

# Matematica Corso Base a.a. 2019-2020

ALGEBRA LINEARE  
LEZIONE V

Federica Ricca



SAPIENZA  
UNIVERSITÀ DI ROMA

# Spazio vettoriale

# Spazio vettoriale (da Lez. precedente)

## Definizione (spazio vettoriale o *lineare*)

Prende il nome di **spazio vettoriale di dimensione  $m$**  un insieme  $A$  (non vuoto) di vettori reali a  $m$  componenti **chiuso** rispetto alle operazioni di **somma di vettori** e **prodotto di un vettore per uno scalare** (e quindi anche rispetto all'operazione di combinazione lineare del tipo  $\alpha a + \beta b$ ).

## Equivalentemente

un insieme  $A$  (non vuoto) di vettori reali a  $m$  componenti costituisce uno **spazio vettoriale di dimensione  $m$**  se:

- $\forall x, y \in A \rightarrow x + y \in A$
- $\forall x \in A, \forall \alpha \in \mathbb{R} \rightarrow \alpha x \in A$

**Proposizione** Dato un sottoinsieme  $A \subseteq \mathbb{R}^m$ ,

$$\begin{aligned} \text{se } \forall x, y \in A, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R} \\ \rightarrow \alpha x + \beta y \in A \end{aligned}$$



$A$  è uno spazio vettoriale di dimensione  $m$  (**sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^m$** ).

# Spazio vettoriale (da Lez. precedente)

## NOTA

A partire da due vettori  $a$  e  $b$  in  $A$ , l'operazione di combinazione lineare permette di **generare** un nuovo vettore  $c = \alpha a + \beta b$  che appartiene ancora a  $A$ .

In uno spazio vettoriale  $A$  è possibile individuare degli insiemi di vettori che **da soli sono in grado di generare qualsiasi altro vettore di  $A$  come loro combinazione lineare.**



Introduciamo la nozione di **base** di uno spazio vettoriale.

**Proposizione** Dato un sottoinsieme  $A \subseteq \mathbb{R}^m$ ,

$$\begin{aligned} \text{se } \forall x, y \in A, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R} \\ \rightarrow \alpha x + \beta y \in A \end{aligned}$$



$A$  è uno spazio vettoriale di dimensione  $m$  (**sottospazio** vettoriale di  $\mathbb{R}^m$ ).

# Base di uno spazio vettoriale

# Base di uno spazio vettoriale

## Base di uno spazio vettoriale

Dati  $m \geq 2$  **vettori** a  $m$  componenti  $b_1, b_2, \dots, b_m$ , essi costituiscono una **base** dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$ , se **ogni** vettore  $x$  in  $\mathbb{R}^m$  può essere espresso come loro combinazione lineare:

$$\forall x \in \mathbb{R}^m \quad x = \lambda_1 b_1 + \lambda_2 b_2 + \dots + \lambda_m b_m$$

Si dice che lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  **è generato dai vettori della base**  $b_1, b_2, \dots, b_m$ .

# Base di uno spazio vettoriale

## Base di uno spazio vettoriale

Dati  $m \geq 2$  vettori a  $m$  componenti  $b_1, b_2, \dots, b_m$ , essi costituiscono una **base** dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$ , se **ogni** vettore  $x$  in  $\mathbb{R}^m$  può essere espresso come loro combinazione lineare:

$$\forall x \in \mathbb{R}^m \quad x = \lambda_1 b_1 + \lambda_2 b_2 + \dots + \lambda_m b_m$$

**NOTA** I vettori *fondamentali*  $(1 \ 0 \ 0)$ ,  $(0 \ 1 \ 0)$  e  $(0 \ 0 \ 1)$  costituiscono una **base** dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^3$ . Infatti, preso un qualsiasi vettore  $x = (x_1 \ x_2 \ x_3)$  in  $\mathbb{R}^3$  si può sempre scrivere:

$$(x_1 \ x_2 \ x_3) = x_1 (1 \ 0 \ 0) + x_2 (0 \ 1 \ 0) + x_3 (0 \ 0 \ 1)$$

i numeri  $x_1$ ,  $x_2$  e  $x_3$  sono i coefficienti della  
combinazione lineare

**Esempio** Il vettore  $(10 \ 20 \ 30)$  si può scrivere come combinazione lineare dei vettori fondamentali  $(1 \ 0 \ 0)$ ,  $(0 \ 1 \ 0)$  e  $(0 \ 0 \ 1)$  con coefficienti 10, 20 e 30:

$$(10 \ 20 \ 30) = 10 (1 \ 0 \ 0) + 20 (0 \ 1 \ 0) + 30 (0 \ 0 \ 1)$$

# Base di uno spazio vettoriale

## Osservazione

In generale l'insieme degli  $m$  vettori fondamentali  $e^1, e^2, \dots, e^m$  forma una base per lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  :

$$e^1 = (1 \ 0 \ \dots \ 0), \ e^2 = (0 \ 1 \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^i = (0 \ 0 \ \dots \ 1 \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^m = (0 \ 0 \ \dots \ 1)$$

i-esimo  
posto

Questa base è detta **base canonica** ed è formata da  $m$  vettori.

