

Lezione del 21.03.

Si è considerato il problema di descrivere il più piccolo sottospazio che contiene dei dati vettori. Dopo avere considerato il caso di uno o due vettori in \mathbb{R}^2 , si è introdotta la nozione di “combinazione lineare” e si è enunciato e provato che il più piccolo sottospazio che contiene dei dati vettori è l’insieme delle loro combinazioni lineari; tale sottospazio si dice “sottospazio generato” dai dati vettori. Si è considerato il sottospazio generato da due vettori nello spazio. Si è osservato che l’azione di aggiungere un nuovo vettore a dei dati vettori lascia invariato il sottospazio generato esattamente quando il nuovo vettore è combinazione lineare dei vettori dati. Infine si è data la nozione di vettori generatori di uno spazio vettoriale e si sono dati degli esempi di generatori ovvi nel caso degli spazi vettoriali $\mathcal{V}_o^2, \mathcal{V}_o^3, \mathbb{R}^n$; in particolare, si sono presentati i vettori canonici di \mathbb{R}^n .

Di seguito si riportano gli argomenti un poco più nel dettaglio.

Riferimento: Cap.3 “Combinazioni lineari e lineare indipendenza”, Par.3.1 “Combinazioni lineari e generatori”.

Posizione del problema. Un paio di esempi.

Problema. Dati dei vettori in uno spazio vettoriale, descrivere il più piccolo sottospazio che li contiene. Consideriamo un paio di esempi nello spazio vettoriale \mathbb{R}^2 (identificato, mediante un sistema di riferimento, con lo spazio vettoriale \mathcal{V}_o^2 dei vettori del piano applicati in un punto O).

(1) Consideriamo il vettore $\underline{v} = (2, 1)$ in \mathbb{R}^2 . Osserviamo che:

- ogni sottospazio di \mathbb{R}^2 che contiene \underline{v} deve contenere anche ciascun vettore $\lambda\underline{v}$, con $\lambda \in \mathbb{R}$; questi vettori si dicono “multipli scalari” di \underline{v} ;

- l’insieme $\{\lambda\underline{v}; \lambda \in \mathbb{R}\}$ dei multipli scalari di \underline{v} è un sottospazio di \mathbb{R}^2 che contiene \underline{v} ; infatti: questo insieme è chiuso rispetto alla somma (lo si verifichi), è chiuso rispetto al prodotto per scalari (lo si verifichi), e contiene \underline{v} in quanto $1\underline{v} = \underline{v}$.

Dunque, il più piccolo sottospazio di \mathbb{R}^2 che contiene $\underline{v} = (2, 1)$ è l’insieme dei multipli scalari di \underline{v}

$$\{\lambda\underline{v}; \lambda \in \mathbb{R}\} = \{(2\lambda, \lambda); \lambda \in \mathbb{R}\},$$

che viene identificato col sottospazio di \mathcal{V}_o^2 costituito dai vettori che stanno sulla retta passante per O individuata da \underline{v} .

Osservazione. Il più piccolo sottospazio di \mathbb{R}^2 che contiene un dato vettore è sempre l’insieme dei vettori di una retta che passa per O, a meno che il vettore sia il vettore nullo; in questo caso il sottospazio si riduce al solo vettore nullo.

(2) Consideriamo i vettori $\underline{u} = (1, 3)$ e $\underline{v} = (2, 1)$ in \mathbb{R}^2 . Osserviamo che:

- ogni sottospazio di \mathbb{R}^2 che contiene i due vettori \underline{u} e \underline{v} deve contenere anche ciascun vettore $\alpha\underline{u} + \beta\underline{v}$ ottenuto come somma di un multiplo scalare di \underline{u} e di uno di \underline{v} ; questi vettori si dicono “combinazioni lineari” di \underline{u} e \underline{v} ;

- ogni vettore di \mathbb{R}^2 si può ottenere come combinazione lineare di \underline{u} e \underline{v} ; in altri termini: per ogni $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ l’equazione nelle incognite α, β

$$\alpha(1, 3) + \beta(2, 1) = (a, b)$$

ha almeno una soluzione; infatti: questa equazione equivale al sistema di due equazioni in α, β che ha matrice completa

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & a \\ 3 & 1 & b \end{array} \right)$$

che equivale al sistema che ha matrice completa

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & a \\ 0 & -5 & b - 3a \end{array} \right)$$

che ha sempre soluzione (una ed una sola).

