# Álgebra Linear - Aula 05

Base e Dimensão

Profa Dra. Karla Lima



1 Base de um Espaço Vetorial

2 Dimensão de um Espaço Vetorial

# Base de um Espaço Vetorial

É como um conjunto mínimo de peças de Lego: com elas, podemos construir qualquer elemento do espaço apenas combinando-as de diferentes formas.

© Prof<sup>a</sup> Dra. Karla Lima



# Definição

Se V for um espaço vetorial qualquer e  $S = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  for um conjunto finito de vetores em V, dizemos que S é uma **base** de V e valerem as duas condições a seguir.

- a) S é linearmente independente.
- b) S gera V.



Quais das afirmações abaixo são verdadeiras?

- a) O conjunto dos vetores canônicos  $\{(1,0,0),(0,1,0),(0,0,1)\}$  é uma base para o espaço  $\mathbb{R}^3$ .
- b) O conjunto dos vetores  $\{(2,1,0),(-1,0,0),(2,0,0)\}$  é uma base para o espaço  $\mathbb{R}^3$ .
- c) O conjunto de vetores  $\{(2,1), (-1,0), (0,0)\}$  é uma base para o espaço  $\mathbb{R}^2$ .
- d) O conjunto de vetores  $\{(2,1),(-1,0)\}$  é uma base para o espaço  $\mathbb{R}^2$ .
- e) O conjunto dos vetores  $\{1, x, x^2, x^3\}$  é uma base para o espaço  $P_3$ , dos polinômios de grau menor ou igual a 3.



#### Definição

Se  $S = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  for uma base ordenada de um espaço vetorial V e se

$$\mathbf{v} = c_1 \mathbf{v}_1 + c_2 \mathbf{v}_2 + \cdots + c_n \mathbf{v}_n$$

é a expressão de um vetor  $\mathbf{v}$  em termos da base S, então os escalares  $c_1, c_2, \ldots, c_n$  são denominados **coordenadas** de  $\mathbf{v}$  em relação à base S.

O vetor  $(c_1, c_2, \dots, c_n)$  em  $\mathbb{R}^n$  é denominado **vetor de coordenadas de** v **em relação a** S e é denotado por

$$(v)_{S}=(c_1,c_2,\ldots,c_n)$$



Na aula anterior, vimos que os conjuntos  $S = \{(1,0),(0,1)\}$  e  $W = \{(2,1),(-1,0)\}$  são bases para o espaço  $\mathbb{R}^2$ . Escreva o vetor de coordenadas do vetor v = -3(1,0) + 4(0,1) nas bases S e W.



A base canônica do espaço  $\mathbb{M}_{2\times 2}$  é o conjunto

$$S = \left\{ \left[\begin{array}{cc} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{array}\right], \left[\begin{array}{cc} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{array}\right], \left[\begin{array}{cc} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{array}\right], \left[\begin{array}{cc} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{array}\right] \right\}$$

Dada a matriz 
$$B = \begin{bmatrix} e & -1 \\ 0 & \pi \end{bmatrix}$$
, encontre o seu vetor de coordenadas  $(B)_S$ .



#### Dimensão de um Espaço Vetorial

Podemos pensar em dimensão como o número mínimo de "direções" que você precisa para alcançar qualquer ponto dentro de um espaço.



## Definição

A dimensão de um espaço vetorial de dimensão finita V é denotada por dim(V) e é definida como o número de vetores numa base de V. Além disso, definimos o espaço vetorial nulo como tendo dimensão zero.



## Teorema (1)

Seja S um conjunto não vazio de vetores num espaço vetorial V.

- a) Se S for um conjunto linearmente independente e se v for um vetor em V que está fora do ger(S), então o conjunto S ∪ {v} que resulta do acréscimo de v a S ainda é linearmente independente.
- b) Se v for um vetor em S que pode ser expresso como combinação linear dos outros vetores de S, e se  $S \{v\}$  denotar o conjunto obtido removendo v de S, então S e  $S \{v\}$  geram o mesmo espaço, ou seja,

$$ger(S) = ger(S - \{v\})$$



# Teorema (2)

Sejam V um espaço vetorial de dimensão finita e  $\{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  uma base qualquer de V.

- a) Um conjunto com mais de n vetores é linearmente dependente.
- b) Um conjunto com menos de n vetores não gera V.

O teorema abaixo segue diretamente do Teorema (2).

# Teorema (3)

Todas as bases de um espaço vetorial de dimensão finita têm o mesmo número de vetores.



Dimensão de alguns espaços vetoriais familiares:

 $dim(R^n) = n$  A base canônica tem n vetores  $dim(P_n) = n+1$  A base canônica tem n+1 vetores  $dim(M_{mn}) = mn$  A base canônica tem mn vetores



# Teorema (3)

Se W for um subespaço de um espaço vetorial V de dimensão finita, então

- a) W tem dimensão finita.
- b)  $dim(W) \leq dim(V)$ .
- c) W = V se, e somente se, dim(W) = dim(V)



[1] Howard Anton and Chris Rorres. Álgebra Linear com Aplicações.

Bookman, Porto Alegre, 10 edition, 2012.

Tradução técnica: Claus Ivo Doering. Editado também como livro impresso em 2012. Recurso eletrônico.

© Profa Dra. Karla Lima