Algebra e matematica discreta, a.a. 2020/2021,

Scuola di Scienze - Corso di laurea:

Informatica

ESERCIZIO TIPO 7

Siano
$$\mathbf{v_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$
, $\mathbf{v_2} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$, $\mathbf{v_3} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$.

Si dica se $\mathcal{S}=\{v_1,v_2,v_3\}\subset\mathbb{C}^3$ è linearmente dipendente o linearmente indipendente.

Facendo tutti i passaggi, dalla definizione si ottiene ...

Siano $\alpha, \beta, \delta \in \mathbb{C}$ tali che

$$(*) \qquad \mathbf{0} = \alpha \mathbf{v_1} + \beta \mathbf{v_2} + \delta \mathbf{v_3} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} + \delta \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha + 2\beta + \delta \\ \beta + \delta \\ 3\alpha + 4\beta + 2\delta \end{pmatrix}.$$

Allora (*) equivale a (1)
$$\begin{cases} \alpha + 2\beta + \delta &= 0\\ \beta + \delta &= 0\\ 3\alpha + 4\beta + 2\delta &= 0 \end{cases}$$

(1) è un sistema lineare nelle incognite α, β, δ .

(1) ha sempre la soluzione nulla
$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$
 (ossia $\alpha = \beta = \delta = 0$).

Se essa dovesse essere l'unica soluzione di (1) (quindi se (1) avesse un'unica soluzione) allora \mathcal{S} sarebbe L.I., altrimenti, se (1) ha anche una soluzione non nulla (quindi se (1) ha piú di una soluzione) allora \mathcal{S} è L.D.

Vediamo allora quante soluzioni ha (1). Facendo una eliminazione di Gauss sulla sua matrice aumentata si ottiene

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 3 & 4 & 2 & | & 0 \end{pmatrix} \quad \overset{E_{31}(-3)}{\longrightarrow} \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & -2 & -1 & | & 0 \end{pmatrix} \quad \overset{E_{32}(2)}{\longrightarrow} \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & | & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 \end{pmatrix} = (\mathbf{U} \, | \, \mathbf{0})$$

L'ultima colonna di $(U \mid 0)$, ossia 0, è libera, per cui (1) ha, come avevamo già osservato, soluzioni.

Poichè tutte le colonne di ${\bf U}$ sono dominanti, il sistema (1) ha un'unica soluzione, quindi ${\bf \mathcal{S}}$ è L.I.

$$\left[\begin{array}{ll} \mbox{Volendo risolvere (1), si ha che (1) è equivalente ad (1')} \left\{ \begin{matrix} \alpha+2\beta+\delta & =0 \\ \beta+\delta & =0 \\ \delta & =0 \end{matrix} \right. \right. \\ \mbox{e con la sostituzione all'indietro si ottiene} \left\{ \begin{array}{ll} \delta=0 \\ \beta=-\delta=0 \\ \alpha=-2\beta-\delta=0 \end{array} \right. \right]$$

Possiamo abbreviare il procedimento

(ATTENZIONE: solo perchè $\mathcal S$ è un insieme di vettori colonna !) nel seguente modo:

Sia
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 3 & 4 & 2 \end{pmatrix}$$
. Facendo una EG su \mathbf{A} si ottiene:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 3 & 4 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{31}(-3)} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{32}(2)} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{U}$$

Poichè tutte le colonne di ${\bf U}$ sono dominanti, ${\bf \mathcal{S}}$ è L.I.

Questo perchè, siccome S è un insieme di vettori colonna, la matrice A dei coefficienti del sistema (1) è proprio la matrice

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 & \mathbf{v}_3 \end{pmatrix}$$

le cui colonne sono gli elementi di $\, {\cal S} \,$.