

# ESERCIZI DI ALGEBRA LINEARE E COMPLEMENTI DI GEOMETRIA

Foglio 3\*

**Esercizio 1.** Determinare la decomposizione  $LU$  della matrice reale simmetrica

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 5 & 3 \\ 1 & 3 & 4 \end{bmatrix}$$

**Esercizio 2.** Determinare la decomposizione  $LU$  della matrice

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

**Esercizio 3.** Determinare la decomposizione  $LU$  o  $P^T LU$  della matrice

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

Infine determinare le colonne dominanti ed il rango della matrice  $A$ .

**Esercizio 4.** Determinare la decomposizione  $LU$  o  $P^T LU$  della matrice

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & i & -i \\ 1 & 0 & 1-i & i & -1 \\ 0 & 2 & 1 & 0 & -i \\ 0 & i & 1-i & 2 & 1 \\ i & 0 & -i & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Infine determinare le colonne dominanti ed il rango della matrice  $A$ .

**Esercizio 5.** Si consideri la matrice

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

Determinare, quando possibile, la decomposizione  $LU$  di  $M$  o la decomposizione  $P^T LU$ .

**Esempio 6.** Sia  $\alpha$  un parametro complesso e si consideri la matrice

$$A_\alpha = \begin{bmatrix} -1 & \alpha - 2 & 2 - \alpha & 1 & 0 \\ 2 - \alpha & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & \alpha - 2 & 0 & 1 & 0 \\ 2 - \alpha & 1 & 0 & 2 - \alpha & -1 \end{bmatrix}$$

Se ne trovi una decomposizione  $LU$  e, per i valori di  $\alpha$  per cui ci non è possibile, una decomposizione  $P^T LU$ . Per  $\alpha = 0$  e  $\alpha = 2$ , determinare una base dello spazio nullo e una base dello spazio delle colonne di  $\mathbf{A}_\alpha$ . Inoltre, pensando la matrice  $A_\alpha$ , come alla matrice completa di un sistema lineare, determinare le soluzioni di tale sistema al variare di  $\alpha$ .

---

\*Sono a grato a quanti mi indicheranno i molti errori presenti in questi fogli, al fine di fornire uno strumento migliore a quanti lo riterranno utile, e-mail: [sansonetto@sci.univr.it](mailto:sansonetto@sci.univr.it)

**Sol.** Se  $\alpha \neq 2, 1, 3$  possiamo considerare la decomposizione  $LU$  di  $A_\alpha$  (senza effettuare scambi di righe):

$$A_\alpha \longrightarrow U_\alpha = \begin{bmatrix} 1 & 2-\alpha & \alpha-2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & (\alpha-1)^{-1} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -(\alpha-3)^{-1} \end{bmatrix}$$

in cui  $U_\alpha = L_\alpha^{-1} A_\alpha$  e

$$L_\alpha^{-1} = E_{44}((\alpha-3)^{-1}) E_{43}(-1) E_{33}((\alpha-2)^{-1}) E_{42}((\alpha-2)^2 - 1) \\ E_{22}((\alpha-1)^{-1}(3-\alpha)^{-1}) E_{41}(\alpha-2) E_{31}(1) E_{21}(\alpha-2) E_{11}(-1)$$

Da cui

$$L_\alpha = E_{11}(1) E_{21}(2-\alpha) E_{31}(1) E_{41}(2-\alpha) E_{22}((\alpha-1)(3-\alpha)) \\ E_{42}(1 - (\alpha-2)^2) E_{33}(\alpha-2) E_{43}(1) E_{44}(\alpha-3)$$

Notiamo, inoltre che il  $\text{rk} A_\alpha = 4$ , quindi una base per  $\text{Col}(A_\alpha)$  è dato dalle prime 4 colonne di  $U_\alpha$ .

In questo caso pensando alla matrice  $A_\alpha$  come ad una matrice completa associata ad un sistema lineare si ha che tale sistema ammette un'unica soluzione.