**Esempio:** base canonica di  $\mathbb{R}^1$ :

$$e^1 = 1$$

$$e^1 = (1 \ 0 \ \dots \ 0 \ \dots \ 0)$$

$$e^2 = (0 \ 1 \ \dots \ 0 \ \dots \ 0)$$

...

$$e^j = (0 \ 0 \ \dots \ 1 \ \dots \ 0)$$

...

$$e^m = (0 \ 0 \ \dots \ 0 \ \dots \ 1)$$



# Base di uno spazio vettoriale

## Osservazione

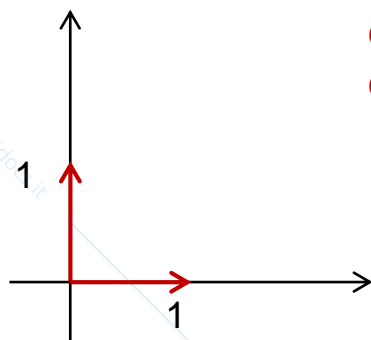
In generale l'insieme degli  $m$  vettori fondamentali  $e^1, e^2, \dots, e^m$  forma una base per lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  :

$$e^1 = (1 \ 0 \ \dots \ 0), \ e^2 = (0 \ 1 \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^i = (0 \ 0 \ \dots \ 1 \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^m = (0 \ 0 \ \dots \ 1)$$

i-esimo  
posto

Questa base è detta **base canonica** ed è formata da  $m$  vettori.

**Esempio:** base canonica di  $\mathbb{R}^2$ :



$$e^1 = (1 \ 0)$$
$$e^2 = (0 \ 1)$$

$$e^1 = (1 \ 0 \ \dots \ 0 \ \dots \ 0)$$

$$e^2 = (0 \ 1 \ \dots \ 0 \ \dots \ 0)$$

...

$$e^j = (0 \ 0 \ \dots \ 1 \ \dots \ 0)$$

...

$$e^m = (0 \ 0 \ \dots \ 0 \ \dots \ 1)$$

# Base di uno spazio vettoriale

## Osservazione

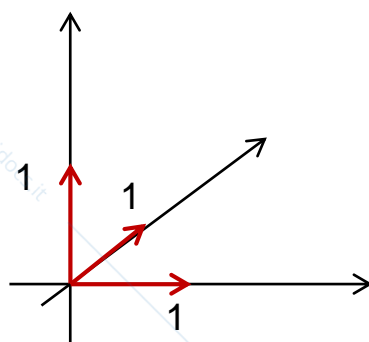
In generale l'insieme degli  $m$  vettori fondamentali  $e^1, e^2, \dots, e^m$  forma una base per lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  :

$$e^1 = (1 \ 0 \ \dots \ 0), \ e^2 = (0 \ 1 \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^i = (0 \ 0 \ \dots \ 1 \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^m = (0 \ 0 \ \dots \ 1)$$

i-esimo  
posto

Questa base è detta **base canonica** ed è formata da  $m$  vettori.

**Esempio:** base canonica di  $\mathbb{R}^3$ :



$$\begin{aligned} e^1 &= (1 \ 0 \ 0) \\ e^2 &= (0 \ 1 \ 0) \\ e^3 &= (0 \ 0 \ 1) \end{aligned}$$

$$e^1 = (1 \ 0 \ \dots \ 0 \ \dots \ 0)$$

$$e^2 = (0 \ 1 \ \dots \ 0 \ \dots \ 0)$$

...

$$e^j = (0 \ 0 \ \dots \ 1 \ \dots \ 0)$$

...

$$e^m = (0 \ 0 \ \dots \ 0 \ \dots \ 1)$$

# Base di uno spazio vettoriale

## Osservazione

In generale l'insieme degli  $m$  vettori fondamentali  $e^1, e^2, \dots, e^m$  forma una base per lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  :

$$e^1 = (1 \ 0 \ \dots \ 0), \ e^2 = (0 \ 1 \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^i = (0 \ 0 \ \dots \ \underset{\substack{\text{i-esimo} \\ \text{posto}}}{1} \ \dots \ 0), \ \dots, \ e^m = (0 \ 0 \ \dots \ 1)$$

Questa base è detta **base canonica** ed è formata da  $m$  vettori.

