

SISTEMI LINEARE

$$\begin{cases} 3x_1 + x_2 = 5 \\ x_2 - x_1 = 1 \end{cases} \rightarrow Ax = b \quad A^{-1} \cdot Ax = A^{-1}b \quad \rightarrow \quad \underbrace{\begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}}_A \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_X = \underbrace{\begin{bmatrix} 5 \\ 1 \end{bmatrix}}_B$$

$$\begin{array}{lcl} \# \text{equazioni} & = & \# \text{righe di } A \\ \# \text{incognite} & = & \# \text{colonne di } A \end{array}$$

• TEOREMA di CRAMER

- Se M_{mn} allora $Ax = b$ ha 0 o più soluzioni solo se $\det(M) = 0$.
- Se M_{mn} allora $Ax = b$ ha un'unica soluzione solo se $\det(M) \neq 0$.

Questo significa anche che la matrice è invertibile.

quindi $X = A^{-1}b$ è l'unica soluzione

• TEOREMA RAUCHE - CAPELLI (vale sia per M_{mn} che per M_{nn}).

$Ax = b$ ammette soluzioni solo se $rK(A) = rK(A|B)$

In questo caso le soluzioni sono $\infty^{n-rK(A)}$

- Non ci sono soluzioni se $rK(A) < rK(A|B)$.

- Unica soluzione se $rK(A) = n \rightarrow \infty^{n-rK(A)} = \infty^0 = 1$

- ∞ soluzioni se $rK(A) = rK(A|B)$

ESEMPIO: discutere le soluzioni al variare di $t \in \mathbb{R}$.

$$\begin{cases} 2x + t_2 = 1 \\ 3x + ty - 2z = 2 \\ tx + 2z = 1 \end{cases} \quad A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & t \\ 3 & t & -2 \\ t & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad x = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

- Trovo il det. perché se $\det \neq 0$ allora ha una sola soluzione.

$$\det(A) = t \cdot \det \begin{bmatrix} 2 & t \\ t & 2 \end{bmatrix} = t \cdot (4 - t^2) = 4t - t^3$$

$$t(4 - t^2) = 0$$

$$\boxed{t=0}$$

$$4 - t^2 = 0$$

$$-t^2 = -4$$

$$t^2 = 4$$

$$\boxed{t = \begin{cases} 2 \\ -2 \end{cases}}$$

Se $t \neq 0, t \neq 2, t \neq -2$ allora ha 1 sola soluzione

- $t=0$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 3 & 0 & -2 & 2 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \end{array} \right] \quad R_3 \rightarrow R_3 - \frac{3}{2}R_2$$

$\text{rk}(A) < \text{rk}(A|B)$, quindi 0 soluzioni.

- $t=2$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & -2 & 2 \\ 2 & 0 & 2 & 1 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 2 & 1 \\ 3 & 2 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \quad R_3 \rightarrow R_3 - R_1$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -\frac{10}{3} & \frac{4}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \quad R_2 \rightarrow R_2 - \frac{2}{3}R_1$$

$\text{rk}(A) = \text{rk}(A|B)$, quindi ∞^2 soluzioni

- $t=-2$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & -2 & 1 \\ 3 & -2 & -2 & 2 \\ -2 & 0 & 2 & 1 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & -2 & -\frac{2}{3} & \frac{4}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{array} \right] \quad R_3 \rightarrow R_3 + R_1 \quad R_2 \rightarrow R_2 - \frac{2}{3}R_1$$

$\text{rk}(A) < \text{rk}(A|B)$, quindi 0 soluzioni

• SISTEMA LINEARE OMOGENEO ($AX = \emptyset$)

Siamo sicuri del fatto che per $AX = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ esiste almeno una soluzione nulla $X = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

