

## Commenti ad alcuni degli esercizi proposti

### 5. Dipendenza lineare, basi e dimensione.

L'esercizio 2.

Stabilire se i vettori  $\mathbf{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{c} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{d} = \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 8 \end{pmatrix}$  sono linearmente indipendenti; in caso contrario,

estrarre da questa famiglia di vettori un sottoinsieme massimale di vettori linearmente indipendenti ed esprimere i restanti vettori come combinazione lineare di quelli.

Dobbiamo stabilire se esistono degli scalari  $\alpha, \beta, \gamma, \delta$ , non tutti nulli, per i quali si abbia

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

cioè che soddisfacciano il sistema lineare omogeneo

$$(*) \begin{cases} \alpha + 2\beta + 3\delta = 0 \\ 3\alpha + 3\gamma - 3\delta = 0 \\ 4\beta - 2\gamma + 8\delta = 0 \end{cases}$$

La matrice dei coefficienti di questo sistema è la matrice di tipo (3,4) che ha come colonne i vettori  $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}, \mathbf{d}$ . Con il procedimento di riduzione a scalini otteniamo

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & 3 & -3 \\ 0 & 4 & -2 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ 0 & -6 & 3 & -12 \\ 0 & 4 & -2 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ 0 & -2 & 1 & -4 \\ 0 & 2 & -1 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ 0 & -2 & 1 & -4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Il sistema (\*) è equivalente al sistema

$$(**) \begin{cases} \alpha + 2\beta + 3\delta = 0 \\ -2\beta + \gamma - 4\delta = 0 \end{cases}, \text{ cioè } \begin{cases} \alpha + 2\beta = -3\delta \\ 2\beta = \gamma - 4\delta \end{cases}$$

che ha infinite soluzioni; dando valori a piacere a  $\gamma, \delta$  (presi come termini noti) si ricavano i valori di  $\alpha, \beta$  che soddisfano il sistema (\*\*) e (\*):

$$(***) (\alpha, \beta, \gamma, \delta) = (t - s, \frac{s}{2} - 2t, s, t), \quad s, t \in \mathbb{R}.$$

Possiamo concludere che i quattro vettori dati sono linearmente dipendenti. Se però si considerano soltanto le incognite  $\alpha, \beta$ , che nel sistema ridotto a scalini hanno come coefficienti i pivot, cioè se si fa la combinazione lineare soltanto dei vettori  $\mathbf{a}, \mathbf{b}$ , allora si ottiene il sistema (basta porre  $\delta = \gamma = 0$  in (\*\*)),

$$\begin{cases} \alpha + 2\beta = 0 \\ 2\beta = 0 \end{cases},$$

che possiede soltanto la soluzione banale; quindi i vettori  $\mathbf{a}, \mathbf{b}$  sono linearmente indipendenti.

Per scrivere il vettore  $\mathbf{c}$  come combinazione lineare di  $\mathbf{a}, \mathbf{b}$ , bisogna determinare dei coefficienti  $\alpha, \beta$  in modo che sia  $\mathbf{c} = \alpha \mathbf{a} + \beta \mathbf{b}$ ; non occorrono altri calcoli, perché basta risolvere il sistema che si ottiene ponendo in (\*\*)  $\gamma = -1, \delta = 0$ ; da (\*\*\*) si ricavano i valori 1 per  $\alpha, -1/2$  per  $\beta$ . Infatti, è proprio

$$1 \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix}.$$

In modo analogo, si trova che è

$$-1 \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 8 \end{pmatrix}.$$

L'esercizio 3.

Per i valori di  $k$  per cui è possibile, esprimere uno, tra i vettori  $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v}(k) = \begin{pmatrix} k \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ , come combinazione

lineare degli altri.

E' simile all'esercizio precedente, perché occorre preliminarmente stabilire se ci siano valori di  $k$  per cui i tre vettori siano linearmente dipendenti. Si trova, operando come sopra, che i tre vettori sono linearmente

dependenti se è  $k = 2$ . Poiché l'ordine in cui si considerano i vettori non ha importanza, conviene, per abbreviare i calcoli, fare la riduzione a scalini della matrice  $(\mathbf{u} \ \mathbf{v} \ \mathbf{v}(k))$ .