**NOTA** Oltre la base canonica (anche detta *base fondamentale*) esistono **altre basi per lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$** , ma qui trascuriamo di vedere come esse possano essere ottenute.

**NOTA** Data una base per lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$ , la **rappresentazione** di un vettore di  $\mathbb{R}^m$  come combinazione lineare dei vettori della base **è unica**.

Dunque la rappresentazione di  $x$  attraverso la base  $b$ ,  $x = \lambda_1 b_1 + \lambda_2 b_2 + \dots + \lambda_m b_m$ , è possibile **per una sola scelta** di coefficienti  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$ .

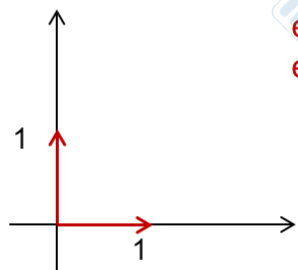
**Esempio**  $(10 \ 20 \ 30) = 10 (1 \ 0 \ 0) + 20 (0 \ 1 \ 0) + 30 (0 \ 0 \ 1)$

# Base di uno spazio vettoriale

## RICORDARE

- In tutti gli esempi visti il **numero degli elementi** della base dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  è pari a  **$m$** .
- I vettori di una base sono **linearmente indipendenti**.

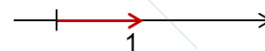
### Esempio: base canonica di $\mathbb{R}^2$ :



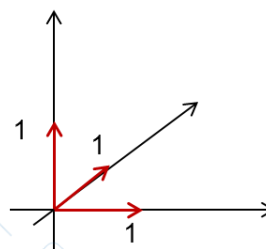
$$e^1 = (1 \ 0)$$
$$e^2 = (0 \ 1)$$

### Esempio: base canonica di $\mathbb{R}^1$ :

$$e^1 = 1$$



### Esempio: base canonica di $\mathbb{R}^3$ :



$$e^1 = (1 \ 0 \ 0)$$
$$e^2 = (0 \ 1 \ 0)$$
$$e^3 = (0 \ 0 \ 1)$$

Vediamo come questa caratteristica si formalizza nella nozione di **rango di uno spazio vettoriale**.

# Base di uno spazio vettoriale

## RICORDARE

- In tutti gli esempi visti il **numero degli elementi** della base dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  è pari a  **$m$** .
- I vettori di una base sono **linearmente indipendenti**.

**ESEMPIO** Consideriamo l'insieme  $S = \{e^1, e^2, e^3, (1 \ 2 \ 3), (2 \ 4 \ 6)\}$  formato da 5 vettori di ordine 3, tra cui i **tre vettori fondamentali di  $\mathbb{R}^3$** .

Si ha:

$S$  è un insieme di vettori **linearmente dipendenti**  
(ad esempio  $(2 \ 4 \ 6) = 2 \cdot (1 \ 2 \ 3)$ );

$S_1 = S \setminus \{(2 \ 4 \ 6)\}$  è un insieme di vettori **linearmente dipendenti**  
(infatti  $(1 \ 2 \ 3) = 1 \cdot (1 \ 0 \ 0) + 2 \cdot (0 \ 1 \ 0) + 3 \cdot (0 \ 0 \ 1)$ );

$S_2 = S \setminus \{(2 \ 4 \ 6), (1 \ 2 \ 3)\} = \{e^1, e^2, e^3\}$  è un insieme di vettori **linearmente indipendenti**.

**NOTA** Si ha  $S_2 = \{e^1, e^2, e^3\}$  e, siccome questi 3 vettori sono linearmente indipendenti, continuando a eliminare vettori dall'insieme, i sottoinsiemi successivamente generati **manterranno la proprietà di indipendenza lineare**.

# Rango di uno spazio vettoriale

# Rango di uno spazio vettoriale

## Rango di uno spazio vettoriale

Dato uno **spazio vettoriale**  $S$ , il **rango**  $p$  di  $S$  è il **massimo** numero di vettori **linearmente indipendenti** che possono essere estratti da  $S$ .

Nel caso particolare dello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  il **rango è pari a  $m$** .  
Vediamo perché.

