

Geometria

22 giugno 2015

1	Spazi vettoriali	3
1.1	Proprietà principali	3
1.2	Sottospazi vettoriali	4
1.3	Sistemi di generatori	6
1.4	Basi e dimensioni	8
1.5	Spazi quoziente	12
1.6	Algebre	13

Capitolo 1

Spazi vettoriali

1.1 Proprietà principali

Definizione 1.1.1. Dato un campo K , un insieme V non vuoto e due operazioni interne $+: V \times V \rightarrow V$ e $\cdot: K \times V \rightarrow V$, la terna $(V, +, \cdot)$ si definisce spazio vettoriale sul campo K se sono soddisfatte le seguenti proprietà:

- $(V, +)$ è un gruppo abeliano;
- $1_K x = x$ per ogni $x \in V$;
- la proprietà associativa, ossia se $\forall \lambda, \mu \in K$ e $\forall x \in V$, si ha $\lambda(\mu x) = (\lambda\mu)x$;
- la proprietà distributiva, ossia se $\forall \lambda, \mu \in K$ e $\forall x, y \in V$, si ha $(\lambda + \mu)x = \lambda x + \mu x$ e $\lambda(x + y) = \lambda x + \lambda y$.

Gli elementi di V si chiamano *vettori* mentre quelli di K *scalari*. L'elemento neutro della somma, che per le proprietà note dei gruppi esiste ed è unico, sarà indicato con 0 , oppure 0_V in caso di ambiguità. Lo zero e l'unità del campo K seguono la convenzione già usata per la quale saranno indicati con 0 e 1 , o anche 0_K e 1_K ; il fatto che 0 indichi sia lo zero di K che quello di V sarà spesso chiaro dal contesto.

Esempi

- $(\mathbb{R}^n, +, \cdot)$, l'insieme delle n -uple ordinate di numeri reali, è uno spazio vettoriale su \mathbb{R} , infatti $\forall \lambda \in \mathbb{R}$ si ha, rappresentando i vettori come colonne,

$$\lambda \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda x_1 \\ \vdots \\ \lambda x_n \end{pmatrix}$$

eccetera definendo somma e prodotto per scalare componente per componente.

- L'anello dei polinomi $\mathbb{R}[x]$ è uno spazio vettoriale su \mathbb{R} con l'addizione e il prodotto per un numero reale, dove moltiplicare un polinomio per $\lambda \in \mathbb{R}$ equivale a moltiplicare per tale scalare tutti i suoi termini.
- L'insieme delle funzioni (qualunque) definite da un insieme $X \neq \emptyset$ e a valori reali forma uno spazio vettoriale, con le operazioni di addizione e prodotto per numero reale "puntuali", ossia $(f + g)(x) = f(x) + g(x)$ e $(\lambda f)(x) = \lambda f(x)$.
- Ogni campo può essere visto come spazio vettoriale su se stesso: ad esempio $(\mathbb{R}, +, \cdot)$ è uno spazio vettoriale su \mathbb{R} , e $(\mathbb{C}, +, \cdot)$ è uno spazio vettoriale su \mathbb{C} ma anche su \mathbb{R} se lo consideriamo come l'insieme delle coppie $(a, b) = a + ib$ con $a, b \in \mathbb{R}$.

Elenchiamo ora una serie di proprietà di base sugli spazi vettoriali, in cui assumiamo V come spazio vettoriale su un campo K .

Proprietà 1.1.2. Per ogni vettore $x \in V$, $0_K x = 0_V$.

Dimostrazione. Lo 0_K si può sempre scrivere come somma di 0_K con se stesso, quindi $0_K x = (0_K + 0_K)x = 0_K x + 0_K x$. Poiché V è abeliano, sommando l'inverso di $0_K x$ ai due membri si ottiene $0_K x = 0_V$. \square

Proprietà 1.1.3. Per ogni scalare $a \in K$ e $\forall x \in V$, $-(ax) = (-a)x$.

Dimostrazione. Per la proprietà precedente si ha $0_V = 0_K x$, e lo zero scalare si scrive come somma degli inversi $a + (-a)$, quindi $0_V = [a + (-a)]x = ax + (-a)x$, che significa che $(-a)x$ è il vettore inverso di ax rispetto alla somma, ossia $(-a)x = -(ax)$. \square

Proprietà 1.1.4. Per ogni $a \in K$, $a0_V = 0_V$.

Dimostrazione. Si ha che $a0_V = a(0_V + 0_V) = a0_V + a0_V$, e come per la proprietà 1.1.2 poiché V è abeliano si somma ai due membri dell'uguaglianza l'inverso di $a0_V$, ottenendo $a0_V = 0_V$. \square

Proprietà 1.1.5. Se $ax = 0_V$ per $a \in K$ e $x \in V$, allora $a = 0_K$ o $x = 0_V$.

Dimostrazione. Se $a = 0_K$ è ovvia, se invece $a \neq 0_K$ allora esiste il suo inverso, $a^{-1} \in K$, rispetto al prodotto in K (cioè tale che $aa^{-1} = 1_K$). Quindi $0_V = a^{-1}0_V$, e poiché per ipotesi $ax = 0_V$ segue che $0_V = a^{-1}(ax) = (aa^{-1})x = 1_K x = x$, perciò $x = 0_V$. \square

Proprietà 1.1.6. Per ogni $a, b \in K$ e per ogni $x \in V$, se $ax = bx$ allora $a = b$ oppure $x = 0_V$.

Dimostrazione. Se vale che $ax = bx$, allora aggiungendo l'inverso di bx per la somma si ottiene $ax - (bx) = 0_V$. Inoltre per la proprietà distributiva questo è uguale ad $ax + (-b)x = (a - b)x = 0_V$. Per la proprietà 1.1.5, infine, $a + (-b) = 0_K$ oppure $x = 0_V$. Sommando b alla prima delle due risulta $a = b$ o $x = 0_V$. \square

Proprietà 1.1.7. Per ogni scalare $\lambda \in K$ e $\forall x, y \in V$, se $\lambda x = \lambda y$ allora $\lambda = 0_K$ o $x = y$.

