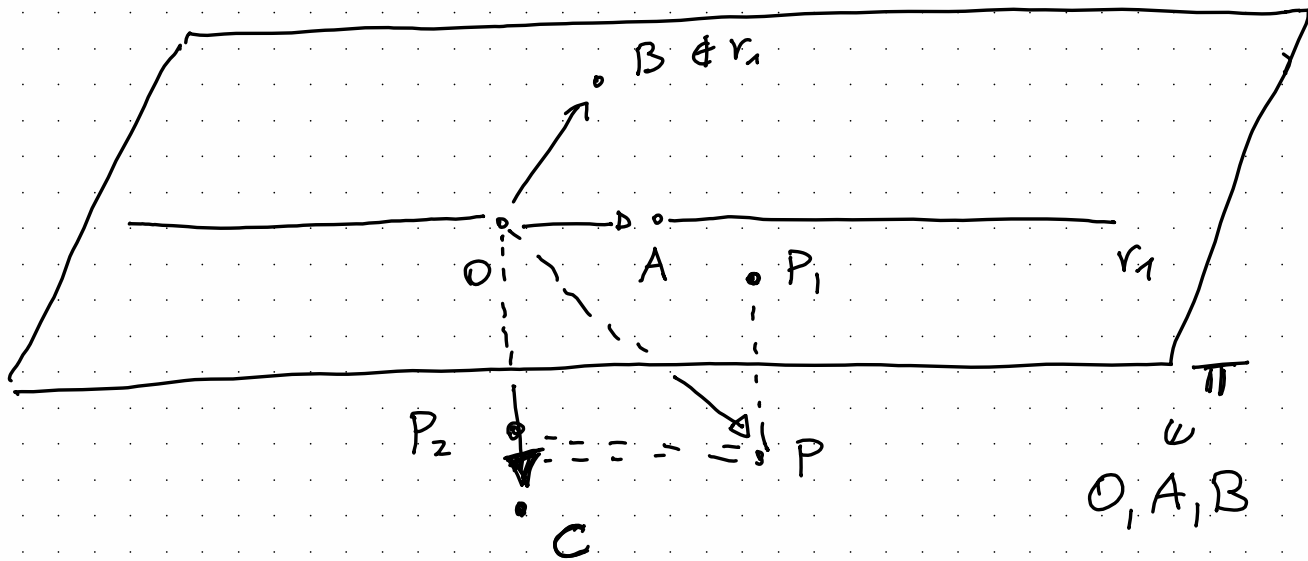
□

Es: \mathcal{V}_0^2 :



$$\text{Span}(\vec{OA}, \vec{OB}) = \mathcal{V}_0^2$$

Es: $\mathcal{V}_0^3 = \{ \vec{OP} \mid P \in \mathcal{E}^3 \}$



$$\text{Span}(\vec{OA}, \vec{OB}, \vec{OC}) = \mathcal{V}_0^3$$

↑
Esercizio.

Coordinate

Oss: se $T \subseteq V$ sp. vett.
è un insieme di generatori

$$V = \underset{\uparrow}{\text{Span}}(T) = \langle T \rangle$$

significa che $\forall v \in V \quad \exists \lambda_1, \dots, \lambda_n$ dove $n = |T|$
taliche $v = \lambda_1 t_1 + \dots + \lambda_n t_n$

l'associazione da v a $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$

↑
non è unica in generale

$$\text{Es: } V = \langle e_1 \rangle = \mathbb{K}^1$$

$$T = (e_1, e_1)$$

\uparrow \uparrow
 t_1 t_2

chiaramente $V = \langle T \rangle$

$$v = 2e_1 \in V$$

chiaramente

$$v = 2 \cdot e_1$$

$$= 2t_1 + 0 \cdot t_2 = 2t_2 + 0 \cdot t_1$$

$$= 1 \cdot t_1 + 1 \cdot t_2$$

le scelte

$(2, 0)$, $(1, 1)$, $(0, 2)$ per λ_1, λ_2 sono ugualm.

valide

Oss importante: Se $I \subseteq V$ è un insieme
lin. indep. e $v \in V$ t.c. $v \in \text{Spazio}(I)$

allora $\exists!$ ^{unici} $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ dove $n = |I|$ t.c.

$$v = \lambda_1 i_1 + \dots + \lambda_n i_n$$

Se avessi 2 scelte diverse ma entrambe valide:

$$v = \lambda_1 i_1 + \dots + \lambda_n i_n$$

$$v = \lambda'_1 i_1 + \dots + \lambda'_n i_n$$

$$0 = (\lambda_1 - \lambda'_1) i_1 + \dots + (\lambda_n - \lambda'_n) i_n$$

però $\exists j : \lambda_j \neq \lambda'_j \Rightarrow (\lambda_j - \lambda'_j) \neq 0 \Rightarrow$ ho
trovato una relazione di dip. lineare.