Per  $\alpha = 1, 2, 3$  invece, si debbono effettuare degli scambi di riga, dobbiamo quindi determinare delle decomposizioni  $P^T LU$  di  $A_\alpha$ ,  $\alpha = 1, 2, 3$ .

**Caso  $\alpha = 1$ .**

Per  $\alpha = 1$

$$A_1 = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Scambiamo la seconda riga con la quarta:

$$A_1 \xrightarrow{E_{42}} P_1 A_1 = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Ora applichiamo la decomposizione  $LU$  a  $P_1 A_1$

$$P_1 A_1 \longrightarrow U_1 = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Quindi

$$A_1 = P_1^T L_1 U_1$$

in cui  $L_1 = E_{11}(-1) E_{21}(1) E_{31}-1 E_{41}(1) E_{32}(-1) E_{33}(2) E_{43}(2) E_{44}(-1)$  e  $P_1^T = E_{42}^T$ .

Notiamo che  $\text{rk} A_1 = 4$ , quindi una base per  $\text{Col}(A_1)$  è data dalla prima e la terza, la quarta e la quinta colonna di  $U_1$ .

In questo caso pensando alla matrice  $A_1$  come ad una matrice completa associata ad un sistema lineare, si ha che tale sistema non ammette soluzioni in quanto la colonna dei termini noti è dominante.

**Caso  $\alpha = 2$ .**

Per  $\alpha = 2$

$$A_2 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

Scambiamo la terza con la quarta riga

$$A_2 \xrightarrow{E_{34}} P_2 A_2 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Ora applichiamo la decomposizione  $LU$  a  $P_2 A_2$

$$P_2 A_2 \longrightarrow U_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Quindi

$$A_2 = P_2^T L_2 U_2$$

in cui  $L_2 = E_{11}(-1) E_{41}(-1) E_{32}1$  e  $P_2^T = E_{34}^T$ .

Notiamo che  $rk A_2 = 3$ , quindi una base per  $Col(A_2)$  è data dalle prime tre colonne di  $U_2$ .

In questo caso pensando alla matrice  $A_2$  come ad una matrice completa associata ad un sistema lineare si ha che tale sistema ammette infinite soluzioni dipendenti da un parametro.

**Caso  $\alpha = 3$ .**

Per  $\alpha = 3$

$$A_3 = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

Scambiamo la seconda riga con la quarta:

$$A_3 \xrightarrow{E_{42}} P_3 A_3 = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Ora applichiamo la decomposizione  $LU$  a  $P_3 A_3$

$$P_3 A_3 \longrightarrow U_3 = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Quindi

$$A_3 = P_3^T L_3 U_3$$

in cui  $L_3 = E_{11}(-1) E_{21}(-1) E_{31}-1 E_{41}(-1) E_{32}(1) E_{33}(2)$  e  $P_3^T = E_{42}^T$ .

Notiamo che  $rk A_3 = 3$ , quindi una base per  $Col(A_3)$  è data dalla prima, la terza e la quarta colonna di  $U_3$ .

In questo caso pensando alla matrice  $A_3$  come ad una matrice completa associata ad un sistema lineare, si ha che tale sistema ammette infinite soluzioni dipendenti da un parametro.

**Esercizio 7.** Determinare al variare di  $\alpha \in \mathbb{C}$  la decomposizione  $LU$  o  $P^T LU$  della matrice

$$A_\alpha = \begin{bmatrix} i & 0 & -i & i\alpha \\ 1 & \alpha^2 + 4 & 0 & \alpha \\ 1 & \alpha^2 + 4 & 0 & 2\alpha \end{bmatrix}$$

Infine determinare le colonne dominanti ed il rango di  $A_\alpha$ .

