G. Parmeggiani

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

Scuola di Scienze - Corso di laurea:

Informatica

Svolgimento degli Esercizi per casa 3 (1^a parte)

Si calcoli
$$\mathbf{B}(\mathbf{DC} - 2\mathbf{A}) + 4\mathbf{C}$$
. $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 1 & -3 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}, \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 4 & -2 & -3 \end{pmatrix}, \mathbf{C} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} e \mathbf{D} = \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 1 & 0 \\ -1 & -2 \end{pmatrix}.$

$$4\mathbf{C} = 4 \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 & 4 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{DC} &= \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 1 & 0 \\ -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \times 2 + 2 \times 0 & 4 \times 1 + 2 \times 1 \\ 1 \times 2 + 0 \times 0 & 1 \times 1 + 0 \times 1 \\ (-1) \times 2 + (-2) \times 0 & (-1) \times 1 + (-2) \times 1 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 8 + 0 & 4 + 2 \\ 2 + 0 & 1 + 0 \\ -2 + 0 & -1 - 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 & 6 \\ 2 & 1 \\ -2 & -3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$-2\mathbf{A} = -2 \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 1 & -3 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -12 & 0 \\ -2 & 6 \\ -4 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{DC} - 2\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 8 & 6 \\ 2 & 1 \\ -2 & -3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -12 & 0 \\ -2 & 6 \\ -4 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 & 6 \\ 0 & 7 \\ -6 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{B}(\mathbf{DC} - 2\mathbf{A}) = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 4 & -2 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -4 & 6 \\ 0 & 7 \\ -6 & 1 \end{pmatrix} = \\ = \begin{pmatrix} 2 \times (-4) + 1 \times 0 + 0 \times (-6) & 2 \times 6 + 1 \times 7 + 0 \times 1 \\ 4 \times (-4) - 2 \times 0 - 3 \times (-6) & 4 \times 6 - 2 \times 7 - 3 \times 1 \end{pmatrix} = \\ = \begin{pmatrix} -8 + 0 + 0 & 12 + 7 + 0 \\ -16 + 0 + 18 & 24 - 14 - 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -8 & 19 \\ 2 & 7 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{B}(\mathbf{DC} - 2\mathbf{A}) + 4\mathbf{C} = \begin{pmatrix} -8 & 19\\ 2 & 7 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 8 & 4\\ 0 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 23\\ 2 & 11 \end{pmatrix}$$

$$\boxed{\mathbf{2}} \operatorname{Sia} \mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

- (a) Si trovino tutte le matrici reali $\mathbf{B} = \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix}$ tali che $\mathbf{AB} = \mathbf{BA}$.
- (b) Si trovino tutte le matrici reali 2×2 C tali che AC = O.
- (a) Poichè

$$\mathbf{AB} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+z & y+t \\ x+z & y+t \end{pmatrix} \quad \mathbf{e}$$

$$\mathbf{BA} = \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y & x+y \\ z+t & z+t \end{pmatrix},$$

la condizione
$$\mathbf{AB} = \mathbf{BA}$$
 equivale a
$$\begin{cases} x+z=x+y\\ y+t=x+y\\ x+z=z+t, \text{ ossia a} \end{cases} \begin{cases} z=y\\ t=x \end{cases}$$
 Dunque le matrici reali 2×2 \mathbf{B} tali che $\mathbf{AB} = \mathbf{BA}$ sono tutte e sole le

matrici del tipo

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} x & y \\ y & x \end{pmatrix}, \quad \text{dove} \quad x, y \in \mathbb{R}.$$

(b) Siano $x, y, z, t \in \mathbb{R}$ tali che $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix}$. Poichè

$$\mathbf{AC} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+z & y+t \\ x+z & y+t \end{pmatrix}$$

la condizione $\mathbf{AC} = \mathbf{O} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ equivale a $\begin{cases} x+z=0 \\ y+t=0 \end{cases}$ ossia $\begin{cases} z=-x \\ t=-y \end{cases}$

Dunque le matrici reali 2×2 C tali che $AC = \hat{O}$ s trici del tipo

$$\mathbf{C} = \begin{pmatrix} x & y \\ -x & -y \end{pmatrix}, \quad \text{dove} \quad x, y \in \mathbb{R}.$$

- (a) Di ciascuna delle precedenti matrici si calcolino la trasposta, la coniugata e la H-trasposta.
- (b) Si calcoli $(\mathbf{A}^H \overline{\mathbf{C}} + i \mathbf{B}^T) \overline{\mathbf{B}} + (1+3i) \mathbf{D}^H$.