Abbiamo visto che è sempre possibile estrarre da  $\mathbb{R}^m$  la **base canonica** formata dagli  $m$  vettori linearmente indipendenti  $e^1, e^2, \dots, e^m$ .

Sicuramente in  $\mathbb{R}^m$  esistono (questi)  $m$  vettori linearmente indipendenti.

Bisogna verificare che in  $\mathbb{R}^m$  non esistono più di  $m$  vettori linearmente indipendenti.

Non lo dimostriamo, ma è garantito dal teorema seguente.

### Teorema (fondamentale degli spazi lineari)

Dato lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  :

- esistono infinite  $m$ -uple di vettori linearmente indipendenti di  $\mathbb{R}^m$ ;
- **più di  $m$  vettori in  $\mathbb{R}^m$  sono sempre linearmente dipendenti.**

# Rango di uno spazio vettoriale

## Rango di uno spazio vettoriale

Dato uno **spazio vettoriale**  $S$ , il **rango** di  $S$  è il **massimo** numero di vettori **linearmente indipendenti** che possono essere estratti da  $S$ .

**NOTA** La nozione di **rango** si estende anche a un insieme qualsiasi di  $n$  vettori  $a_1, \dots, a_n$  in  $\mathbb{R}^m$  (anche se essi non costituiscono uno spazio vettoriale).

## Rango di un insieme di $n$ vettori in $\mathbb{R}^m$

Dato un **insieme**  $A$  di  $n$  vettori  $a_1, \dots, a_n$  in  $\mathbb{R}^m$ , il **rango** di  $A$  è il **massimo** numero di vettori **linearmente indipendenti** che possono essere estratti da  $A$ .

# Base di uno spazio vettoriale

## RICORDARE

- In tutti gli esempi visti il **numero degli elementi** della base dello spazio vettoriale  $R^m$  è pari a **m**.
- I vettori di una base sono **linearmente indipendenti**.

**ESEMPIO** Consideriamo l'insieme  $S = \{e^1, e^2, e^3, (1 \ 2 \ 3), (2 \ 4 \ 6)\}$  formato da 5 vettori di ordine 3, tra cui i **tre vettori fondamentali di  $R^3$** .

Si ha:

$S$  è un insieme di vettori **linearmente dipendenti** (ad esempio  $(2 \ 4 \ 6) = 2 \cdot (1 \ 2 \ 3)$ );

$S_1 = S \setminus \{(2 \ 4 \ 6)\}$  è un insieme di vettori **linearmente dipendenti** (infatti  $(1 \ 2 \ 3) = 1 \cdot (1 \ 0 \ 0) + 2 \cdot (0 \ 1 \ 0) + 3 \cdot (0 \ 0 \ 1)$ );

$S_2 = S \setminus \{(2 \ 4 \ 6), (1 \ 2 \ 3)\} = \{e^1, e^2, e^3\}$  è un insieme di vettori **linearmente indipendenti**.

$$|S|=5$$

rango di  $S$  è 3

$$|S_1|=4$$

rango di  $S_1$  è 3

$$|S_2|=3$$

rango di  $S_2$  è 3

**NOTA**  $S_2 = \{e^1, e^2, e^3\}$  e, siccome questi 3 vettori sono linearmente indipendenti, continuando a eliminare vettori dall'insieme, i sottoinsiemi successivamente generati **manterranno la proprietà di indipendenza lineare**.

# Rango di uno spazio vettoriale

## Proprietà

Comunque scelti  $n$  vettori  $a_1, \dots, a_n$  in  $\mathbb{R}^m$  per il **rango**  $p$  dell'insieme  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  vale la seguente proprietà:

$$p \leq \min \{m, n\}$$

(dove  $m$  è la dimensione dei vettori e  $n$  è il numero di vettori).



$$p \leq \min \{m, n\}$$

- deve essere  $\leq n$   
perchè i vettori da estrarre dall'insieme  $\{a_1, \dots, a_n\}$  sono al massimo  $n$
- deve essere  $\leq m$   
perchè in  $\mathbb{R}^m$  i vettori linearmente indipendenti sono al massimo  $m$

### Teorema (fondamentale degli spazi lineari)

Dato lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}^m$  :

- esistono infinite  $m$ -uple di vettori linearmente indipendenti di  $\mathbb{R}^m$ ;
- **più di  $m$  vettori in  $\mathbb{R}^m$  sono sempre linearmente dipendenti.**

Per il Teorema  
fondamentale degli  
spazi lineari

## Rango di un insieme di $n$ vettori in $\mathbb{R}^m$

Dato un insieme  $A$  di  $n$  vettori  $a_1, \dots, a_n$  in  $\mathbb{R}^m$ , il **rango** di  $A$  è il **massimo** numero di vettori linearmente indipendenti che possono essere estratti da  $A$ .