Dunque, il più piccolo sottospazio di \mathbb{R}^2 che contiene $\underline{u} = (1, 3)$ e $\underline{v} = (2, 1)$ è \mathbb{R}^2 .

Osservazione: il più piccolo sottospazio di \mathbb{R}^2 che contiene due dati vettori è sempre \mathbb{R}^2 , a meno che i due vettori stiano su una stessa retta per O.

Combinazioni lineari; sottospazio generato da dati vettori

Definizione. Siano $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$ vettori di uno spazio vettoriale V e siano $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ scalari in \mathbb{R} . Il vettore

$$\lambda_1 \underline{v}_1 + \dots + \lambda_n \underline{v}_n = \sum_{i=1}^n \lambda_i \underline{v}_i$$

si dice “combinazione lineare” di $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$ con “coefficienti” $\lambda_1, \dots, \lambda_n$.

Descrizione esplicita dell'espressione “il più piccolo sottospazio che contiene ...”. Siano $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$ dei dati vettori di uno spazio vettoriale V . Con l'espressione “il più piccolo sottospazio di V che contiene $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$ ” si intende il sottospazio di V caratterizzato dalle seguenti condizioni: (1) contiene i vettori $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$; (2) è contenuto in ogni sottospazio di V che contiene $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$.

Proposizione. L'insieme delle combinazioni lineari di dati vettori \underline{v}_i ($i = 1, \dots, n$) di uno spazio vettoriale V

$$(*) = \left\{ \sum_{i=1}^n \alpha_i \underline{v}_i; \alpha_i \in \mathbb{R} \right\}$$

è il più piccolo sottospazio di V che contiene i vettori \underline{v}_i ($i = 1, \dots, n$).

Dimostrazione. (0) L'insieme $(*)$ è un sottospazio di V . Infatti è ovviamente non vuoto e:

- la somma di due qualsiasi combinazioni lineari dei vettori \underline{v}_i è ancora una combinazione lineare dei vettori \underline{v}_i :

$$\begin{aligned} \alpha_1 \underline{v}_1 + \alpha_2 \underline{v}_2 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n + \beta_1 \underline{v}_1 + \beta_2 \underline{v}_2 + \dots + \beta_n \underline{v}_n \\ = (\alpha_1 + \beta_1) \underline{v}_1 + (\alpha_2 + \beta_2) \underline{v}_2 + \dots + (\alpha_n + \beta_n) \underline{v}_n \end{aligned}$$

- il prodotto di un qualsiasi scalare per una qualsiasi combinazione lineare dei vettori \underline{v}_i è ancora una combinazione lineare dei vettori \underline{v}_i :

$$\lambda(\alpha_1 \underline{v}_1 + \alpha_2 \underline{v}_2 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n) = (\lambda \alpha_1) \underline{v}_1 + (\lambda \alpha_2) \underline{v}_2 + \dots + (\lambda \alpha_n) \underline{v}_n$$

(1) L'insieme $(*)$ contiene ciascuno dei vettori \underline{v}_i ($i = 1, \dots, n$); infatti:

$$0 \underline{v}_1 + \dots + 0 \underline{v}_{i-1} + 1 \underline{v}_i + 0 \underline{v}_{i+1} + \dots + 0 \underline{v}_n = \underline{v}_i$$

(2) Ogni sottospazio che contiene i vettori \underline{v}_i contiene anche tutte le combinazioni lineari dei vettori \underline{v}_i ; infatti: se Z è un sottospazio di V che contiene $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \dots, \underline{v}_n$, allora per ogni scalari $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ si ha che Z contiene anche i vettori $\alpha_1 \underline{v}_1, \alpha_2 \underline{v}_2, \dots, \alpha_n \underline{v}_n$ e dunque Z contiene anche $\alpha_1 \underline{v}_1 + \alpha_2 \underline{v}_2 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n$.

