CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA. CORSO DI LAUREA IN INFORMATICA

FOGLIO DI ESERCIZI 2- GEOMETRIA E ALGEBRA LINEARE 2016/17

Esercizio 2.1. Data la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix}$$

calcolare, se esiste, l'inversa di A (cioè determinare se esiste la matrice B tale che AB = BA = I).

SOLUZIONE:

Sia B la matrice cercata. Per potere effettuare i prodotti AB e BA, la matrice B deve essere 2×2 . Sia quindi

$$B = \begin{bmatrix} x & y \\ z & w \end{bmatrix}$$

la generica matrice 2×2 e calcoliamo il prodotto AB:

$$AB = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x & y \\ z & w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x+z & y+w \\ -3x+2z & -3y+2w \end{bmatrix}$$

Dalla condizione AB = I segue

$$\begin{cases} x+z=1\\ y+w=0\\ -3x+2z=0\\ -3y+2w=1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x=1-z\\ y=-w\\ -3(1-z)+2z=0\\ -3(-w)+2w=1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x=\frac{2}{5}\\ y=-\frac{1}{5}\\ z=\frac{3}{5}\\ w=\frac{1}{5} \end{cases}$$

Di conseguenza perché B verifichi la condizione AB = I deve essere

$$B = \begin{bmatrix} \frac{2}{5} & -\frac{1}{5} \\ \frac{3}{5} & \frac{1}{5} \end{bmatrix}$$

E' immediato verificare che tale matrice B soddisfa anche la condizione BA = I, di conseguenza B è la matrice inversa di A cercata.

Metodi più efficaci per calcolare l'inversa di una matrice verranno introdotti successsivamente.

Esercizio 2.2. Date le seguenti matrici A, calcolare, se esiste, l'inversa di A (cioè determinare se esiste la matrice B tale che AB = BA = I).

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 3 \end{bmatrix} \qquad \qquad A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix}$$

SOLUZIONE:

Consideriamo la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 3 \end{bmatrix}$$

Per potere effettuare i prodotti AB e BA, la matrice B deve essere 2×2 . Sia quindi

$$B = \begin{bmatrix} x & y \\ z & w \end{bmatrix}$$

la generica matrice 2×2 . Si ha

$$AB = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x & y \\ z & w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x+z & y+w \\ 3x+3z & 3y+3w \end{bmatrix}$$

Dalla condizione AB = I segue

$$\begin{cases} x + z = 1 \\ y + w = 0 \\ 3x + 3z = 0 \\ 3y + 3w = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1 - z \\ y = -w \\ 3(1 - z) + 3z = 0 \\ 3(-w) + 3w = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1 - z \\ y = -w \\ 3 = 0 \\ 0 = 1 \end{cases}$$

La terza e la quarta equazione sono impossibili, di conseguenza tutto il sistema non ammette soluzione. Questo indica che la matrice A non ammette inversa.

Consideriamo ora la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix}$$

e sia

$$B = \begin{bmatrix} x & y \\ z & w \end{bmatrix}$$

la generica matrice 2×2 . Si ha

$$AB = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x & y \\ z & w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x - z & y - w \\ -3x + 2z & -3y + 2w \end{bmatrix}$$

Dalla condizione AB = I segue

$$\begin{cases} x - z = 1 \\ y - w = 0 \\ -3x + 2z = 0 \\ -3y + 2w = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1 + z \\ y = w \\ -3(1 + z) + 2z = 0 \\ -3w + 2w = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1 + z \\ y = w \\ z = -3 \\ w = -1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = -2 \\ y = -1 \\ z = -3 \\ w = -1 \end{cases}$$

Di conseguenza deve essere

$$B = \begin{bmatrix} -2 & -1 \\ -3 & -1 \end{bmatrix}$$

E' immediato verificare che tale matrice B soddisfa anche la condizione BA = I, di conseguenza B è la matrice inversa di A cercata. Una tale matrice B inversa di A viene normalmente indicata con A^{-1} .

Esercizio 2.3. Date le matrici

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \qquad C = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$$

calcolare AB, BA, BC e CB.

SOLUZIONE:

$$AB = \begin{bmatrix} 2 & -4 \\ 0 & 9 \end{bmatrix} \qquad BA = \begin{bmatrix} 2 & -6 \\ 0 & 9 \end{bmatrix}$$
$$BC = \begin{bmatrix} 3 & -6 \\ 0 & 9 \end{bmatrix} \qquad CB = \begin{bmatrix} 3 & -6 \\ 0 & 9 \end{bmatrix}$$

Notiamo che $AB \neq BA$, mentre BC = CB. Infatti il prodotto tra matrici non è in generale commutativo; nel secondo caso si presenta questa situazione particolare in quanto C = 3I.