Dimostrazione. Da $\lambda x = \lambda y$ risulta $\lambda x + (-\lambda y) = \lambda x + \lambda(-y) = 0_V$. Per la proprietà distributiva equivale a $\lambda(x + (-y)) = 0_V$, da cui sempre per la 1.1.5 $\lambda = 0_K$ oppure $x + (-y) = 0_V$, da cui sommando y ai due membri risulta $\lambda = 0_K$ oppure $x = y$. \square

1.2 Sottospazi vettoriali

Definizione 1.2.1. Sia V uno spazio vettoriale sul campo K . Un suo sottoinsieme $W \subseteq V$ non vuoto si dice sottospazio vettoriale se $(W, +, \cdot)$, con le operazioni indotte da V , è a sua volta uno spazio vettoriale.

In altre parole un sottospazio (ommetteremo spesso l'attributo “vettoriale” per brevità) è un sottoinsieme che risulta chiuso rispetto alle due operazioni dello spazio vettoriale che lo contiene. Per verificare che un insieme W sia un sottospazio bisogna dunque provare che le combinazioni lineari di elementi di W siano ancora in W : una condizione necessaria facile da verificare è che W deve contenere lo 0_V .

Ogni spazio vettoriale V contiene sempre due spazi vettoriali, che sono banalmente $\{0_V\}$ e V stesso. Vediamone altri esempi.

- Preso lo spazio vettoriale \mathbb{R}^n , l'insieme

$$N = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ 0 \end{pmatrix} : x_1, \dots, x_{n-1} \in \mathbb{R} \right\}$$

è un sottospazio vettoriale, perché ognuna delle due operazioni dà sempre come risultato un vettore con l' n -esima componente nulla.

- Dato $\mathbb{R}[x]$, l'insieme dei polinomi di grado non maggiore di n , indicato con $\mathbb{R}_n[x] = \{p(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n : a_0, a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}\}$, formano un sottospazio vettoriale di $\mathbb{R}[x]$. Infatti la somma di due polinomi di grado massimo n è ancora un polinomio di grado massimo n , mentre moltiplicando un polinomio per uno scalare non nullo si moltiplicano i coefficienti di ogni termine per tale scalare, quindi il grado rimane immutato. Moltiplicando per zero si ottiene invece un polinomio nullo, che ha ancora ovviamente grado minore di n . Lo stesso vale per $\mathbb{C}_n[x] \leq \mathbb{C}[x]$.
- L'insieme $\mathcal{C}(\mathbb{R})$ delle funzioni definite da \mathbb{R} a \mathbb{R} e continue è un sottospazio vettoriale dello spazio delle funzioni $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$. Infatti sommando due funzioni continue si ottiene una funzione continua, e ovviamente anche moltiplicando una funzione continua per uno scalare.

Teorema 1.2.2. Sia V uno spazio vettoriale su un campo K e sia $\{W_i\}_{i \in I}$ un insieme di sottospazi vettoriali di V . Allora la loro intersezione $\bigcap_{i \in I} W_i$ è ancora un sottospazio vettoriale di V .

Dimostrazione. Siano $w_1, w_2 \in \bigcap_{i \in I} W_i$. Allora $\forall i \in I$, w_1 e w_2 appartengono a W_i (appartengono a tutti i sottospazi). Poiché i W_i sono sottospazi vettoriali, allora accade sempre che $\forall i \in I$, $w_1 + w_2 \in W_i$, quindi appartengono anche a $\bigcap_{i \in I} W_i$. Un ragionamento analogo si effettua per il prodotto per scalare. Quindi $\bigcap_{i \in I} W_i$ è un sottospazio vettoriale di V . \square

Il teorema non vale se al posto dell'intersezione si effettua l'unione dei W_i : ad esempio le due rette $x = 0$ e $y = x$, rappresentate in forma vettoriale come $\left\{\begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} : x \in \mathbb{R}\right\}$ e $\left\{\begin{pmatrix} x \\ x \end{pmatrix} : x \in \mathbb{R}\right\}$, sono banalmente due sottospazi vettoriali di \mathbb{R}^2 . Prendendo però un elemento del primo e uno del secondo, $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, sommandoli si ottiene $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ che non appartiene all'unione dei due sottospazi.

Definizione 1.2.3. Siano V uno spazio vettoriale su K e $S \subseteq V$ un insieme non vuoto. Si dice sottospazio generato di V , e si indica con $\langle S \rangle$, un sottospazio vettoriale che soddisfa le seguenti due proprietà:

- $S \subseteq \langle S \rangle$;
- se $W \leq V$ tale che $S \subseteq W$, allora $\langle S \rangle \leq W$.

Teorema 1.2.4. Siano V uno spazio vettoriale su K e $S \subseteq V$ un insieme non vuoto, esiste sempre $\langle S \rangle$ ed è unico.

Dimostrazione. Mostriamo l'esistenza: costruiamo l'insieme $\langle S \rangle = \bigcap_{i \in I} Z_i$ dove $\{Z_i\}_{i \in I}$ sono tutti sottospazi vettoriali di V che includono S ; ogni Z_i non è vuoto perché include S . Sicuramente $\langle S \rangle$ è, a sua volta, un sottospazio di V per il teorema 1.2.2. S è contenuto in ogni Z_i , quindi è incluso anche in $\langle S \rangle = \bigcap_{i \in I} Z_i$. Inoltre, sia W un sottospazio di V tale che $S \subseteq W$: allora $S \subseteq \langle S \rangle \subseteq W$. Poiché $\langle S \rangle$ è un sottospazio vettoriale, per ogni $x, y \in S$ e $\lambda, \mu \in K$ (x e y appartengono a $\langle S \rangle$ e a W), mentre $\lambda x + \mu y \in \langle S \rangle$, quindi $\langle S \rangle \leq W$. Tale $\langle S \rangle$ rispetta dunque la definizione 1.2.3.

