

# Spazi vettoriali

## Dimensione. Rango.

**Insiemi linearmente indipendenti, generatori, basi.** Osserviamo che:

(1) La proprietà "la sequenza di vettori ... è linearmente indipendente" è invariante rispetto ai riordinamenti dei vettori, e può sussistere solo se nella sequenza non compaiono vettori ripetuti.

(2) La proprietà "la sequenza di vettori ... genera lo spazio vettoriale ..." è invariante rispetto ai riordinamenti dei vettori, e rispetto alla cancellazione di eventuali ripetizioni di uno stesso vettore.

Ciò suggerisce di estendere la definizione di queste proprietà, e quelle ad esse riconducibili, ad insiemi di vettori. In particolare:

(1) diciamo che un insieme finito  $A$  di vettori di uno spazio vettoriale  $V$  è linearmente indipendente se e solo se nessun vettore  $\mathbf{a} \in A$  si può ottenere come combinazione lineare degli altri vettori  $A - \{\mathbf{a}\}$  di  $A$ ; questa proprietà equivale alla proprietà che l'equazione

$$\sum_{\mathbf{a} \in A} x_{\mathbf{a}} \mathbf{a} = \mathbf{0}$$

nella famiglia di incognite scalari  $x_{\mathbf{a}}$  ( $\mathbf{a} \in A$ ) abbia solo la soluzione banale  $x_{\mathbf{a}} = 0$  per ogni  $\mathbf{a} \in A$ .

(2) diciamo che un insieme finito  $A$  di vettori genera uno spazio vettoriale  $V$  se e solo se ogni  $\mathbf{v} \in V$  si può ottenere come combinazione lineare

$$\mathbf{v} = \sum_{\mathbf{a} \in A} r_{\mathbf{a}} \mathbf{a}$$

dei vettori di  $A$  ( $r_{\mathbf{a}}$  ( $\mathbf{a} \in A$ ) opportuna famiglia di scalari).

(3) diciamo che un insieme finito  $B$  di vettori è una base di uno spazio vettoriale  $V$  se e solo se  $B$  è linearmente indipendente e  $B$  genera  $V$ .

**Basi di  $\mathbb{R}^n$ , esempi.** Una base dello spazio vettoriale standard  $\mathbb{R}^3$  è data dalla sequenza dei vettori canonici  $\mathbf{e}_1 = (1, 0, 0)$ ,  $\mathbf{e}_2 = (0, 1, 0)$ ,  $\mathbf{e}_3 = (0, 0, 1)$ .

Più in generale, una sequenza di tre vettori del tipo

$$\mathbf{a} = (a_1, 0, 0), \mathbf{b} = (b_1, b_2, 0), \mathbf{c} = (c_1, c_2, c_3),$$

sotto la condizione  $a_1 \neq 0$  e  $b_2 \neq 0$  e  $c_3 \neq 0$ , è sempre una base di  $\mathbb{R}^3$ . Di seguito verifichiamo questa affermazione usando solo la definizione di base di uno spazio vettoriale.

Verifichiamo che la sequenza  $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$  è linearmente indipendente. Consideriamo l'equazione

$$\alpha \mathbf{a} + \beta \mathbf{b} + \gamma \mathbf{c} = \mathbf{0}$$

nelle incognite scalari  $\alpha, \beta, \gamma$ . Osserviamo che:

uguagliando la terze componenti dei due membri si ha l'equazione  $c_3\gamma = 0$  che sotto la condizione  $c_3 \neq 0$  porge  $\gamma = 0$ ; l'equazione si riduce dunque a

$$\alpha \mathbf{a} + \beta \mathbf{b} = \mathbf{0};$$

uguagliando la seconde componenti dei due membri si ha l'equazione  $b_2\beta = 0$  che sotto la condizione  $b_2 \neq 0$  porge  $\beta = 0$ ; l'equazione in questione si riduce dunque a

$$\alpha \mathbf{a} = \mathbf{0};$$

che sotto la condizione  $a_1 \neq 0$  porge  $\alpha = 0$ .

Verifichiamo che la sequenza  $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$  genera  $\mathbb{R}^3$ . Per ciascun vettore  $\mathbf{v} = (p, q, r)$  di  $\mathbb{R}^3$  consideriamo l'equazione

$$\alpha \mathbf{a} + \beta \mathbf{b} + \gamma \mathbf{c} = \mathbf{v}$$

nelle incognite scalari  $\alpha, \beta, \gamma$ . Uguagliando le componenti dei due membri si ha il sistema lineare

$$\begin{cases} a_1\alpha + b_1\beta + c_1\gamma = p \\ b_2\beta + c_2\gamma = q \\ c_3\gamma = r \end{cases}$$

Questo sistema triangolare, sotto le condizioni  $a_1, b_2, c_3 \neq 0$ , ha soluzione (una ed una sola soluzione).