Esercizio 2.4. Si consideri il seguente insieme (matrici triangolari superiori di $M_{2\times 2}(\mathbb{R})$)

$$I = \left\{ \begin{bmatrix} a & b \\ 0 & c \end{bmatrix} \mid a, b, c \in \mathbb{R} \right\}$$

Si verifichi che I è chiuso rispetto al prodotto e alla somma di matrici, ovvero che presi due elementi di I anche il loro prodotto e la loro somma sono elementi di I.

SOLUZIONE:

Siano

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ 0 & c \end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix} x & y \\ 0 & z \end{bmatrix}$$

due generici elementi di I. Dobbiamo verificare che A+B e AB sono ancora elementi di I:

$$A + B = \begin{bmatrix} a & b \\ 0 & c \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} x & y \\ 0 & z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a+x & b+y \\ 0 & c+z \end{bmatrix} \in I$$

$$AB = \begin{bmatrix} ax & ay+bz \\ 0 & cz \end{bmatrix} \in I$$

Notiamo che l'unica condizione per l'appartenenza a I è che l'elemento di posizione 2,1 si annulli.

Esercizio 2.5. Mostrare attraverso un esempio che esistono matrici A, B non nulle tali che AB = 0.

SOLUZIONE:

Possiamo prendere per esempio

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Infatti $A \in B$ sono non nulle e AB = 0.

Esercizio 2.6. Sia

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

 $e\ B\ una\ matrice\ tale\ che\ AB=BA.\ Si\ dimostri\ che$

$$B = \lambda I_2 + \begin{bmatrix} 0 & x \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

dove λ , $x \in \mathbb{R}$.

SOLUZIONE:

Sia

$$B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix}$$

la generica matrice 2×2 . Si ha

$$AB = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11} + b_{21} & b_{12} + b_{22} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix}$$
$$BA = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{11} + b_{12} \\ b_{21} & b_{21} + b_{22} \end{bmatrix}$$

Dalla condizione AB = BA segue

$$\begin{cases} b_{11} + b_{21} = b_{11} \\ b_{12} + b_{22} = b_{11} + b_{12} \\ b_{21} = b_{21} \\ b_{22} = b_{21} + b_{22} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b_{21} = 0 \\ b_{22} = b_{11} \\ 0 = 0 \\ b_{21} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b_{11} = t \\ b_{12} = s \\ b_{21} = 0 \\ b_{22} = t \end{cases} \forall s, t \in \mathbb{R}$$

Di conseguenza B deve essere del tipo

$$B = \begin{bmatrix} t & s \\ 0 & t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t & 0 \\ 0 & t \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & s \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = t \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & s \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Abbiamo quindi ottenuto che

$$B = \lambda I_2 + \begin{bmatrix} 0 & x \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

dove $\lambda, x \in \mathbb{R}$.

Esercizio 2.7. Date le matrici

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 0 & 5 & -6 \\ 2 & -1 & 4 \end{bmatrix} \qquad e \qquad C = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -1 & 5 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

determinare la matrice B tale che A + B = C.

SOLUZIONE:

E' sufficiente osservare che se

$$A + B = C \Rightarrow -A + A + B = -A + C \Rightarrow B = C - A$$

Quindi

$$B = \begin{bmatrix} 1-1 & 2+2 & 0-3 \\ -1-0 & 5-5 & 2+6 \\ 2-2 & 1+1 & 3-4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 4 & -3 \\ -1 & 0 & 8 \\ 0 & 2 & -1 \end{bmatrix}$$

Esercizio 2.8. Date le matrici

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

stabilire se D è combinazione lineare di A, B, C.