Vediamo ora l'unicità. Se Z_1, Z_2 sono due sottospazi vettoriali di V che soddisfano la definizione 1.2.3, allora $S \subseteq Z_1$ e $S \subseteq Z_2$. Se poi per un altro sottospazio vettoriale W si ha $S \subseteq W$, allora sempre dalla definizione si deve avere $Z_1 \leq W$ e analogamente $Z_2 \leq W$. Ma anche Z_2 è un sottospazio di V e $S \subseteq Z_2$, dunque $Z_1 \leq Z_2$, e allo stesso modo $Z_2 \leq Z_1$, quindi $Z_1 = Z_2$. \square

Definiamo ora la somma di sottospazi come l'insieme $U + W = \{u + w : u \in U, w \in W\}$: esso è un sottospazio vettoriale, infatti

$$\begin{aligned}(u_1 + w_1) + (u_2 + w_2) &= (u_1 + u_2) + (w_1 + w_2) \in U + W \\ \lambda(u + w) &= \lambda u + \lambda w \in U + W.\end{aligned}$$

Dimostriamo inoltre che $U + W$ è lo spazio generato dall'unione dei due sottospazi, seguendo la definizione 1.2.3.

Teorema 1.2.5. Siano U, W sottospazi vettoriali di V su un campo K . Allora $\langle U \cup W \rangle \equiv U + W$.

Dimostrazione. Ogni $u \in U$ si può scrivere come $u + 0_W = u + 0_V$ che quindi appartiene a $U + W$, quindi $U \subseteq U + W$ e analogamente $W \subseteq U + W$, quindi $U \cup W \subseteq U + W$. Consideriamo un sottospazio vettoriale T di V che includa $U \cup W$: ogni elemento $u + w$ appartiene anche a T per qualunque u e w , ma allora $U + W$ è un sottoinsieme di T oltre che uno spazio vettoriale, e ciò lo rende un sottospazio vettoriale di T . Abbiamo allora dimostrato che $U + W$ soddisfa la definizione 1.2.1, perciò $U + W = \langle U \cup W \rangle$. \square

1.3 Sistemi di generatori

Sia V uno spazio vettoriale su K , e $S \subseteq V$ un insieme non vuoto. Le combinazioni lineari (sempre finite!) di elementi di S sono definite come

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i s_i = \lambda_1 s_1 + \lambda_2 s_2 + \cdots + \lambda_n s_n,$$

con $\lambda_i \in K$, $s_i \in S$ e $n \in \mathbb{N}$.

Teorema 1.3.1. Sia V uno spazio vettoriale su K , e $S \subseteq V$ non vuoto. Allora

$$\langle S \rangle = \left\{ \sum_{i=1}^n \lambda_i s_i : \lambda_i \in K, s_i \in S, i = 1, 2, \dots, n, n \in \mathbb{N} \right\}.$$

Dimostrazione. Questo particolare $\langle S \rangle$ deve soddisfare la definizione 1.2.3:

- gli elementi s_i appartengono a S , e possiamo esprimerli come $s_i = 1_K s_i$ quindi $S \subseteq \langle S \rangle$;
- se $W \leq V$ e $S \subseteq W$, allora dato che $\langle S \rangle \supseteq S$ se prendiamo una combinazione lineare di due elementi di S , lo è anche di elementi di W , e poiché il risultato è sempre un elemento di $\langle S \rangle$ quest'ultimo è un sottospazio vettoriale di W . \square

Per l'unicità del sottospazio generato, questa è anche l'unica forma che $\langle S \rangle$ assume.

Definizione 1.3.2. Sia V uno spazio vettoriale sul campo K e sia $S \subseteq V$ un insieme non vuoto. S è detto sistema di generatori per V se $\langle S \rangle = V$.

Il fatto che con alcuni elementi di uno spazio $V = \langle S \rangle$ possiamo ricostruire tramite delle combinazioni lineari tutti i restanti è molto utile, in quanto possiamo dedurre molte proprietà di V studiando soltanto S . La situazione però si può ancora migliorare, come vedremo in seguito: il problema principale è che, senza ulteriori ipotesi, potrebbero esistere molti modi di esprimere $v \in V$ in termini di combinazioni lineari di elementi di S .

Esempi

- Come già detto, i vettori di \mathbb{R}^n sono definiti dalle loro coordinate, quindi possono essere scritti come combinazioni lineari di questi elementi: allora

$$\mathbb{R}^n = \left\langle \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \right\rangle$$

I vettori dello spazio generatore sono a tutti gli effetti dei versori di \mathbb{R}^n ; in questo esempio sono i versori allineati con gli assi cartesiani.

- $\mathbb{R}[x]$ è generato da $\{1, x, x^2, \dots, x^n, \dots\}$; questo insieme è infinito, perché non esiste un polinomio “di grado massimo”. Ogni $x \in \mathbb{R}[x]$ è determinato da una combinazione lineare di questi componenti, in modo univoco.
- In \mathbb{R}^2 si può individuare il sistema di generatori $\left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right\}$. Con questo insieme però si può scrivere l'elemento $\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ in due modi diversi, ossia come $2\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + 2\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 0\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ma anche come $0\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + 0\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 2\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Definizione 1.3.3. Sia V uno spazio vettoriale su K , e $\{v_i\}_{i \in I} \subseteq V$. Si dice che l'insieme $\{v_i\}_{i \in I}$ è linearmente dipendente se esiste $I_0 \subseteq I$, di cardinalità n finita, e un insieme di scalari $\{\lambda_i\}_{i \in I}$ non tutti nulli tali per cui

$$\sum_{i \in I} \lambda_i v_i = 0_V.$$

Nell'ultimo degli esempi precedenti l'insieme $\left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right\}$ è linearmente dipendente.