Definizione. L'insieme delle combinazioni lineari di dati vettori \underline{v}_i ($i = 1, \dots, n$) di uno spazio vettoriale V si dice "sottospazio di V generato dai vettori \underline{v}_i ($i = 1, \dots, n$) e si indica con $\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle$. In simboli:

$$\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle = \left\{ \sum_{i=1}^n \alpha_i \underline{v}_i; \alpha_i \in \mathbb{R} \right\}$$

Problema. In \mathbb{R}^3 siano dati i vettori $\underline{u} = (1, -1, 0)$, $\underline{v} = (1, 2, -3)$, $\underline{w} = (1, 1, 1)$.

(1) \underline{w} appartiene al sottospazio $\langle \underline{u}, \underline{v} \rangle$ generato da $\underline{u}, \underline{v}$? (2) quali condizioni devono soddisfare le componenti di un vettore di \mathbb{R}^3 affinché il vettore stia in $\langle \underline{u}, \underline{v} \rangle$?

Risoluzione.

(1) $\underline{w} \in \langle \underline{u}, \underline{v} \rangle$ se e solo se esistono $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tali che

$$\alpha(1, -1, 0) + \beta(1, 2, -3) = (1, 1, 1)$$

cioè se e solo se il sistema in α, β che ha matrice completa

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & -3 & 1 \end{array} \right)$$

ha qualche soluzione; questo sistema equivale al sistema con matrice completa

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & -3 & 1 \end{array} \right)$$

... che non ha soluzioni. Dunque $\underline{w} \notin \langle \underline{u}, \underline{v} \rangle$.

(2) Sia $\underline{z} = (a, b, c)$ un qualsiasi vettore di \mathbb{R}^3 . $\underline{z} \in \langle \underline{u}, \underline{v} \rangle$ se e solo se esistono $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tali che

$$\alpha(1, -1, 0) + \beta(1, 2, -3) = (a, b, c)$$

cioè se e solo se il sistema in α, β , dipendente dai parametri a, b, c , che ha matrice completa

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & a \\ -1 & 2 & b \\ 0 & -3 & c \end{array} \right)$$

ha qualche soluzione; questo sistema equivale al sistema con matrice completa

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & a \\ 0 & 3 & b+a \\ 0 & 0 & c+b+a \end{array} \right)$$

che ha soluzioni se e solo se $a+b+c=0$. Osservazione: $\langle \underline{u}, \underline{v} \rangle$ è l'insieme delle soluzioni dell'equazione lineare omogenea

$$x + y + z = 0.$$

Sia fissato nello spazio un sistema di riferimento con origine in un punto O e tramite di esso lo spazio vettoriale \mathbb{R}^3 sia identificato con lo spazio vettoriale \mathcal{V}_o^3 . Allora il sottospazio $\langle \underline{u}, \underline{v} \rangle$ di \mathbb{R}^3 viene identificato col sottospazio dei vettori di \mathcal{V}_o^3 che stanno sul piano individuato dai vettori \underline{uev} . Il vettore \underline{w} non sta sul piano.

Relazione fra sottospazi generati

Qui di seguito sia V uno spazio vettoriale.