Piu' in generale, fissato un intero positivo  $n$ , si ha che una sequenza di  $n$  vettori del tipo

$$\mathbf{a}_1 = (a_{11}, 0, 0, \dots, 0), \mathbf{a}_2 = (a_{12}, a_{22}, 0, \dots, 0), \dots, \mathbf{a}_n = (a_{1n}, a_{2n}, a_{3n}, \dots, a_{nn}),$$

sotto la condizione  $a_{11}, a_{22}, \dots, a_{nn} \neq 0$ , e' sempre una base di  $\mathbb{R}^n$ .

**Dimensione di uno spazio vettoriale** Abbiamo visto che ciascuno spazio vettoriale  $V$  finitamente generato su  $\mathbb{R}$  possiede una base, e che, fissata una sequenza  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m$  base di  $V$ , associando a ciascun vettore di  $V$  la sequenza delle sue coordinate rispetto alla base si ottiene una biiezione da  $V$  ad uno spazio vettoriale standard  $\mathbb{R}^m$

$$\psi : V \rightarrow \mathbb{R}^m, \quad \psi : \mathbf{v} = \sum_{i=1}^m r_i \mathbf{v}_i \mapsto (r_i)_{i=1}^m$$

che e' compatibile con le operazioni di spazio vettoriale in  $V$  ed in  $\mathbb{R}^m$ , cioe'

$$\psi(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = \psi(\mathbf{u}) + \psi(\mathbf{v}), \quad r\psi(\mathbf{v}) = \psi(r\mathbf{v}),$$

per ogni  $\mathbf{u}, \mathbf{v}$  in  $V$  ed ogni  $r$  in  $\mathbb{R}$ . Questa funzione permette di identificare gli spazi vettoriali  $V$  ed  $\mathbb{R}^m$ : ciascuna proposizione esprimibile in termini di algebra vettoriale e' valida in  $V$  se e solo se e' valida in  $\mathbb{R}^m$ . In particolare, poiche' ogni base di  $\mathbb{R}^m$  e' formata da  $m$  vettori, si ha anche che ogni base di  $V$  e' formata da  $m$  vettori. Possiamo esprimere questo risultato nella forma

**Teorema 1** *Tutte le basi di uno stesso uno spazio vettoriale  $V$  finitamente generato su  $\mathbb{R}$  sono formate dallo stesso numero di vettori.*

Questo Teorema permette di dare la seguente

**Definizione 1** Sia  $V$  uno spazio vettoriale fintamente generato su  $\mathbb{R}$ . Si dice *dimensione* di  $V$  e si indica con  $\dim(V)$  la cardinalità di un qualsiasi insieme base  $B$  di  $V$ , si pone cioè  $\dim(V) = |B|$ .

### Spazio riga, spazio colonna e rango di una matrice.

**Definizione 2** Sia  $M$  una matrice ad elementi in  $\mathbb{R}$  con  $m$  righe  $\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_m$  ed  $n$  colonne  $\mathbf{c}_1, \dots, \mathbf{c}_n$

$$M = \left[ \begin{array}{c} \mathbf{r}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{r}_m \end{array} \right] = \left[ \begin{array}{c|c|c} \mathbf{c}_1 & \cdots & \mathbf{c}_n \end{array} \right]$$

Lo spazio generato dalle righe di  $M$  in  $\mathbb{R}^n$  si dice *spazio riga* di  $M$  e si indica con  $\mathcal{R}(M)$ , e lo spazio generato dalle colonne di  $M$  in  $\mathbb{R}^m$  si dice *spazio colonna* di  $M$  e si indica con  $\mathcal{C}(M)$  :

$$\mathcal{R}(M) = \langle \mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_m \rangle \subseteq \mathbb{R}^n, \quad \mathcal{C}(M) = \langle \mathbf{c}_1, \dots, \mathbf{c}_n \rangle \subseteq \mathbb{R}^m.$$

**Esempio** Data la matrice

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix},$$

si ha

le righe di  $M$  sono  $\mathbf{r}_1 = (1, 2, 1, 2, 0)$ ,  $\mathbf{r}_2 = (0, 0, 1, 1, 1)$ ,  $\mathbf{r}_3 = (1, 2, 0, 1, -1)$ ,  $\mathbf{r}_4 = (1, 2, 1, 2, 0)$ , e lo spazio riga di  $M$  è

$$\mathcal{R}(M) = \langle \mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3, \mathbf{r}_4 \rangle.$$

le colonne di  $M$  sono  $\mathbf{c}_1 = (1, 0, 1, 1)$ ,  $\mathbf{c}_2 = (2, 0, 2, 2)$ ,  $\mathbf{c}_3 = (1, 1, 0, 1)$ ,  $\mathbf{c}_4 = (2, 1, 1, 2)$ ,  $\mathbf{c}_5 = (0, 1, -1, 0)$ , e lo spazio colonna di  $M$  è

$$\mathcal{C}(M) = \langle \mathbf{c}_1, \mathbf{c}_2, \mathbf{c}_3, \mathbf{c}_4, \mathbf{c}_5 \rangle.$$