**Esempio 8.** Sia  $\alpha$  un parametro reale e si consideri la matrice

$$\mathbf{A}_\alpha = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 & -\alpha & 0 \\ \alpha & 2 & 4-\alpha & \alpha^2-2 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & \alpha+1 & -\alpha^2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -\alpha \end{bmatrix}$$

Se ne trovi una decomposizione  $LU$  e, per i valori di  $\alpha$  per cui ci non possibile, una decomposizione  $P^T LU$ . Per  $\alpha = 0$  e  $\alpha = 2$ , determinare una base dello spazio nullo e una base dello spazio delle colonne di  $\mathbf{A}_\alpha$ .

**Sol.** Se  $\alpha \neq 0$  possiamo considerare la decomposizione  $LU$  di  $\mathbf{A}_\alpha$  senza effettuare scambi di righe:

$$\mathbf{A}_\alpha \longrightarrow \mathbf{U}_\alpha = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha & 0 \\ 0 & 1 & 2-\alpha & \alpha^2-1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1-\alpha & \alpha \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -\alpha \end{bmatrix}$$

in cui  $\mathbf{A}_\alpha = \mathbf{L}_\alpha \mathbf{U}_\alpha$  e

$$\mathbf{L}_\alpha = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ \alpha & 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Se  $\alpha = 0$  calcoliamo la  $P^T LU$  di  $\mathbf{A}_\alpha$ . Scambiamo la terza e la quarta riga:

$$\mathbf{B}_0 = E_{34} \mathbf{A}_0 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 4 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

A questo punto calcoliamo la decomposizione  $LU$  di  $\mathbf{B}_0$ :

$$\mathbf{B}_0 \longrightarrow \mathbf{U}_0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

e quindi  $\mathbf{A}_0 = \mathbf{P}^T \mathbf{L}_0 \mathbf{U}_0$ , in cui  $\mathbf{P}^T = E_{34}^T$  e

$$\mathbf{L}_0 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Sia ancora  $\alpha = 0$  allora una base dello spazio delle colonne di  $\mathbf{A}_0$  ( $Col(\mathbf{A}_0)$ ) è data da tre colonne linearmente indipendenti di  $\mathbf{A}_0$ , dal momento che  $rank \mathbf{A}_0 = 3$ :

$$Col(\mathbf{A}_0) = \langle [-1 \ 0 \ 0 \ 0]^T, [0 \ 2 \ -1 \ 0]^T, [0 \ -2 \ 1 \ 1]^T \rangle$$

Una base per lo spazio nullo di  $\mathbf{A}_0$  ( $N(\mathbf{A}_0)$ ), si trova, ad esempio, risolvendo il sistema omogeneo  $\mathbf{A}_0 \mathbf{v} = 0$ , in cui  $\mathbf{v}$  è un vettore di  $\mathbb{R}^5$ , quindi:

$$N(\mathbf{A}_0) = \langle [1 \ -2 \ 1 \ 0 \ 0]^T, [0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1]^T \rangle$$

con  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Sia  $\alpha = 2$  allora una base dello spazio delle colonne di  $\mathbf{A}_2$  è data da quattro colonne linearmente indipendenti di  $\mathbf{A}_2$ , dal momento che  $rank \mathbf{A}_2 = 4$ :

$$Col(\mathbf{A}_2) = \langle [-1 \ 2 \ 0 \ 0]^T, [0 \ 2 \ -1 \ 0]^T, [1 \ 2 \ -2 \ 0]^T, [-2 \ 2 \ 3 \ 1]^T \rangle$$

Una base per lo spazio nullo di  $\mathbf{A}_2$  è

$$N(\mathbf{A}_2) = \langle [-4 \ 6 \ 0 \ 2 \ 1]^T \rangle$$

**Esempio 9.** Sia  $\alpha \in \mathbb{C}$  e si consideri la matrice

$$\mathbf{A}_\alpha = \begin{bmatrix} i & 0 & -2i & i \\ \alpha & \alpha & -1 & 0 \\ 2 & -1 & -5 & 2 \\ 0 & -\alpha & -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

Se ne calcoli una decomposizione  $LU$  e, per i valori di  $\alpha$  per i quali non è possibile, una decomposizione  $P^T LU$ . Si calcolino anche basi dello spazio delle colonne e dello spazio nullo di  $\mathbf{A}_\alpha$ , per ogni  $\alpha \in \mathbb{C}$ .