Ovviamente, un sistema che non è linearmente dipendente si dice *linearmente indipendente*.

Definizione 1.3.4. Un insieme finito di vettori $\{v_1, v_2, \dots, v_k\}$ si dice linearmente indipendente, se in ogni combinazione lineare dei k vettori che produce 0_V i coefficienti sono tutti nulli:

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 + \dots + \lambda_k v_k = 0_V \quad \Rightarrow \quad \lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_k = 0_K.$$

Un insieme infinito di vettori $\{v_i\}_{i \in I}$ è linearmente indipendente se $\forall J \subseteq I$ di cardinalità finita $\{v_j\}_{j \in J}$ è linearmente indipendente.

Alcuni esempi di insiemi linearmente indipendenti:

- il sistema che genera $K_n[x]$, ossia $\{1, x, x^2, \dots, x^n\}$, è linearmente indipendente perché un polinomio è identicamente nullo se e solo se tutti i coefficienti dei vari termini sono nulli. Lo stesso vale per i polinomi di grado non limitato di $K[x]$, poiché la definizione è verificata da “blocchi” di termini.
- l'insieme $\{v, w, 0_V, z\} \subset V$ spazio vettoriale su K non lo è, poiché $0_K v + 0_K w + 1_K 0_V + 0_K z = 0_V$ anche se uno dei coefficienti, 1_K , non è nullo. In generale ogni insieme che contenga l'elemento nullo dello spazio è sempre linearmente dipendente.

Il seguente teorema indica un modo più semplice di verificare questa definizione.

Teorema 1.3.5. Un insieme di vettori $\{v_i\}_{i \in I} \subset V$ è linearmente dipendente se e solo se almeno uno di essi è una combinazione lineare di un numero finito dei rimanenti.

Dimostrazione. Sia dato un insieme $\{v_i\}_{i=1}^k$ linearmente dipendente: esiste allora una combinazione lineare $\sum_{n=1}^k \lambda_n v_n = 0_V$ senza che tutti i λ_n siano nulli. Trascurando nella serie gli eventuali termini nulli, possiamo allora scrivere $\lambda_1 v_1 = -\lambda_2 v_2 - \dots - \lambda_n v_n$. Poiché λ_1 non è nullo, esiste il suo inverso rispetto al rapporto, $(\lambda_1)^{-1}$, e moltiplicando la precedente equazione per questo risulta che il primo termine è $(\lambda_1)^{-1}(\lambda_1 v_1) = (\lambda_1^{-1} \lambda_1) v_1 = v_1$ da cui

$$v_1 = (\lambda_1^{-1})(-\lambda_2 v_2 - \dots - \lambda_n v_n),$$

cioè v_1 è combinazione lineare degli altri vettori dell'insieme.

Viceversa, sia $v^* \neq 0_V$ un vettore dell'insieme dato, combinazione lineare (in cui quindi i coefficienti non possono essere tutti nulli) di alcuni dei vettori rimanenti, quindi

$$v^* = \mu_1 v_1 + \mu_2 v_2 + \dots + \mu_r v_r.$$

Portando tutto al primo termine risulta $v^* - \mu_1 v_1 - \mu_2 v_2 - \dots - \mu_r v_r = 0_V$ sebbene non siano tutti nulli, ossia l'insieme dei v_i è linearmente dipendente. \square

1.4 Basi e dimensioni

Definizione 1.4.1. Si chiama base di uno spazio vettoriale V ogni sistema S linearmente indipendente che genera S .

La base in un certo senso “codifica” tutto ciò che è necessario sapere dello spazio vettoriale: tramite delle combinazioni lineari possiamo ricostruire tutto lo spazio a partire da un numero limitato di elementi. Il vantaggio delle basi è che esiste sempre un unico modo di esprimere ogni vettore dello spazio in termini dei suoi elementi, come dimostriamo nel teorema seguente.

Teorema 1.4.2. Sia $\{e_i\}_{i \in I}$ un insieme di V . Esso è una base di V se e solo se ogni elemento $v \in V$ non nullo si può scrivere in modo univoco come combinazione lineare finita, a coefficienti non nulli, di elementi di $\{e_i\}_{i \in I}$.

Gli elementi v non devono essere nulli, perché 0_V si può scrivere come combinazione lineare di qualunque sistema di vettori; inoltre i coefficienti della combinazione non devono essere nulli poiché altrimenti si potrebbe affermare che $v = ae_1 + be_2$ ma anche $v = ae_1 + be_2 + 0_K e_3 + \dots + 0_K e_n + \dots$ a piacere.

Dimostrazione. Dimostriamo che la condizione è necessaria. Sia $\{e_i\}_{i \in I}$ una base di V : essa per definizione genera tutto V . Preso un elemento $v \in V$ non nullo, possiamo scriverlo come una combinazione lineare finita

$$v = \sum_{i \in I_0} \lambda_i e_i, \quad (1.4.1)$$

con $I_0 \subset I$ di cardinalità finita. Dimostriamo che questa scrittura è unica: supponiamo che $\forall i \in I_0$ $\lambda_i \neq 0_K$ (eventuali termini nulli nella combinazione lineare si trascurano), e supponiamo che esista anche

$$v = \sum_{j \in J_0} \mu_j e_j \quad (1.4.2)$$

con $\mu_j \neq 0_K \forall j \in J_0 \subset I$ e tale J_0 di cardinalità finita. Sommando gli opposti della (1.4.2) alla (1.4.1) si ha

$$\sum_{i \in I_0} \lambda_i e_i + \sum_{j \in J_0} -\mu_j e_j = 0_V.$$

Sia $I_0 \neq J_0$, e prendiamo $j_0 \in J_0$ ma $\notin I_0$. L'elemento e_{j_0} , nella combinazione, è associato a un coefficiente $-\mu_{j_0} \neq 0_K$ (quindi esiste il suo reciproco). Portando $-\mu_{j_0} e_{j_0}$ al secondo membro dell'uguaglianza e moltiplicando per il reciproco di μ_{j_0} risulta