Si trova:  $\mathbf{w} = \mathbf{u} - \mathbf{v}(2)$ .

### L'esercizio 6.

Nello spazio vettoriale reale  $\mathfrak{F}$ , delle funzioni reali definite su  $\mathbb{R}$ , considerare le tre funzioni

$$e^x, e^{2x}, e^{3x}$$

e stabilire se sono linearmente indipendenti.

Il vettore  $\mathbf{0}$  dello spazio  $\mathfrak{F}$  è la funzione identicamente nulla  $\eta$ , che ad ogni numero reale  $x$  associa 0:

$$\text{per ogni } x, \eta(x) = 0.$$

Le tre funzioni date sono linearmente dipendenti se esistono degli scalari  $\alpha, \beta, \gamma$ , per cui la funzione  $\alpha e^x + \beta e^{2x} + \gamma e^{3x}$  sia la funzione identicamente nulla. Deve essere quindi, per ogni scelta di  $x$ ,

$$\alpha e^x + \beta e^{2x} + \gamma e^{3x} = \eta(x) = 0.$$

In particolare, ponendo  $x = 0, 1, 2$  si ottengono tre equazioni lineari omogenee, che devono essere soddisfatte da  $\alpha, \beta, \gamma$ :

$$\begin{cases} \alpha e^0 + \beta e^0 + \gamma e^0 = \alpha + \beta + \gamma = \eta(0) = 0 \\ \alpha e + \beta e^2 + \gamma e^3 = e(\alpha + \beta e + \gamma e^2) = 0 \\ \alpha e^2 + \beta e^4 + \gamma e^6 = e^2(\alpha + \beta e^2 + \gamma e^4) = 0 \end{cases}.$$

Riduciamo a scalini la matrice dei coefficienti del sistema omogeneo (dividendo per fattori diversi da zero, dove occorre):

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & e & e^2 \\ 1 & e^2 & e^4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & e-1 & e^2-1 \\ 0 & e^2-1 & e^4-1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & e+1 \\ 0 & 1 & e^2+1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & e+1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix};$$

concludiamo che il sistema omogeneo ha soltanto la soluzione banale:  $\alpha = \beta = \gamma = 0$ . Le tre funzioni considerate sono linearmente indipendenti.

### L'esercizio 10.

Indichiamo con  $P_4[x]$  l'insieme costituito da tutti i polinomi, a coefficienti reali, in una variabile  $x$ , di grado non superiore a 4. Dimostrare che il sottoinsieme  $W$  di  $P_4[x]$  costituito da tutti i polinomi che hanno tra le loro radici il numero reale 3

$$W = \{p(x) \in P_4[x] \mid p(3) = 0\}$$

è un sottospazio vettoriale di  $P_4[x]$ , e trovarne la dimensione ed una base.

L'insieme  $W$  è costituito dai polinomi  $p(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3 + a_4x^4$  i cui coefficienti verificano l'equazione

$$a_0 + 3a_1 + 9a_2 + 27a_3 + 81a_4 = 0.$$

Si può quindi scrivere ogni elemento di  $W$  nella forma

$$(\S) \quad p(x) = -(3a_1 + 9a_2 + 27a_3 + 81a_4) + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3 + a_4x^4 = a_1(x-3) + a_2(x^2-9) + a_3(x^3-27) + a_4(x^4-81).$$

$W$  è perciò il sottospazio generato dai 4 polinomi

$$p_1 = x-3, p_2 = x^2-9, p_3 = x^3-27, p_4 = x^4-81.$$

Se i polinomi  $p_i$  ( $i = 1, \dots, 4$ ) sono linearmente indipendenti, allora costituiscono una base di  $W$ . Da (§) ricaviamo che per ottenere da una combinazione lineare dei polinomi  $p_i$  il polinomio  $\mathbf{0}$  si devono prendere i coefficienti  $a_i$  in modo che sia

$$\begin{cases} -(3a_1 + 9a_2 + 27a_3 + 81a_4) = 0 \\ a_1 = 0 \\ a_2 = 0 \\ a_3 = 0 \\ a_4 = 0 \end{cases}.$$

I quattro polinomi  $p_i$  sono, quindi, linearmente indipendenti; la dimensione del sottospazio  $W$  è 4.