## Esempio 1

$$a_1 = (1 \ 0 \ 0)$$

$$a_2 = (0 \ 1 \ 0)$$

$$m=3, n=2$$

$$\rightarrow p \leq 2$$

$$p=2$$

## Esempio 2

$$a_1 = (1 \ 2 \ 3)$$

$$a_2 = (2 \ 4 \ 6)$$

$$m=3, n=2$$

$$\rightarrow p \leq 2$$

$$p=1$$

# Soluzione di una equazione vettoriale/sistema di equazioni lineari

# Soluzione di un sistema di equazioni lineari

La nozione di rango e la proprietà vista possono essere sfruttate per la risoluzione della **equazione vettoriale**

$$x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix} + \dots + x_n \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

o, equivalentemente del **sistema di equazioni lineari**

$$\begin{cases} x_1 a_{11} + x_2 a_{12} + \dots + x_n a_{1n} = b_1 \\ x_1 a_{21} + x_2 a_{22} + \dots + x_n a_{2n} = b_2 \\ \dots \\ x_1 a_{m1} + x_2 a_{m2} + \dots + x_n a_{mn} = b_m \end{cases}$$

Si tratta di considerare l'insieme  $\{a_1, \dots, a_n\}$  degli **n vettori colonna di  $\mathbb{R}^m$**  e il **rango** di tale insieme di vettori.

# Soluzione di un sistema di equazioni lineari

La nozione di rango e la proprietà vista possono essere sfruttate per la risoluzione della **equazione vettoriale**

$$x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix} + \dots + x_n \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

L'insieme  $\{a_1, \dots, a_n\}$  si dice **incompleto**

L'insieme  $\{a_1, \dots, a_n, b\}$  si dice **completo**

# Soluzione di un sistema di equazioni lineari

## Teorema (di Rouché-Capelli)

Condizione necessaria e sufficiente affinché l'equazione vettoriale

$$x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix} + \dots + x_n \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

abbia soluzioni è che il rango  $p$  dell'insieme **incompleto** dei vettori (colonna)  $\{a_1, \dots, a_n\}$  sia **uguale** al rango dell'insieme **completo** dei vettori  $\{a_1, \dots, a_n, b\}$ .

### MATRICE INCOMPLETA

**Nota:** Se accostiamo tutti i vettori colonna dell'insieme  $\{a_1, \dots, a_n\}$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

**Nota:** Se accostiamo tutti i vettori colonna dell'insieme  $\{a_1, \dots, a_n, b\}$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{bmatrix}$$

# Soluzione di un sistema di equazioni lineari

## Teorema (di Cramer)

Se  $n=m$ , condizione necessaria e sufficiente affinché l'equazione vettoriale

$$x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ a_{n1} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ a_{n2} \end{bmatrix} + \dots + x_n \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ a_{nn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_n \end{bmatrix}$$

abbia **una ed una sola soluzione** è che sia  $p=n$ , cioè che il rango  $p$  dell'insieme  $\{a_1, \dots, a_n\}$  (con  $a_i \in \mathbb{R}^n \forall i=1, 2, \dots, n$ ) sia **uguale a  $n$**  ('rango pieno').

## NOTA

Se  $n=m$  ho  $n$  vettori colonna di ordine  $n$  (a  $n$  componenti).

# Soluzione di un sistema di equazioni lineari

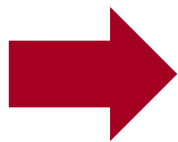
In generale l'equazione vettoriale o (sistema di  $m$  equazioni lineari)

$$x_1 \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix} + \dots + x_n \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

si dice

- **compatibile** se ammette soluzioni
- **incompatibile** se non ammette soluzioni.

**NOTA:** I teoremi di Rouché-Capelli e di Cramer forniscono **condizioni di esistenza** (e, eventualmente, **unicità**) delle soluzioni del sistema, **ma non danno indicazioni operative su come individuare una soluzione.**



Per arrivare a una **regola pratica di risoluzione** di un sistema di  $m$  equazioni lineari in  $n$  incognite introduciamo la nozione di **matrice** e riformuliamo il sistema in **forma matriciale**.

# Matrici

# Matrici

## Matrice

Prende il nome di **matrice** (bidimensionale) **di ordine  $m \times n$**  una **tabella** di numeri (reali) disposti in maniera **ordinata** su  **$m$  righe** e  **$n$  colonne**.