$$\sum_{i \in I_0} (\lambda_i \mu_{j_0}^{-1}) e_i + \sum_{j \in J_0} (\mu_j \mu_{j_0}^{-1}) e_j = e_{j_0},$$

cioè uno degli e_i è espresso come combinazione lineare degli altri, vale a dire la base è linearmente dipendente, il che è assurdo: quindi non può esistere un j_0 che appartiene a J_0 ma non a I_0 . Ponendo $j_0 \in I_0$ e $\notin J_0$ si ottiene allo stesso modo un'altra contraddizione. Allora non può che essere $I_0 = J_0$, ma ciò significa che

$$\sum_{i \in I_0} (\lambda_i - \mu_i) e_i = 0_V,$$

cui segue che $\lambda_i = \mu_i \forall i \in I_0$, cioè le (1.4.1) e (1.4.2) sono identiche: dunque la scrittura di v in termini della base è unica.

Mostriamo ora che la condizione è anche sufficiente: innanzitutto, $\langle \{e_i\}_{i \in I} \rangle = V$ perché per ipotesi possiamo scrivere ogni vettore di V come combinazione lineare di elementi di questo insieme. Supponiamo per assurdo che $\{e_i\}_{i \in I}$ sia linearmente dipendente, ossia che esista $I_0 \subset I$ di cardinalità finita per cui

$$\sum_{i \in I_0} \lambda_i e_i = 0_V, \quad (1.4.3)$$

e come prima che $\lambda_i \neq 0_K \forall i \in I_0$. Considerando un $i^* \in I_0$, λ_{i^*} non è nullo, quindi moltiplicando la (1.4.3) per il suo inverso si trova

$$\sum_{i \in I_0} (\lambda_{i^*}^{-1} \lambda_i) e_i = 0_V.$$

Isolando il termine in i^* si ottiene poi che

$$\sum_{i^* \neq i \in I_0} (\lambda_{i^*}^{-1} \lambda_i) e_i = -e_{i^*} \quad (1.4.4)$$

vale a dire che e_{i^*} si esprime come combinazione lineare di altri elementi dell'insieme. Ma allora ogni volta che scriviamo un vettore come combinazione lineare che contenga e_{i^*} possiamo scegliere di usare, indifferentemente, il primo o il secondo membro della (1.4.4), e ciò viola l'ipotesi che la scrittura di ogni vettore di V in termini degli e_i sia unica. Dunque un tale I_0 non può esistere: dunque l'insieme è linearmente indipendente, e dato che genera V è una sua base. \square

Definizione 1.4.3. Sia V uno spazio vettoriale su K : esso si dice di *dimensione finita* se ammette un sistema finito di generatori, altrimenti si dice di *dimensione infinita*.

Teorema 1.4.4. Sia $G \subset V$ un sistema di generatori di V finito. Se S è un sottoinsieme di G linearmente indipendente, allora esiste una base B di V tale da comprendere il sistema S e che sia inclusa in G (cioè $S \subseteq B \subseteq G$).

Dimostrazione. Si supponga che V abbia dimensione finita: allora esiste un sistema di generatori G . Escludiamo il caso in cui $V \equiv \{0_V\}$ perché non esisterebbe nemmeno una base. Esiste $e \in G$, non nullo, che ovviamente forma un sistema linearmente indipendente poiché $\lambda e \neq 0_V \forall \lambda \neq 0_K$. Inoltre, per come si è scelto e , $S \equiv \{e\} \subseteq G$. Quindi esiste sempre una base di V per cui $\{e\} \subseteq B \subseteq G$.

Indichiamo con S_n il fatto che nell'insieme linearmente indipendente S ci siano n vettori. Potrebbe essere che $\langle S_n \rangle \equiv V$, ma allora possiamo scegliere subito S_n come base per V , e poiché $B = S_n \subseteq G$ il teorema è dimostrato. Sia allora $\langle S_n \rangle \subsetneq V$: deve esistere $x_{n+1} \in G$, ma $x_{n+1} \notin \langle S_n \rangle$, perché altrimenti dato che $\langle S \rangle \supseteq G$ si avrebbe che $\langle S_n \rangle \equiv V$. Definiamo $S_{n+1} = S_n \cup \{x_{n+1}\}$ (quindi l'insieme ha $n+1$ elementi), per cui sicuramente vale $S_n \subseteq S_{n+1} \subseteq G$. Questo S_{n+1} è un insieme linearmente indipendente, altrimenti avremmo che $x_{n+1} \in \langle S_n \rangle$. Se $\langle S_{n+1} \rangle = V$ il teorema è dimostrato, altrimenti procediamo aggiungendo un altro elemento di $G \setminus \langle S_{n+1} \rangle$. Iteriamo il processo per $n+2$, $n+3$ e così via, fino a quando si esauriscono gli elementi di G , ottenendo la relazione

$$S_n \subseteq S_{n+1} \subseteq S_{n+2} \subseteq \cdots \subseteq G.$$

La dimensione di G è finita, quindi prima o poi gli elementi da aggiungere termineranno: esisterà $k \in \mathbb{N}$ per cui $\langle S_{n+k} \rangle = \langle G \rangle$, e anche in questo caso abbiamo trovato che S_{n+k} è base di V . \square

Sempre in \mathbb{R}^3 , per esempio, una delle possibili basi è quella composta dai tre versori $\{\hat{\mathbf{i}}, \hat{\mathbf{j}}, \hat{\mathbf{k}}\} = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$, ma anche $\{e_1, e_2, e_3\} = \{\hat{\mathbf{i}}, \hat{\mathbf{j}}, (\hat{\mathbf{j}} + \hat{\mathbf{k}})\}$ è un'altra base. In effetti ruotando $\hat{\mathbf{i}}$, $\hat{\mathbf{j}}$ e $\hat{\mathbf{k}}$ di un angolo qualsiasi si ottiene un'altra base, e se ne ottengono ancora delle altre moltiplicando per degli scalari (anche differenti) i tre versori. Quindi le basi di uno spazio vettoriale sono infinite; quello che non cambia è il numero di elementi di queste basi, che è sempre costante (in questo esempio, la base è sempre composta da tre vettori).

