

Basi - comunicazione di uno spazio vettoriale

Leonardo Bizzoni

May 1, 2023

Sia $W < V$ spazio vettoriale.

Ci sono 2 modi per comunicare uno spazio vettoriale:

1. Dato che $W \subset V$, posso dare una definizione implicita dell'insieme W
2. Dato che $W < V$ e quindi $\exists S \subseteq W \mid \langle S \rangle = W$, ciò consiste nel determinare un insieme S **minimale**:

$$\exists S \subset W, \forall v \in S \mid \langle S - v \rangle \neq W$$

1 Definizioni equivalenti

- $S = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset V$ è una **base** di V
- S è un sistema di generatori per V , $V = \langle S \rangle$ e $\forall v \in S$ linearmente indipendenti
- $\langle S \rangle = V$ e $\forall v \in V$, $\exists! \sum_{i=1}^n \lambda_i * v_i = v$
- S è un insieme **minimale** di generatori di V
- S è un insieme **massimale** di vettori linearmente indipendenti di V

1.1 Corollario

Ogni spazio vettoriale che ammette un **sistema finito** di generatori ammette una base.

2 Esempi di base

2.1 Esempio base canonica

$$V = \mathbb{R}^n$$

$$S = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} \right\} \text{ è detta } \mathbf{base}$$

canonica di \mathbb{R}^n .

Sia $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n$ un generico vettore, se S un generatore di \mathbb{R}^n dobbiamo poter scrivere il vettore dato come risultato della combi-

nazione lineare dei vettori in S :
$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \left(\sum_{i=1}^n \lambda_i * v_i = \begin{bmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{bmatrix} \right)$$

allora $\lambda_i = x_i$ quindi S è una base di V .

2.2 Esempio polinomio

$$V = \mathbb{R}_{[a]} = \{\text{polinomi in } x\}$$

$$S = \{1, x, x^2, x^3, \dots, x^n, \dots\}$$

Sia $a + bx \in V$ un generico polinomio di primo grado, se S è un generatore di V dobbiamo poter scrivere il polinomio dato come risultato della combinazione lineare dei polinomi in S : $a + bx =$

$$\left(\sum_{i=1}^2 \lambda_i * v_i = \lambda_1 * 1 + \lambda_2 * x \right) \text{ allora } \lambda_1 = a, \lambda_2 = b, \lambda_{i>2} = 0$$

quindi S è una base di V .

2.3 Esempio esercizio tipico

$$S = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \right\} \subset \mathbb{R}^3. \text{ Otteniamo una base di } \mathbb{R}^3 \text{ da } S.$$

- Se i vettori di S sono linearmente indipendenti allora per il teorema di estensione ad una base S è una base
- Se S non è una base allora la dimensione dello spazio vettoriale che genera $\langle S \rangle \leq 2$:
 - Se $\dim(\langle S \rangle) = 2$ allora 2 dei 3 vettori di S sono linearmente indipendenti
 - Se $\dim(\langle S \rangle) = 1$ allora solo un vettore $v \in S$ è linearmente indipendente e gli altri 2 sono lo stesso vettore moltiplicato per uno scalare:
 - * $z = \lambda * v$
 - * $w = \alpha * v$

Chiaramente non siamo nell'ultimo caso, verifichiamo di non poter scrivere uno dei 3 vettori come combinazione lineare degli altri 2:

- $$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^2 \lambda_i * v_i, v_i \in S \setminus \{v_1\} = \lambda_1 * \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \lambda_2 * \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ \lambda_1 \\ -\lambda_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \lambda_2 \\ 2\lambda_2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_2 \\ \lambda_1 + 2\lambda_2 \\ -\lambda_1 \end{bmatrix} \rightarrow \lambda_1 = -2, \lambda_2 = 1$$
- $$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^2 \lambda_i * v_i, v_i \in S \setminus \{v_2\} = \lambda_1 * \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} + \lambda_2 * \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} \lambda_1 \\ 0 \\ 2\lambda_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \lambda_2 \\ 2\lambda_2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_1 + \lambda_2 \\ 2\lambda_2 \\ 2\lambda_1 \end{bmatrix} \rightarrow \lambda_1 = -\frac{1}{2}, \lambda_2 = \frac{1}{2}$$
- $$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^2 \lambda_i * v_i, v_i \in S \setminus \{v_3\} = \lambda_1 * \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} + \lambda_2 * \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} \lambda_1 \\ 0 \\ 2\lambda_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ \lambda_2 \\ -\lambda_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ 2\lambda_1 - \lambda_2 \end{bmatrix} \rightarrow \lambda_1 = 1, \lambda_2 = 2$$

(Ho fatto tutti i casi per completezza ma in generale se un vettore è il risultato di combinazione lineare anche gli altri lo saranno, a meno di vettori multipli e quindi linearmente dipendenti, altrimenti sarebbero tutti e 3 indipendenti)

Dai calcoli fatti $S \setminus \{v \in S\}$ è una base di $\langle S \setminus \{v \in S\} \rangle$ in quanto è un insieme di vettori linearmente indipendenti e per il teorema di estensione ad una base possiamo unire al nostro insieme di vettori linearmente indipendenti un $g \in \text{Generatori}$ per formare una base di \mathbb{R}^3 .

Sia $G = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$ la base canonica di \mathbb{R}^3 e sia $S =$

$\left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$. Consideriamo $S' = \left\{ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$ e ver-

ifichiamo che $\sum_{i=1}^3 \lambda_i * v_i = 0_V$ (*vedi lemma dipendenza/indipendenza lineare di vettori*):

$$\begin{aligned} \lambda_1 * \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \lambda_2 * \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + \lambda_3 * \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} 0 \\ \lambda_1 \\ -\lambda_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \lambda_2 \\ 2\lambda_2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \lambda_3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} \lambda_2 + \lambda_3 \\ \lambda_1 + 2\lambda_2 \\ -\lambda_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} &\rightarrow \lambda_1 = 0, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 0 \end{aligned}$$

S' è un insieme di vettori linearmente indipendenti.

$|S'| = 3$ e quindi per il corollario di dimensione è anche un generatore di \mathbb{R}^3 .

3 Teorema di estensione o completamento ad una base

Sia $I = \{v_1, v_2, \dots, v_n\} \subset V$ un sottoinsieme di vettori linearmente indipendenti di uno spazio vettoriale V . Sia $G = \{w_1, w_2, \dots, w_n\}$ un insieme di generatori di V .

Allora $\exists G' \subset G : I \cup G'$ è una base di V .

3.1 Osservazione

$$|I| \leq |G|$$

3.2 Corollario

Se G è un sistema finito di generatori di V , allora ogni base di V ha lo stesso numero di elementi.