Osservazione. Il sottospazio generato da dati vettori di V è contenuto nel sottospazio generato dai dati vettori e da un ulteriore vettore; in simboli:

$$\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle \subseteq \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n, \underline{w} \rangle \quad \forall \dots$$

Questa affermazione molto naturale può essere provata osservando che ogni combinazione lineare di $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$ può essere riscritta come una combinazione lineare di $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n, \underline{w}$ nella quale il coefficiente di \underline{w} è nullo:

$$\alpha_1 \underline{v}_1 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n = \alpha_1 \underline{v}_1 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n + 0 \underline{w}$$

Proposizione. Il sottospazio generato da dei dati vettori di V è uguale al sottospazio generato dai dati vettori e da un ulteriore vettore se e solo se l'ulteriore vettore è combinazione lineare dei vettori dati. In simboli:

$$\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle = \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n, \underline{w} \rangle \quad \text{se e solo se} \quad \underline{w} \in \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle$$

Dimostrazione.

L'affermazione "se $\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle = \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n, \underline{w} \rangle$, allora $\underline{w} \in \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle$ " deriva direttamente dal fatto che $\underline{w} \in \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n, \underline{w} \rangle$.

L'affermazione "se $\underline{w} \in \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle$, allora $\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle = \langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n, \underline{w} \rangle$ " si può provare come segue. Se \underline{w} si può scrivere come $\underline{w} = \gamma_1 \underline{v}_1 + \dots + \gamma_n \underline{v}_n$ allora ogni combinazione lineare $\alpha_1 \underline{v}_1 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n + \beta \underline{w}$ di $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n, \underline{w}$ si può riscrivere come

$$\alpha_1 \underline{v}_1 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n + \beta(\gamma_1 \underline{v}_1 + \dots + \gamma_n \underline{v}_n) = (\alpha_1 + \beta \gamma_1) \underline{v}_1 + \dots + (\alpha_n + \beta \gamma_n) \underline{v}_n$$

cioè come una combinazione lineare di $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n$.

Generatori di uno spazio vettoriale

Definizione. Sia V uno spazio vettoriale. Si dice che dei vettori di V "generano" V se il sottospazio da essi generato è V stesso. In simboli: si dice che $\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \in V$ generano V se

$$\langle \underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n \rangle = V.$$

Esempi ovvi.

- Dei vettori generano \mathbb{R}^2 (identificato con \mathcal{V}_o^2) se e solo se fra di essi ve ne sono almeno due non allineati.
- Dei vettori generano \mathbb{R}^3 (identificato con \mathcal{V}_o^3) se e solo se fra di essi ve ne sono almeno tre non complanari.
- Ciascun vettore di \mathbb{R}^2 si può scrivere come

$$(a, b) = (a, 0) + (0, b) = a(1, 0) + b(0, 1).$$

Dunque i vettori $(1, 0)$, $(0, 1)$ generano \mathbb{R}^2 . Questi vettori, con l'aggiunta di eventuali altri vettori, generano ancora \mathbb{R}^2 .

- I vettori di \mathbb{R}^n che hanno una componente uguale a 1 e tutte le altre uguali a 0

$$\underline{e}_1 = (1, 0, \dots, 0), \quad \underline{e}_2 = (0, 1, \dots, 0), \quad \dots, \quad \underline{e}_n = (0, 0, \dots, 1)$$

si dicono “vettori canonici” di \mathbb{R}^n . Ciascun vettore di \mathbb{R}^n si può scrivere come

$$\begin{aligned}\underline{a} &= (a_1, a_2, \dots, a_n) \\ &= a_1(1, 0, \dots, 0) + a_2(0, 1, \dots, 0) + \dots + a_n(0, 0, \dots, 1) \\ &= a_1\underline{e}_1 + a_2\underline{e}_2 + \dots + a_n\underline{e}_n\end{aligned}$$

cioè come la combinazione lineare dei vettori canonici con coefficienti le componenti del vettore.

Dunque i vettori canonici \underline{e}_i ($i = 1, \dots, n$) generano \mathbb{R}^n . Questi vettori, con l'aggiunta di eventuali altri vettori, generano ancora \mathbb{R}^n .