Corollario 1.4.5. Ogni spazio vettoriale $V \neq \{0_V\}$ di dimensione finita ammette almeno una base.

Teorema 1.4.6. Sia V uno spazio vettoriale di dimensione finita, contenente una base di n vettori. Allora:

1. ogni sistema linearmente indipendente S di n vettori è una base di V ;
2. ogni sistema U di $m > n$ vettori è linearmente dipendente;

3. ogni sistema W di $m < n$ vettori non può generare V , cioè $\langle W \rangle \neq V$;
4. ogni sistema T di n vettori per cui $\langle T \rangle = V$ è una base.

Dimostrazione.

1. Siano $\{e_i\}_{i=1}^n$ una base di V , e $S = \{f_i\}_{i=1}^n$ un insieme finito linearmente indipendente. Allora

$$f_1 = \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i.$$

Poiché S è linearmente indipendente, almeno un λ_i non è nullo, quindi $f_1 \neq 0_V$, e riordinando i vettori nella combinazione possiamo supporre che sia $\lambda_1 \neq 0_K$: in questo modo $\lambda_1 e_1 \neq 0_V$. Portando quest'ultimo termine al secondo membro e moltiplicando per $\mu_1 = \lambda_1^{-1}$ risulta con opportuni $\mu_i \in K$ che

$$e_1 = \mu_1 f_1 + \sum_{i=2}^n \mu_i e_i.$$

Ogni vettore di V è una combinazione lineare di elementi di $\{e_i\}_{i=1}^n$, ma sostituendo e_1 con l'espressione trovata sopra abbiamo $\forall v \in V$

$$v = \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i = \lambda_1 \left(\mu_1 f_1 + \sum_{i=2}^n \mu_i e_i \right) + \sum_{i=2}^n \lambda_i e_i$$

che quindi può essere espresso anche come combinazione lineare di $\{f_1, e_2, \dots, e_n\}$ anziché degli $\{e_i\}_{i=1}^n$, quindi anche l'insieme $\{f_1, e_2, \dots, e_n\}$ è un sistema di generatori di V . Dunque troviamo anche che

$$f_2 = \sigma_1 f_1 + \sum_{i=1}^n \sigma_i e_i.$$

Almeno uno dei σ_i non è nullo, altrimenti sarebbe che $f_2 = \sigma_1 f_1$ che contraddice l'indipendenza lineare degli f_i . Supponendo $\sigma_2 \neq 0_K$, si esplicita e_2 moltiplicando per σ_2^{-1} , ottenendo

$$e_2 = \rho_1 f_1 + \rho_2 f_2 + \sum_{i=3}^n \rho_i e_i.$$

L'insieme $\{f_1, f_2, e_3, \dots, e_n\}$ è ancora un sistema di generatori di V . Si itera il procedimento ottenendo alla fine che $\{f_1, f_2, \dots, f_n\}$ è ancora un sistema di generatori per V , e dunque ne è una base dato che è linearmente indipendente.

2. Sia U con $m > n$ elementi linearmente indipendente, e si prenda $U' \subset U$ tale che abbia n elementi (dunque $U \setminus U' \neq \emptyset$). Per il punto 1 U' è una base di V , quindi i vettori di U' generano anche quelli di $U \setminus U'$. Ciò contraddice l'indipendenza lineare di U , che deve essere quindi linearmente dipendente.
3. Sia W con $m < n$ elementi un sistema di generatori di V : allora deve esistere una base con al più m vettori, tanti quanti ce ne sono in W . Per il punto precedente, la base $\{e_i\}_{i \in I}$ (considerata nel punto 1) ha più vettori della base estratta da W , quindi sarebbe linearmente dipendente, che è assurdo. Allora W non può essere un sistema di generatori di V .
4. Se $\langle T \rangle = V$, T deve avere almeno n elementi per il punto 3; allora esiste $T' \subseteq T$ che è una base di V . Se T' avesse meno di n elementi, contraddirebbe il punto 3 prima citato, quindi deve averne esattamente n , perciò $T \equiv T'$, e T è linearmente indipendente. Poiché genera V , T ne è anche una base.

□

Corollario 1.4.7. Sia V uno spazio vettoriale di dimensione finita, contenente una base di n vettori. Ogni altra base V ha a sua volta esattamente n vettori.

Definizione 1.4.8. Dato uno spazio vettoriale $V \neq \{0_V\}$ su K di dimensione finita, si dice *dimensione di V su K* il numero di vettori di una sua base qualunque.

La dimensione di V (su K) si indica con $\dim_K V$ o anche solo, se non ci sono ambiguità, con $\dim V$. Convenzionalmente, allo spazio contenente soltanto $\{0_V\}$ si assegna la dimensione 0.

Teorema 1.4.9. Sia V uno spazio vettoriale, e W un suo sottospazio. Se $\dim V$ è finita, allora $\dim W \leq \dim V$.