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

**A pedice:**

I posto  $\rightarrow$  indice di riga

II posto  $\rightarrow$  indice di colonna

Consideriamo i 4 seguenti **vettori riga a 2 componenti**:

$$(2 \ 1) \quad (3 \ 1) \quad (1 \ 0) \quad (2 \ 4)$$

Se li mettiamo **'uno sotto l'altro'** possiamo ottenere una 'tabella' di numeri:

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

**MATRICE**  
 **$4 \times 2$**

# Matrici

## Matrice

Prende il nome di **matrice** (bidimensionale) **di ordine  $m \times n$**  una **tabella** di numeri (reali) disposti in maniera ordinata su  **$m$  righe e  $n$  colonne**.

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

**A pedice:**

I posto  $\rightarrow$  indice di riga

II posto  $\rightarrow$  indice di colonna

Consideriamo i 2 seguenti **vettori** colonna a 4 componenti:

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Se li mettiamo '**uno di seguito all'altro**' possiamo ottenere la stessa tabella di numeri:

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

**MATRICE**

**$4 \times 2$**

# Matrici

## Matrice

Prende il nome di **matrice** (bidimensionale) **di ordine  $m \times n$**  una **tabella** di numeri (reali) disposti in maniera ordinata su  **$m$  righe e  $n$  colonne**.

è un vettore riga

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

è un vettore colonna

**A pedice:**

I posto  $\rightarrow$  indice di riga

II posto  $\rightarrow$  indice di colonna

Consideriamo i 4 seguenti vettori riga a 2 componenti:

$$(2 \ 1) \quad (3 \ 1) \quad (1 \ 0) \quad (2 \ 4)$$

Se li mettiamo 'uno sotto l'altro' possiamo ottenere una 'tabella' di numeri:

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

MATRICE  
 $4 \times 2$

Consideriamo i 2 seguenti vettori colonna a 4 componenti:

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Se li mettiamo 'uno di seguito all'altro' possiamo ottenere la stessa tabella di numeri:

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

MATRICE  
 $4 \times 2$

# Matrici

## Matrice

Prende il nome di **matrice** (bidimensionale) **di ordine  $m \times n$**  una **tabella** di numeri (reali) disposti in maniera ordinata su  **$m$  righe e  $n$  colonne**.

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

**A pedice:**

I posto  $\rightarrow$  indice di riga

II posto  $\rightarrow$  indice di colonna

Se  **$m \neq n$**  si ha una matrice **rettangolare**.

Matrice  
rettangolare  $2 \times 4$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 3 & 3 & 3 & 4 \end{pmatrix}$$

Se  **$m = n$**  si ha una matrice **quadrata**.  
In questo caso gli elementi con indici a pedice uguali costituiscono la **diagonale principale** della matrice.

Matrice  
quadrata  $4 \times 4$   
(o di ordine 4)

Diagonale  
principale

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 & 3 \\ 3 & 3 & 3 & 4 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 9 & 8 & 7 & 6 \end{pmatrix}$$

# Matrici

## Matrice

Prende il nome di **matrice** (bidimensionale) **di ordine  $m \times n$**  una **tabella** di numeri (reali) disposti in maniera ordinata su  **$m$  righe e  $n$  colonne**.

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

**A pedice:**

I posto  $\rightarrow$  indice di riga

II posto  $\rightarrow$  indice di colonna

Un **vettore riga** a  $n$  componenti è una matrice di ordine  **$1 \times n$** .

è un vettore riga

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Un **vettore colonna** a  $m$  componenti è una matrice di ordine  $m \times$   **$1$** .

è un vettore colonna

**A pedice:**

I posto  $\rightarrow$  indice di riga

II posto  $\rightarrow$  indice di colonna

Uno **scalare** è una matrice di ordine  **$1 \times 1$** .

# Matrici particolari

## Matrice trasposta

Prende il nome di **trasposizione** l'operazione che da una matrice  $A$  di ordine  $m \times n$  permette di ottenere la matrice  $A^T$  (**matrice trasposta di  $A$** ) di ordine  $n \times m$  scambiando le righe e le colonne della matrice  $A$ .

### Esempio

Data la matrice  $A$  con 2 righe e 4 colonne:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 3 & 3 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

La matrice  $A^T$  (con 4 righe e 2 colonne) è:

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 3 \\ 1 & 3 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

**Osservazione** è facile verificare che vale la seguente proprietà:

$$(A^T)^T = A.$$

# Matrici particolari

## Matrice orlata

Data la matrice  $A$  di ordine  $m \times n$ , prende il nome di **matrice orlata di  $A$**  la matrice ottenuta 'accostando' alla matrice  $A$  una riga, oppure una colonna, oppure entrambe.