SOLUZIONE:

Si tratta di determinare se esiste soluzione dell'equazione

$$Ax + By + Cz = D$$

Esplicitando tale equazione otteniamo:

$$Ax + By + Cz = \begin{bmatrix} x & 2x \\ -x & 3x \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2y & y \\ y & y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -z & z \\ 2z & 3z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + 2y - z & 2x + y + z \\ -x + y + 2z & 3x + y + 3z \end{bmatrix}$$

Quindi:

$$\begin{bmatrix} x + 2y - z & 2x + y + z \\ -x + y + 2z & 3x + y + 3z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ 2x + y + z = 1 \\ -x + y + 2z = -1 \\ 3x + y + 3z = 2 \end{cases}$$

Dobbiamo quindi risolvere il sistema lineare non omogeneo di quattro equazioni i tre incognite. Procedendo per sostituzione otteniamo

$$\begin{cases} x = -2y + z \\ -3y + 3z = 1 \\ 3y + z = -1 \\ -6y + 6z = -2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = -2y + z \\ -3y + 3z = 1 \\ z = -3y - 1 \\ -3y + 3z = -1 \end{cases}$$

Anche senza procedere ulteriormente vediamo che la seconda e quarta equazione sono in contraddizione, quindi il sistema non ammette soluzione e D non è combinazione lineare di A, B e C.

Esercizio 2.9. Date le matrici

$$A = \begin{bmatrix} 1 & k \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 3 & 6 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

stabilire se esistono valori di k per cui C è combinazione lineare di A, B. In caso positivo esprimere tale combinazione lineare.

SOLUZIONE:

Analogamente all'esercizio precedente si tratta di determinare se esiste soluzione dell'equazione

$$Ax + By = C$$

Esplicitando tale equazione otteniamo:

$$Ax + By = \begin{bmatrix} x & kx \\ 0 & x \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2y & 3y \\ y & 2y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + 2y & kx + 3y \\ y & x + 2y \end{bmatrix}$$

Quindi:

$$\begin{bmatrix} x + 2y & kx + 3y \\ y & x + 2y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 6 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x + 2y = 3 \\ kx + 3y = 6 \\ y = 1 \\ x + 2y = 3 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x + 2 = 3 \\ kx + 3 = 6 \\ y = 1 \\ x + 2 = 3 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1 \\ kx = 3 \\ y = 1 \\ x = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1 \\ kx = 3 \\ y = 1 \\ x = 1 \end{cases}$$

Quindi

- Se k=3 il sistema ammette la sola soluzione x=y=1 e A+B=C.
- Se $k \neq 3$ il sistema non ammette soluzione e C non è combinazione di A e B.

Esercizio 2.10. Si considerino le seguenti n-uple di numeri reali, con n = 2, 3 o 4:

$$u_{1} = (1,0)$$

$$u_{2} = \left(\frac{1}{2}, -2\right)$$

$$u_{3} = \left(-3, \frac{1}{4}, -5\right)$$

$$u_{4} = \left(0, -\frac{1}{2}, -2\right)$$

$$u_{5} = (-1, 1, 2, -2)$$

$$u_{6} = \left(0, 0, -\frac{1}{3}, -3\right)$$

Si calcoli quando possibile

$$u_i + u_j, \qquad u_i \cdot u_i^T, \qquad \lambda \cdot u_i, \qquad con \quad \lambda = 0, 2, -2, \qquad i, j = 1, \dots 6$$

SOLUZIONE:

• Cominciamo a calcolare le somme. Notiamo innazittutto che si possono sommare solo *n*-uple dello stesso tipo:

$$u_1 + u_2 = \left(1 + \frac{1}{2}, 0 + (-2)\right) = \left(\frac{3}{2}, -2\right) = u_2 + u_1$$

$$u_3 + u_4 = \left(-3, -\frac{1}{4} - 7\right) = u_4 + u_3$$

$$u_5 + u_6 = \left(-1, 1, \frac{5}{3}, -5\right) = u_6 + u_5$$

Notiamo che la somma di due n-uple è ancora una n-upla, e che la somma gode della proprietà commutativa.

• Calcoliamo ora i prodotti. Notiamo che si può solo moltiplicare una n-upla per la trasposta di una n-upla dello stesso tipo:

$$u_1 \cdot u_2^T = (1,0) \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -2 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} = u_2 \cdot u_1^T$$

$$u_3 \cdot u_4^T = \begin{pmatrix} -3, \frac{1}{4} - 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -\frac{1}{2} \\ -2 \end{pmatrix} = \frac{79}{8} = u_4 \cdot u_3^T$$

$$u_5 \cdot u_6^T = (-1, 1, 2, -2) \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -\frac{1}{3} \\ -3 \end{pmatrix} = \frac{16}{3} = u_6 \cdot u_5^T$$

Notiamo che il prodotto tra una n-upla e la trasposta di una n-upla da come risultato un numero (uno scalare).