Dimostrazione. Nel caso banale in cui $W = \{0_V\}$, la sua dimensione è 0 quindi è ovviamente minore o uguale della dimensione di V , qualunque essa sia. Se invece W non contiene soltanto il vettore nullo, una base qualunque di W è un sistema linearmente indipendente anche in V . Siccome $W \neq \{0_V\}$, esiste un vettore $w_1 \in W$ non nullo. Se $\langle w_1 \rangle = W$ allora $\{w_1\}$ è una base di W da cui si ottiene subito la tesi: infatti w_1 appartiene anche a V che dunque ha almeno dimensione 1. Altrimenti $\langle w_1 \rangle \neq W$ ma comunque esiste un altro vettore di W , $w_2 \notin \langle w_1 \rangle$ (quindi appartenente a $W \setminus \langle w_1 \rangle$). Sia $S = \{w_1, w_2\}$: esso è un sistema linearmente indipendente per come abbiamo scelto w_2 . Se $\langle S \rangle = W$, come nel caso precedente abbiamo dimostrato il teorema: per teorema precedente (1.4.6) V ha due vettori linearmente indipendenti dunque deve essere $\dim V \geq 2 = \dim W$. Se invece $\langle S \rangle \neq W$, si consideri un altro $w_3 \in W \setminus \langle w_1, w_2 \rangle$ e si ripete il ragionamento compiuto in precedenza. Ogni volta si trova un nuovo insieme $S = \{w_1, w_2, \dots, w_n\}$, ancora linearmente indipendente in V . Per il punto 3, sempre del teorema 1.4.6, $\dim V \geq |S|$, quindi W ha dimensione finita, inoltre $n = \dim W = |S| \leq \dim V$. \square

Teorema 1.4.10. Sia V uno spazio vettoriale di dimensione finita, W un suo sottospazio e B_W una base di W . Allora tale base si può estendere per formare una base di V , cioè $\exists B_V: B_W \subseteq B_V$.

Dimostrazione. B_W è linearmente indipendente in W in quanto è una base, e lo è quindi anche in V (quindi $\dim V \geq |B_W|$), che deve avere un sistema finito G di generatori. Allora $B_W \cup G$ è ancora un sistema di generatori per V , ed è anche finito. Da questo insieme, che per generare V deve essere tale che $\dim V \leq |B_W \cup G|$, possiamo estrarre $\dim V$ elementi linearmente indipendenti. Poiché $B_W \subseteq B_W \cup G$ è già linearmente indipendente, esiste una base B_V di V contenente B_W (e contenuta in $B_W \cup G$). \square

Ad esempio, \mathbb{R} è un sottospazio di \mathbb{R}^3 : prendendo una base $\{v\}$ del primo, si ottiene una base del secondo semplicemente aggiungendo due vettori (distinti) perpendicolari a v .

Definizione 1.4.11. Un insieme $\{V_i\}_{i \in I}$ di sottospazi vettoriali di V si dice *linearmente indipendente* se comunque si scelga un vettore $x_i \neq 0$ per ciascun V_i , l'insieme $\{x_i\}_{i \in I}$ è linearmente indipendente.

Teorema 1.4.12. Un insieme $\{V_i\}_{i \in I}$ di sottospazi vettoriali di V è linearmente indipendente se e solo se $\forall k \in I$ si ha che l'intersezione tra V_k e lo spazio generato dai restanti V_i contiene soltanto lo zero, cioè¹

$$V_k \cap \sum_{j \in I \setminus \{k\}} V_j = \{0\}.$$

Dimostrazione. Se i sottospazi V_i sono linearmente indipendenti, e per assurdo $V_k \cap \sum_{j \in I \setminus \{k\}} V_j \neq \{0\}$ per qualche $k \in I$, allora esisterebbe un elemento $v_k \in V_k$ non nullo che è combinazione lineare di elementi dei restanti sottospazi, cioè $v_k = x_{i_1} + \dots + x_{i_r}$ con $\{i_1, \dots, i_r\} \subseteq I \setminus \{k\}$. Ma allora l'insieme $\{V_i\}_{i \in I}$ dei sottospazi non sarebbe linearmente indipendente, contraddicendo l'ipotesi, quindi l'uguaglianza deve essere vera.

Viceversa, se prendessimo una combinazione lineare nulla di elementi uno da ciascun sottospazio

$$a_{i_1} v_{i_1} + \dots + a_{i_k} v_{i_k} = 0 \tag{1.4.5}$$

¹Ricordiamo che la somma di più spazi vettoriali è lo spazio generato dalla loro unione, ossia $\sum_i V_i = \langle \bigcup_i V_i \rangle$.

con $v_{i_j} \in V_{i_j}$ appartenenti tutti a sottospazi distinti, e ci fosse $a_{i^*} \neq 0$, allora potremmo scrivere

$$v_{i^*} = \sum_{j \in I \setminus \{i^*\}} c_j v_j \quad (1.4.6)$$

ma allora $v_{i^*} \in V_{i^*}$ e anche $v_{i^*} \in \sum_{j \in I \setminus \{i^*\}} V_j$, ossia esiste un $i^* \in I$ tale per cui

$$V_{i^*} \cap \sum_{j \in I \setminus \{i^*\}} V_j \neq \{0\}$$

che contraddice l'ipotesi. Dunque nella (1.4.5) si ha $a_j = 0$ per ogni $j \in I$, cioè i sottospazi sono linearmente indipendenti. \square

Teorema 1.4.13. Sia $\{V_i\}_{i \in I}$ un insieme linearmente indipendente di sottospazi vettoriali di V . Se $\forall i \in I$ il sistema di vettori $S_i \subset V_i$ è linearmente indipendente, allora $\bigcup_{i \in I} S_i$ è linearmente indipendente in V .

