

Esercitazione del 6/12/2023

1) $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 5 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ $A_2 - A_1$, $A_3 - A_1$, $A_4 - A_1$ $\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -3 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \end{bmatrix}$ $A_2 \leftrightarrow A_4$ $\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & -3 & 0 & -2 \\ 0 & -2 & -2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$ $A_3 + A_2$, $A_4 + 2A_2$ $\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & 4 \end{bmatrix}$ $A_3 \leftrightarrow A_4$ $\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = S$

Una base per $\text{Im}(S)$ e' $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$. considero $\begin{cases} x_1 + x_2 + 2x_3 + x_5 = 0 \\ x_2 + 3x_3 + 2x_5 = 0 \\ 4x_3 + x_4 + 4x_5 = 0 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = -x_2 - 2(-\frac{1}{4}t_4 - t_5) - t_5 \\ x_2 = -2t_5 - (-\frac{1}{4}t_4 - t_5) \\ x_3 = -\frac{1}{4}t_4 - t_5 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = t_5 - \frac{1}{4}t_4 + \frac{1}{2}t_4 + t_5 \\ x_2 = \frac{1}{4}t_4 - t_5 \\ x_3 = -\frac{1}{4}t_4 - t_5 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases}$

$\begin{cases} x_1 = 2t_5 + \frac{1}{2}t_4 \\ x_2 = \frac{1}{4}t_4 - t_5 \\ x_3 = -\frac{1}{4}t_4 - t_5 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases} \Rightarrow \Sigma_0 = \text{Span} \left(\begin{bmatrix} 1/2 \\ 1/4 \\ -1/4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$. una base per $\text{Im}(A)$ e' $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \\ 5 \end{bmatrix}$.

2) ho $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 5 & 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_2 - A_1 \\ A_3 - A_1 \\ A_4 - A_1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -3 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_3 + A_4 \\ A_2 + 2A_4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

Il sistema e' compatibile: $\text{rg} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \text{rg} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$. considero $\begin{cases} x_1 + x_2 + 2x_3 + x_5 = 1 \\ x_2 + 3x_3 + 2x_5 = 0 \\ 4x_3 + x_4 + 4x_5 = 1 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 1 - t_5 - x_2 - \frac{1}{2}t_4 + 2t_5 - 2 \\ x_2 = -2t_5 + \frac{3}{4}t_4 + 3t_5 - 3 \\ x_3 = -\frac{1}{4}t_4 - t_5 + 1 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases}$

$\begin{cases} x_1 = 1 - t_5 - t_5 - \frac{3}{4}t_4 + 3 + \frac{1}{2}t_4 + 2t_5 - 2 \\ x_2 = t_5 + \frac{3}{4}t_4 - 3 \\ x_3 = -\frac{1}{4}t_4 - t_5 + 1 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 2 - \frac{1}{4}t_4 \\ x_2 = t_5 + \frac{3}{4}t_4 - 3 \\ x_3 = -\frac{1}{4}t_4 - t_5 + 1 \\ x_4 = t_4 \\ x_5 = t_5 \end{cases} \Rightarrow \Sigma = t_4 \begin{bmatrix} -3/4 \\ 3/4 \\ -1/4 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t_5 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

3) $L_A \left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} 2x_1 + x_2 + 3x_3 - x_4 \\ x_1 + x_2 + x_3 - 2x_4 \\ -x_1 + x_2 - 3x_3 - 4x_4 \end{bmatrix}$ Gauss $\rightarrow \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 & -1 \\ 1 & 1 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & -3 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_1 \leftrightarrow A_2 \\ A_3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & 1 & -3 & -4 \\ 1 & 1 & 1 & -2 \\ 2 & 1 & 3 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_2 + A_1 \\ A_3 + 2A_1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & 1 & -3 & -4 \\ 0 & 2 & -2 & -6 \\ 0 & 3 & -3 & -9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_3 - \frac{3}{2}A_2 \\ A_2 = A_2/2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -1 & 1 & -3 & -4 \\ 0 & 1 & -1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ PIVOT

base di $\text{Im}(L_A) = \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\} \Rightarrow \text{rg}(L_A) = 2$, considero $\begin{cases} -x_1 + x_2 - 3x_3 - 4x_4 = 0 \\ x_2 - x_3 - 3x_4 = 0 \\ x_3 = t_3 \\ x_4 = t_4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = t_3 + 3t_4 - 3t_3 - 4t_4 \\ x_2 = t_3 + 3t_4 \\ x_3 = t_3 \\ x_4 = t_4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = -2t_3 - t_4 \\ x_2 = t_3 + 3t_4 \\ x_3 = t_3 \\ x_4 = t_4 \end{cases}$

base di $\text{Ker } L_A = \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$. L_A non e' iniettiva $\dim(\text{Ker } L_A) \neq 0$ e non e' suriettiva $\text{rg}(L_A) = 2 \neq \dim(\mathbb{R}^4) = 4$

4) • NO, controesempio: $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \notin W$. • NO non c'e' il vettore nullo.

• $(x_1, x_2, x_3, x_4) + (y_1, y_2, y_3, y_4) = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, x_3 + y_3, x_4 + y_4) \Rightarrow x_1 + y_1 + x_2 + y_2 - x_3 - y_3 + x_4 + y_4 = 0 \Leftrightarrow (x_1 + x_2 - x_3 + x_4) + (y_1 + y_2 - y_3 + y_4) = 0 \checkmark$ SI

• $(x_1, x_2, x_3, x_4) + (y_1, y_2, y_3, y_4) = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, x_3 + y_3, x_4 + y_4) \Rightarrow x_1 + y_1 + x_2 + y_2 - x_3 - y_3 + x_4 + y_4 = 1 \Leftrightarrow (x_1 + x_2 - x_3 + x_4) + (y_1 + y_2 - y_3 + y_4) = 1 \Leftrightarrow 2 \cdot 1 = 2 \neq 1$ NO

• $(x_1, x_2, x_3, x_4) + (y_1, y_2, y_3, y_4) = (x_1 + y_1, x_2 + y_2, x_3 + y_3, x_4 + y_4) \Rightarrow (x_1 + y_1)^2 + (x_2 + y_2)^2 - (x_3 + y_3)^2 + (x_4 + y_4)^2 = x_1^2 + 2x_1y_1 + y_1^2 + (x_2 + y_2)^2 - (x_3 + y_3)^2 + x_4^2 + 2x_4y_4 + y_4^2 = x_1^2 + 2x_1y_1 + y_1^2 + (x_2 + y_2)^2 - (x_3 + y_3)^2 + x_4^2 + 2x_4y_4 + y_4^2 = 2(x_1y_1 + x_4y_4) + x_1^2 + y_1^2 + x_2^2 + y_2^2 - (x_3^2 + y_3^2) + (x_4^2 + y_4^2) = (x_1 + y_1)^2 + (x_4 + y_4)^2 - (x_3 + y_3)^2 = (x_1 + y_1) \cdot (x_4 + y_4) \neq 0$

\Rightarrow NO • $(x_1, 0, x_3, x_4) + (y_1, 0, y_3, y_4) \in W \wedge \lambda \cdot (x_1, 0, x_3, x_4) \in W \Rightarrow$ SI

• NO non c'e' il vettore nullo.