Interpretando la matrice come matrice completa di un sistema lineare, per quali valori di  $\alpha$  esso ha soluzione?

**Sol.** Sia  $\alpha \neq 0, 1$ , allora

$$\mathbf{A}_\alpha = \mathbf{L}_\alpha \mathbf{U}_\alpha$$

in cui

$$\mathbf{L}_\alpha = \begin{bmatrix} i & 0 & 0 & 0 \\ \alpha & \alpha & 0 & 0 \\ 2 & -1 & \frac{\alpha-1}{\alpha} & 0 \\ 0 & -\alpha & -2 + 2\alpha & \alpha \end{bmatrix}$$

e

$$\mathbf{U}_\alpha = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & \frac{2\alpha-1}{\alpha} & -1 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{\alpha}{1-\alpha} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Se  $\alpha = 0$  scambiamo la seconda con la terza riga e poi procediamo con la riduzione  $LU$ , da cui  $\mathbf{A}_0 = \mathbf{P}^T \mathbf{L}_0 \mathbf{U}_0$  in cui

$$\mathbf{P}^T = E_{23}$$

$$\mathbf{L}_0 = \begin{bmatrix} i & 0 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

e

$$\mathbf{U}_0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Se  $\alpha = 1$  non occorre effettuare scambi di righe:  $\mathbf{A}_1 = E_{34} \mathbf{L}_1 \mathbf{U}_1$  in cui

$$\mathbf{L}_1 = \begin{bmatrix} i & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

e

$$\mathbf{U}_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Se  $\alpha \neq 0, 1$  allora la matrice  $\mathbf{A}_\alpha$  ha rango 4, quindi lo spazio nullo di  $\mathbf{A}_\alpha$  è costituito dal solo vettore nullo e una base per lo spazio delle colonne è data dalle quattro colonne di  $\mathbf{A}_\alpha$ .

Se  $\alpha = 0$ , allora

$$\text{Col}(\mathbf{A}_0) = \langle (i \ 0 \ 2 \ 0)^t, (0 \ 0 \ -1 \ 0)^t, (-2i \ -1 \ -5 \ -1)^t \rangle$$

$$N(\mathbf{A}_0) = \langle (-1 \ 0 \ 0 \ 1)^t \rangle$$

Se  $\alpha = 1$  allora

$$\text{Col}(\mathbf{A}_1) = \langle (i \ 0 \ 2 \ 0)^t, (0 \ 0 \ -1 \ 0)^t, (i \ 0 \ 2 \ 0)^t \rangle$$

$$N(\mathbf{A}_{-1}) = \langle [2 \ -1 \ 1 \ 0]^t \rangle$$

Se interpretiamo la matrice  $\mathbf{A}_\alpha$  come matrice completa di un sistema lineare, questo ammette soluzione solamente per  $\alpha = 0, 1$ , cioè quando la colonna dei termini noti non è dominante.

**Esercizio 10.** Sia  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Determinare una decomposizione  $LU$  per

$$\mathbf{A}_\alpha = \begin{bmatrix} \alpha & 2\alpha & 0 & \alpha & 0 \\ -1 & -1 & 2 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & \alpha \\ 1 & 2 & 0 & 1 & \alpha \end{bmatrix}$$

per i valori di  $\alpha$  per cui non è possibile, determinare una  $P^T LU$ .

**Esercizio 11.** Sia  $\alpha \in \mathbb{R}$ . Determinare una decomposizione  $LU$  per

$$\mathbf{A}_\alpha = \begin{bmatrix} \alpha & 0 & 1 \\ -1 & 1 - 2\alpha & 2 \\ 2 & 2 & 0 \\ -\alpha & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

per i valori di  $\alpha$  per cui non è possibile, determinare una  $P^T LU$ .