Dimostrazione. Consideriamo un sistema linearmente indipendente di vettori $S_i \subset V_i$ e ipotizziamo per assurdo che l'unione non sia linearmente indipendente. Questo implica che, considerando gli elementi $y_i^k \in S_i$ con $i, k \in I_0$ in cui $I_0 \in I$ ha cardinalità finita,

$$\sum_{1 \leq k \leq n_i} \lambda_i^k y_i^k = 0,$$

per ogni λ_i^k meno un $\lambda_i^{\tilde{k}}$, corrispondente a un \tilde{k} . Posto $x_i = \sum_{1 \leq k \leq n_i} \lambda_i^k x_k^i$ sappiamo che $\sum_{i \in I_0} x_i = 0$ e che un elemento di questa sommatoria non è nullo, ma per ipotesi $x_i \in S_i$ che è una combinazione di vettori linearmente indipendente, allora deve essere $x_i = 0$. L'unione S dei vari S_i è allora linearmente indipendente. \square

Definizione 1.4.14. Uno spazio vettoriale V si dice somma diretta di un insieme di sottospazi vettoriali $\{V_i\}_{i \in I}$ se $\{V_i\}_{i \in I}$ è linearmente indipendente e se $\sum_{i \in I} V_i \equiv V$.

Per indicare che V è composto dalla somma diretta degli spazi V_i si usa la scrittura $V = \bigoplus_{i \in I} V_i$.

Esempi

- Lo spazio $\mathbb{R}[x]$ è generato dall'insieme $\{1, x, x^2, \dots\}$. Posto $V_j = \langle x^j \rangle$, con $j \in \mathbb{N}_0$, si ha che

$$\mathbb{R}[x] = \bigoplus_{j \in \mathbb{N}_0} V^j = \bigoplus_{j \in \mathbb{N}_0} \langle x^j \rangle.$$

- In \mathbb{R}^3 , siano $V_1 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$ e $V_2 = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$. Certamente $V_1 + V_2 = \mathbb{R}^3$, ma la somma non è diretta poiché la loro intersezione è l'asse y .

1.5 Spazi quoziente

Sia W un sottospazio vettoriale di V . Definiamo la relazione $x \sim y$, con $x, y \in V$, se $x - y \in W$: essa è di equivalenza, perché soddisfa le tre proprietà della definizione ???. Infatti $x - x = 0_V$ che certamente appartiene a W ; se $x - y = w \in W$ esiste, allora deve esistere il suo opposto in W (ed esiste, dato che W è uno spazio vettoriale) che è $-w = y - x \in W$; infine se $x - y = w_1$ e $y - z = w_2$ sono vettori di W , allora sommandoli si ottiene $w_1 - w_2 = x - y + y - z = x - z$ che poiché W è uno spazio vettoriale, vi appartiene. Prendiamo un elemento $a \in V$: la sua classe di equivalenza è formata da tutti quegli elementi di V tali che $a - v \in W$, cioè

$$[a] = \{x \in V : x - a = w \in W\} = \{w + a : w \in W\}.$$

Questa classe si indica anche come $W + a$, che si può leggere come l'insieme degli elementi che sono somma di un elemento di W e di a (e che danno un elemento di V): essa si chiama anche *laterale destro*² di W in V , con rappresentante a . L'insieme di queste classi di equivalenza distinte, come appena descritte, di W in V si indica con V / W e si chiama *spazio quoziente*.

Nello spazio quoziente possiamo definire la somma, che indicheremo con il simbolo \oplus , di due laterali come

$$(W + a) \oplus (W + b) = W + (a + b).$$

Se anche fosse $[a] \equiv [a']$ e $[b] \equiv [b']$, non è detto a priori che si abbia $a + b = a' + b'$ come conseguenza della proprietà transitiva³. Perché ciò accada serve un'ulteriore condizione, che la relazione sia una *relazione di congruenza*, ossia che sia compatibile con le operazioni in V . Se da $x \sim x'$ e $y \sim y'$ seguono le relazioni $x + y \sim x' + y'$ e $\lambda x \sim \lambda x'$, allora la relazione \sim è una relazione di congruenza nello spazio vettoriale: mostriamo che la relazione da noi usata per definire lo spazio quoziente lo è.

Dimostrazione. Se $x \sim x'$, allora $x - x' = w_1 \in W$, e analogamente $y - y' = w_2 \in W$. Sommandoli, si ottiene $w_1 + w_2 = x - x' + y - y' = (x + y) - (x' + y')$ che essendo W un sottospazio vettoriale vi appartengono: allora $x + y \sim x' + y'$. Anche per il prodotto con uno scalare λ , si ottiene analogamente che se $x - x' = w \in W$, allora sempre poiché W è un sottospazio vettoriale si ha che $\lambda x - \lambda x' = \lambda w$ che appartiene a W . \square

Come per \oplus , definiamo anche l'operazione analoga al prodotto scalare, che indichiamo con \odot :

$$\lambda \odot (W + a) = W + \lambda a.$$

La terna $(V / W, \oplus, \odot)$ è uno spazio vettoriale su K , dove V è a sua volta uno spazio vettoriale sul medesimo campo. Infatti, oltre alle proprietà appena dimostrate, esiste l'elemento neutro rispetto a \oplus , che è $W + 0_V$ (si indica anche solamente con W), e l'opposto, che è $-(W + a) = W + (-a)$.

1.6 Algebre

Definizione 1.6.1. Si definisce algebra sul campo K uno spazio vettoriale A sul campo K munito di un'ulteriore operazione interna di prodotto, che sia associativo e distributivo rispetto alla somma, ossia tale per cui

- $\forall v, w, z \in A$ si ha: $(vw)z = v(wz)$,
- $\forall v, w, z \in A$ e $\forall \lambda \in K$ si ha $(\lambda v + w)z = \lambda vz + wz$.

Un'algebra A si dice *commutativa* se il prodotto è commutativo, si dice *con unità* se $\exists I_a : \forall a \in A$ si ha $aI_a = I_a a = a$.

²In questo caso il laterale è detto *destro* perché il rappresentante a si trova alla destra dell'operazione. Ovviamente esistono anche laterali sinistri, che in questo caso sarebbero della forma $a + W$. Trovandoci in spazi vettoriali, però, la somma è commutativa quindi non ha senso distinguere i due casi.

³Ovviamente con $a \neq a'$ e $b \neq b'$, altrimenti sarebbe ovvia: è sufficiente a questo scopo che $a \sim a'$, e lo stesso per b .