### Esempio

Data la matrice  $A$  con 2 righe e 3 colonne:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

La matrice  $B$  (con 3 righe e 4 colonne) è una matrice orlata di  $A$  (per accostamento di una riga e di una colonna):

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

Sono **matrici orlate di  $A$**  anche le matrici  $C$  e  $D$ , rispettivamente solo per accostamento di una di una colonna e solo per accostamento di una riga:

$$C = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 3 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

# Matrici particolari

## Matrice nulla

Prende il nome di **matrice nulla** la matrice i cui elementi sono tutti 0.

### Esempio 1

Matrice nulla **rettangolare** 3 x 4:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

### Esempio 2

Matrice nulla di **ordine** 3:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

## Matrice diagonale

Prende il nome di **matrice diagonale** la matrice quadrata i cui elementi sono tutti nulli, ad eccezione di quelli posti sulla diagonale principale.

### Esempio

Matrice diagonale di ordine 3:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

# Matrici particolari

## Matrice identica

Prende il nome di **matrice identica** (o **matrice identità**), e la si indica con la lettera  $I$  la matrice diagonale (quadrata) i cui elementi non nulli sono tutti uguali a 1.

### Esempio

Matrice identità di ordine 3:

$$I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

A cosa corrispondono le singole righe/colonne di  $I_3$ ?

# Matrici particolari

## Matrice identica

Prende il nome di **matrice identica** (o **matrice identità**), e la si indica con la lettera  $I$  la matrice diagonale (quadrata) i cui elementi non nulli sono tutti uguali a 1.

### Esempio

Matrice identità di ordine 3:

$$I_3 = \begin{matrix} & e^1 & e^2 & e^3 \\ \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

A cosa corrispondono le singole righe/colonne di  $I_3$ ?

A cosa corrisponde l'insieme delle righe/colonne di  $I_3$ ?

## Matrice simmetrica

Una matrice  $A$  quadrata si dice **simmetrica** se  $A^T = A$ .

### Esempio

Matrice simmetrica:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 6 \end{pmatrix}$$

### NOTA

$I_3$  (e, più in generale,  $I_n$ ) è una matrice simmetrica.

# Operazioni con matrici

# Operazioni con matrici: confronto e somma

## Confronto tra due matrici

Due matrici A e B di ordine  $m \times n$  sono **uguali** ( $A=B$ ) se

$$a_{ij}=b_{ij} \quad \text{per ogni } ij, i=1,2,\dots,m \text{ e } j=1,2,\dots,n$$

## Somma di due matrici


Date due matrici A e B di ordine  $m \times n$ , la **somma di A e B** è data dalla matrice C che ha nella posizione  $ij$  la somma degli elementi  $a_{ij}$  e  $b_{ij}$ :

$$c_{ij}= a_{ij} + b_{ij} \quad \text{per ogni } ij, i=1,2,\dots,m \text{ e } j=1,2,\dots,n$$

**Esempio** Consideriamo le matrici  $2 \times 3$ :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 3 & -4 & 2 \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ -2 & 5 & -1 \end{pmatrix}$$


$$C = A + B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

# Operazioni con matrici: prodotto per uno scalare

## Prodotto di una matrice per uno scalare

Data una matrice  $A$  di ordine  $m \times n$  e uno scalare  $\lambda$ , si definisce il **prodotto dello scalare  $\lambda$  per la matrice  $A$**  la matrice  $C$  che ha gli elementi definiti come segue:

$$c_{ij} = \lambda a_{ij} \quad \text{per ogni } ij, i=1,2,\dots,m \text{ e } j=1,2,\dots,n$$

**Esempio** Consideriamo la matrice  $A$  di ordine  $2 \times 3$  e lo scalare  $\lambda = 3$ :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 3 & 3 & 3 \end{pmatrix} \quad \rightarrow \quad C = \lambda A = \begin{pmatrix} 3 & 3 & 3 \\ 9 & 9 & 9 \end{pmatrix}$$

# Operazioni con matrici: moltiplicazione

## Moltiplicazione tra due matrici 'conformi'

Consideriamo:

- una matrice  $A$  di ordine  $m \times n$
- una matrice  $B$  di ordine  $n \times q$ .