Sia B t.c. generata e e' lin. indep.

(= base)

$\Rightarrow \forall v \in V \quad \exists \lambda_1, \dots, \lambda_n$ dove $n = |B|$

$$v = \lambda_1 b_1 + \dots + \lambda_n b_n$$

e tali coeff. sono unici.

Def: diremo che $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ sono le coordinate
di v in base $B = (b_1, \dots, b_n)$

Ora abbiamo una funzione da V a \mathbb{K}^n

dato $v \in V$ otteniamo le sue coordinate in base B

$$\lambda_1, \dots, \lambda_n$$

$$F_B : V \rightarrow \mathbb{K}^n$$

$$v \mapsto \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$$

(sono t.c.

$$v = \lambda_1 b_1 + \dots + \lambda_n b_n)$$

F_B si chiama "funzione delle coordinate in base B ".

Richiamo: dati vettori $v_1, \dots, v_n \in V$

abbiamo una funzione che produce comb. l.in.

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} \mapsto \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n \in V$$

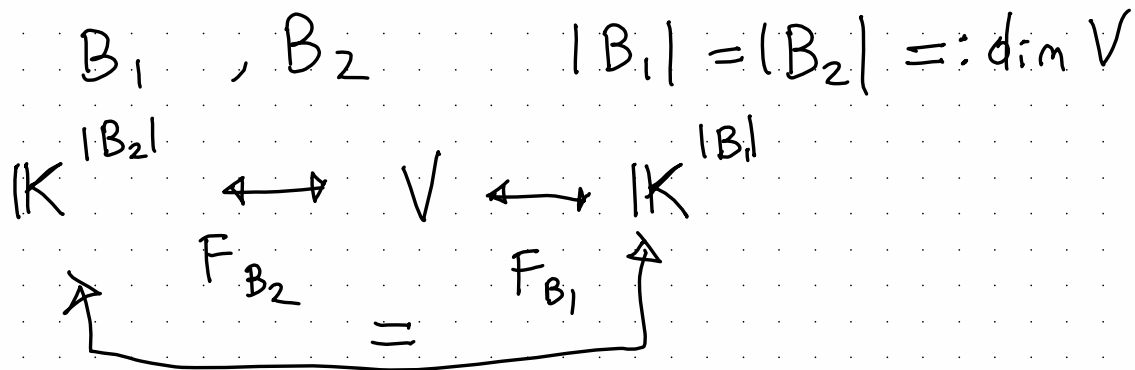
$$\mathbb{K}^n \rightarrow V$$

è l'inversa di F_B : se (v_1, \dots, v_n) sono una base di V

Oss 1: Se trovo una base B di V
allora V assomiglia a $\mathbb{K}^{|B|}$

Oss 2: E' giusto fare comb. lin. con basi

Oss 3: In generale NON c'e' una base preferita



Questioni su sottospazi e dimensioni

Sia V sp. vett. fin. gen.

Fatto 1: se $U \subseteq V$ è sottospazio

allora $\dim U \leq \dim V$

Possiamo prendere una base di U : B_U

$B_U \subseteq V$ sono vettori di V indipendenti;

se avessi rel. dip. lin. in V

allora questa lo sarebbe anche in U

non è detto che B_U generi V

Posso aggiungere vettori a B_U fino a ottenere

una base $B_U \cup \{v_1, \dots, v_k\}$ di V

$$\text{allora } \dim V = |B_U \cup \{v_1, \dots, v_k\}|$$

$$= |B_U| + k$$

$$= \dim U + k$$

in particolare $k \geq 0$

$$\Rightarrow \dim V = \dim U + k \geq \dim U$$

Fatto 2: se $\dim U = \dim V \Rightarrow U = V$
(con l'ipotesi $U \subseteq V$)