• Calcoliamo infine i prodotti per scalare.

$$0u_1 = 0u_2 = (0,0), 0u_3 = 0u_4 = (0,0,0), 0u_5 = 0u_6 = (0,0,0,0),$$

$$2u_1 = (2,0), 2u_2 = (1,-4), 2u_3 = \left(-6, \frac{1}{2}, -10\right),$$

$$2u_4 = (0,-1,-4), 2u_5 = (-2,2,4,-4), 2u_6 = \left(0,0, -\frac{2}{3}, -6\right)$$

$$-2u_1 = (-2,0), -2u_2 = (-1,4), -2u_3 = \left(6, -\frac{1}{2}, 10\right),$$

$$-2u_4 = (0,1,4), -2u_5 = (2,-2,-4,4), -2u_6 = \left(0,0,\frac{2}{3},6\right)$$

Notiamo che il prodotto tra uno scalare e una n-upla si può sempre calcolare e da come risultato una n-upla.

Esercizio 2.11. Si risolva il sistema Ax = b dove

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}, \qquad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \qquad b = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \end{bmatrix}$$

SOLUZIONE:

$$Ax = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 + 3x_2 \\ 2x_1 + 4x_2 \end{bmatrix}$$

Quindi Ax = b implica

$$\begin{cases} x_1 + 3x_2 = 2 \\ 2x_1 + 4x_2 = -2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 2 - 3x_2 \\ 4 - 6x_2 + 4x_2 = -2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = -7 \\ x_2 = 3 \end{cases}$$

La matrice A è detta matrice dei coefficienti e la matrice b matrice o colonna dei termini noti del sistema

$$\begin{cases} x_1 + 3x_2 = 2\\ 2x_1 + 4x_2 = -2 \end{cases}$$

Si dice anche più semplicemente che $A \in b$ (oppure A|b) sono le **matrici associate al sistema**.

Notiamo che si può passare da A al sistema o viceversa semplicemente aggiungendo o togliendo le incognite.

Esercizio 2.12. Si risolva il sistema Ax = b nei seguenti casi

a)
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

b)
$$A = \begin{bmatrix} 4 & 33 & 2 \\ 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ -4 \end{bmatrix}$$

c)
$$A = \begin{bmatrix} -1 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

SOLUZIONE:

a) Calcoliamo il prodotto

$$Ax = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 + 3x_2 + 2x_3 \\ 3x_2 + 6x_3 \\ 2x_3 \end{bmatrix}$$

Quindi la condizione Ax = b implica

$$\begin{cases} x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 2 \\ 3x_2 + 6x_3 = -3 \\ 2x_3 = 4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 2 \\ 3x_2 = -6 \cdot 2 - 3 \\ x_3 = 2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 3x_2 + 2x_3 = 2 \\ 3x_2 = -6 \cdot 2 - 3 \\ 3x_3 = 2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 13 \\ x_2 = -5 \\ x_3 = 2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 13 \\ x_2 = -5 \\ x_3 = 2 \end{cases}$$

b) Scriviamo direttamente il sistema associato a A e b aggiungendo le incognite:

$$\begin{cases} 4x_1 + 33x_2 + 2x_3 = 3\\ x_2 + 6x_3 = 4\\ 0 = -4 \end{cases}$$

Notiamo subito che l'ultima equazione è impossibile, quindi il sistema non ammette soluzione.

c) Scriviamo direttamente il sistema associato a A e b aggiungendo le incognite:

$$\begin{cases}
-x_1 + 3x_2 + x_3 = 3 \\
x_2 + x_3 = 4 \\
0 = 0
\end{cases}$$

Notiamo che il sistema ha tre incognite, ma solamente due equazioni (significative). Abbiamo quindi una variabile libera. Partiamo dall'ultima equazione (significativa) aggiungendo un parametro. Poniamo per esempio $x_3 = t$ (Potevamo equivalentemente porre $x_2 = t$):

$$\begin{cases}
-x_1 + 3x_2 + x_3 = 3 \\
x_2 = -t + 4 \\
x_3 = t
\end{cases} \Rightarrow \begin{cases}
x_1 = 3(-t+4) + t - 3 = -2t + 9 \\
x_2 = -t + 4 \\
x_3 = t
\end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases}
x_1 = -2t + 9 \\
x_2 = -t + 4 \\
x_3 = t
\end{cases}$$

Notiamo che in questo caso il sistema ammette infinite soluzione: ogni valore assegnato a t permette di trovare una delle infinite soluzioni.