Le matrici  $A$  e  $B$  si dicono **conformi** rispetto all'operazione  $A \cdot B$ .

Si definisce **prodotto di  $A$  e  $B$**  la matrice  $C$  di ordine  $m \times q$  il cui generico elemento  $c_{ij}$  è uguale al prodotto scalare della  **$i$ -ma riga di  $A$**  e la  **$j$ -ma colonna di  $B$** :

$$c_{ij} = \langle a_{i.}, b_{.j} \rangle \quad \text{per ogni } ij, i=1,2,\dots,m \text{ e } j=1,2,\dots,q$$

Si ha dunque:

$$c_{ij} = \langle a_{i.}, b_{.j} \rangle = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \dots + a_{in}b_{nj} = \sum_{s=1}^n a_{is}b_{sj}$$

La **riga**  $a_{i.}$  di  $A_{mn}$   
ha  $n$  elementi

$$a_{i.} = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in})$$

La **colonna**  $b_{.j}$  di  $B_{nq}$   
ha  $n$  elementi

$$b_{.j} = \begin{pmatrix} b_{1j} \\ b_{2j} \\ \dots \\ b_{nj} \end{pmatrix}$$

## Prodotto scalare di due vettori

Dati due vettori  $a$  a  $m$  componenti  $a$  e  $b$ , il **prodotto scalare di  $a$  e  $b$**  è la somma dei prodotti delle componenti omologhe di  $a$  e  $b$ , cioè:

$$\langle a, b \rangle = a_1b_1 + \dots + a_ib_i + \dots + a_mb_m = \sum_{i=1}^m a_ib_i$$

# Operazioni con matrici: moltiplicazione

## Moltiplicazione tra due matrici 'conformi'

Consideriamo:

- una matrice **A** di ordine **m x n**
- una matrice **B** di ordine **n x q**.

Si definisce **prodotto di A e B** la matrice **C** di ordine **m x q** il cui generico elemento  $c_{ij}$  è uguale al prodotto scalare della **i-ma riga di A** e la **j-ma colonna di B**:

$$c_{ij} = \langle a_{i.}, b_{.j} \rangle \quad \text{per ogni } ij, i=1,2,\dots,m \text{ e } j=1,2,\dots,q$$

Si ha dunque:

$$c_{ij} = \langle a_{i.}, b_{.j} \rangle = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \dots + a_{in}b_{nj} = \sum_{s=1}^n a_{is}b_{sj}$$

**Esempio** Consideriamo le matrici:

$$A_{32} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 3 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

$$B_{23} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 4 & 2 & -3 \end{pmatrix}$$



$$C_{33} = A B = \begin{pmatrix} -4 & -2 & 3 \\ 13 & 6 & -7 \\ 18 & 8 & -8 \end{pmatrix}$$

# Operazioni con matrici: moltiplicazione

## Moltiplicazione tra due matrici 'conformi'

Consideriamo:

- una matrice **A** di ordine **m x n**
- una matrice **B** di ordine **n x q**.

Si definisce **prodotto di A e B** la matrice **C** di ordine **m x q** il cui generico elemento  $c_{ij}$  è uguale al prodotto scalare della **i-ma riga di A** e la **j-ma colonna di B**:

$$c_{ij} = \langle a_{i.}, b_{.j} \rangle \quad \text{per ogni } ij, i=1,2,\dots,m \text{ e } j=1,2,\dots,q$$

Si ha dunque:

$$c_{ij} = \langle a_{i.}, b_{.j} \rangle = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \dots + a_{in}b_{nj} = \sum_{s=1}^n a_{is}b_{sj}$$

**Esempio** Consideriamo le matrici:

$$A_{32} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 3 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

$$B_{23} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 4 & 2 & -3 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow C_{33} = AB = \begin{pmatrix} -4 & -2 & 3 \\ 13 & 6 & -7 \\ 18 & 8 & -8 \end{pmatrix}$$

# Argomenti della lezione

Definizione generale di:

- Base di uno spazio vettoriale
- **Rango di un insieme di vettori in  $\mathbb{R}^m$**
- Equazione vettoriale
- Sistema di equazioni scalari
- Matrice
- Matrici particolari
- Matrici conformi
- Moltiplicazione tra matrici

Enunciato e dimostrazione dei seguenti risultati:

## Proprietà

Comunque scelti  $n$  vettori  $a_1, \dots, a_n$  in  $\mathbb{R}^m$  per il rango  $p$  dell'insieme  $\{a_1, \dots, a_n\}$  vale la seguente proprietà:

$$p \leq \min \{m, n\}.$$