Osserviamo che:

- (1) dall'insieme delle righe di  $M$  si può estrarre una base di  $\mathcal{R}(M)$ , ad esempio  $\{\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2\}$  (si provi questa affermazione), dunque si ha  $\dim \mathcal{R}(M) = 2$ .
- (2) dall'insieme delle colonne di  $M$  si può estrarre una base di  $\mathcal{C}(M)$ , ad esempio  $\{\mathbf{c}_1, \mathbf{c}_3\}$  (cfr. Lezione XII-2) dunque si ha  $\dim \mathcal{C}(M) = 2$ .

Nell'esempio abbiamo determinato la dimensione dello spazio riga  $\mathcal{R}(M)$  della matrice  $M$  estraendo una base di  $\mathcal{R}(M)$  dall'insieme delle righe di  $M$ , e separatamente abbiamo determinato la dimensione dello spazio colonna  $\mathcal{C}(M)$  della matrice  $M$  estraendo una base di  $\mathcal{C}(M)$  dall'insieme delle colonne di  $M$ . Queste operazioni sono in generale complesse; c'è un modo più efficiente per effettuarle, che si basa sulle seguenti proposizioni

**Proposizione 1** *Ciascuna operazione del tipo*

*"sommare ad una riga di una matrice un multiplo scalare di un'altra riga della matrice"*

*lascia invariati*

*(1) lo spazio delle righe della matrice;*

*(2) le relazioni lineari sulla sequenza delle colonne della matrice, cioè le relazioni del tipo "la colonna ... è uguale alla combinazione lineare delle colonne ... .. con coefficienti ... .."*

**Proposizione 2** *Sia M una matrice con m righe ed n colonne ad elementi in  $\mathbb{R}$  e sia N una matrice con m righe ed n colonne ottenuta da M applicando un numero finito di operazioni del tipo*

*"sommare ad una riga un multiplo scalare di un'altra riga"*

*Allora:*

*(1)  $\mathcal{R}(N) = \mathcal{R}(M)$ ; in particolare si ha  $\dim \mathcal{R}(N) = \dim \mathcal{R}(M)$*

*(2) le colonne  $j_1$ -ma ...  $j_p$ -ma di N sono una base di  $\mathcal{C}(N)$  se e solo se le colonne  $j_1$ -ma ...  $j_p$ -ma di M sono una base di  $\mathcal{C}(M)$ ; in particolare si ha  $\dim \mathcal{C}(N) = \dim \mathcal{C}(M)$ .*

**Esempio** Consideriamo di nuovo la matrice

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix}.$$

Possiamo ottenere una matrice più semplice scegliendo una riga di M e in essa un elemento diverso da zero ed annullando tutti gli altri elementi della colonna dell'elemento scelto ( sommando alle altre righe opportuni multipli della riga scelta ). Scelta la prima riga e in essa il suo primo elemento, sommando alle altre righe opportuni multipli della prima si ottiene la matrice

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Scelta la seconda riga e in essa il suo terzo elemento, sommando alle altre righe opportuni multipli della seconda si ottiene la matrice

$$N = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Ora si ha:

(1) La prima e la seconda riga di  $N$  sono una base di  $\mathcal{R}(N)$  (ovvio), dunque per la proposizione precedente sono anche una base di  $\mathcal{R}(M)$ ; in particolare si ha  $\dim\mathcal{R}(M) = 2$ .

(1) La prima e la terza colonna di  $N$  sono una base di  $\mathcal{C}(N)$  (semplice da vedere), dunque per la proposizione precedente la prima e la terza colonna di  $M$  sono una base di  $\mathcal{C}(M)$ ; in particolare si ha  $\dim\mathcal{C}(M) = 2$ .

Nell'esempio, lo spazio riga e lo spazio colonna della matrice hanno la stessa dimensione. Non e' un caso.

**Teorema 2** *Sia  $M$  una matrice ad elementi reali con  $m$  righe ed  $n$  colonne. Allora lo spazio riga  $\mathcal{R}(M)$  e lo spazio colonna  $\mathcal{C}(M)$  hanno la stessa dimensione; questa dimensione comune si dice rango della matrice e si indica con  $\varrho(M)$ ; in simboli, si pone:*

$$\dim\mathcal{R}(M) = \varrho(M) = \dim\mathcal{C}(M).$$

**Esempio** La matrice dell'esempio considerato ha rango due:  $\varrho(M) = 2$ .