$$\begin{split} \mathbf{A}^T &= \begin{pmatrix} 2-3i & 0 & 1-i \\ 1+i & i & 1 \end{pmatrix} \qquad \overline{\mathbf{A}} &= \begin{pmatrix} 2+3i & 1-i \\ 0 & -i \\ 1+i & 1 \end{pmatrix} \qquad \mathbf{A}^H &= \begin{pmatrix} 2+3i & 0 & 1+i \\ 1-i & -i & 1 \end{pmatrix} \\ \mathbf{B}^T &= \begin{pmatrix} 2 \\ 1+i \end{pmatrix} \qquad \overline{\mathbf{B}} &= \begin{pmatrix} 2 & 1-i \end{pmatrix} \qquad \mathbf{B}^H &= \begin{pmatrix} 2 \\ 1-i \end{pmatrix} \\ \mathbf{C}^T &= \begin{pmatrix} 3+5i & 6 & 2-2i \end{pmatrix} \qquad \overline{\mathbf{C}} &= \begin{pmatrix} 3-5i \\ 6 \\ 2+2i \end{pmatrix} \qquad \mathbf{D}^H &= \begin{pmatrix} 7+i & 3-2i \\ 2-3i & 0 \end{pmatrix} \qquad \overline{\mathbf{D}} &= \begin{pmatrix} 7-i & 2-3i \\ 3+2i & 0 \end{pmatrix} \qquad \mathbf{D}^H &= \begin{pmatrix} 7-i & 3+2i \\ 2-3i & 0 \end{pmatrix} \\ (\mathbf{A}^H \overline{\mathbf{C}} + i \mathbf{B}^T) \overline{\mathbf{B}} + (1+3i) \mathbf{D}^H &= \\ &= (\begin{pmatrix} 2+3i & 0 & 1+i \\ 1-i & -i & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3-5i \\ 6 \\ 2+2i \end{pmatrix} + i \begin{pmatrix} 2 \\ 1+i \end{pmatrix}) \begin{pmatrix} 2 & 1-i \end{pmatrix} + (1+3i) \begin{pmatrix} 7-i & 3+2i \\ 2-3i & 0 \end{pmatrix} = \\ &= (\begin{pmatrix} (2+3i)(3-5i)+(1+i)(2+2i) \\ (1-i)(3-5i)-6i+2+2i \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2i \\ i(1+i) \end{pmatrix}) \begin{pmatrix} 2 & 1-i \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} (1+3i)(7-i) & (1+3i)(3+2i) \\ (1+3i)(2-3i) & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 6+9i-10i+15+2+2i+2i-2 \\ 3-3i-5i-5-6i+2+2i \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2i \\ -1+i \end{pmatrix}) \begin{pmatrix} 2 & 1-i \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 7+21i-i+3 & 3+9i+2i-6 \\ 2+6i-3i+9 & 0 \end{pmatrix} \\ &= (\begin{pmatrix} 21+3i \\ -12i \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2i \\ -1+i \end{pmatrix}) \begin{pmatrix} 2 & 1-i \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 10+20i & -3+11i \\ 11+3i & 0 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 2(21+5i) & (21+5i)(1-i) \\ 2(-1-11i) & (-1-11i)(1-i) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 10+20i & -3+11i \\ 11+3i & 0 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 42+10i & 21+5i-21i+5 \\ -2-22i & -1-11i+i-11 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 10+20i & -3+11i \\ 11+3i & 0 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 42+10i & 26-16i \\ -2-22i & -12-10i \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 10+20i & -3+11i \\ 11+3i & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 52+30i & 23-5i \\ 9-19i & -12-10i \end{pmatrix} \end{split}$$

4 Si trovino forme ridotte di Gauss per le seguenti matrici:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 4 & 0 \\ 3 & -3 & 9 & 6 \\ 3 & -3 & 3 & -6 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 3 & -9 \\ -2 & 6 \\ 4 & 8 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{w}^T = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 3 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Facendo un'eliminazione di Gauss su A si ottiene:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 4 & 0 \\ 3 & -3 & 9 & 6 \\ 3 & -3 & 3 & -6 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{31}(-3)E_{21}(-3)E_{1}(1/2)} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & -3 & -6 \end{pmatrix} \rightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} E_{32}(3)E_{2}(1/3) \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}}_{\mathbf{A}} = \mathbf{U_{1}}$$

ed $\mathbf{U_1}$ è una forma ridotta di Gauss per \mathbf{A} .

Facendo un'eliminazione di Gauss su B si ottiene:

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} 3 & -9 \\ -2 & 6 \\ 4 & 8 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{31}(-4)E_{21}(2)E_{1}(1/3)} \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 0 & 0 \\ 0 & 20 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{2}(\frac{1}{20})E_{23}} \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \mathbf{U_{2}}$$

ed U_2 è una forma ridotta di Gauss per B.

Facendo un'eliminazione di Gauss su \mathbf{w}^T si ottiene:

$$\mathbf{w}^T = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 3 \end{pmatrix} \quad \xrightarrow{E_1(1/4)} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3/4 \end{pmatrix} = \mathbf{z}^T$$

e \mathbf{z}^T è una forma ridotta di Gauss per \mathbf{w}^T .

Facendo un'eliminazione di Gauss su v si ottiene:

$$\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \\ 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{12}} \begin{pmatrix} 7 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{31}(-3)E_1(1/7)} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \mathbf{u}$$

ed \mathbf{u} è una forma ridotta di Gauss per \mathbf{v} .

trovi una forma ridotta di Gauss $\mathbf{U}(\alpha)$ per $\mathbf{A}(\alpha)$ e si dica quali sono le colonne dominanti e quali sono le colonne libere di $\mathbf{U}(\alpha)$.

Facciamo un'eliminazione di Gauss su $\mathbf{a}(\alpha)$:

$$\mathbf{A}(\alpha) = \begin{pmatrix} 2i & 0 & -2i & 2i\alpha \\ 1 & \alpha^2 + 4 & 0 & \alpha \\ 2 & 2\alpha^2 + 8 & 0 & 4\alpha \end{pmatrix} \quad \xrightarrow{E_{31}(-2)E_{21}(-1)E_{1}(\frac{1}{2i})} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & \alpha^2 + 4 & 1 & 0 \\ 0 & 2\alpha^2 + 8 & 2 & 2\alpha \end{pmatrix} = \mathbf{B}(\alpha)$$

 $\boxed{1^{\circ}CASO} \quad \alpha^2 + 4 \neq 0 \text{ ossia } \alpha \neq 2i \text{ ed } \alpha \neq -2i.$

$$\mathbf{B}(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & \alpha^2 + 4 & 1 & 0 \\ 0 & 2\alpha^2 + 8 & 2 & 2\alpha \end{pmatrix} \quad \xrightarrow{E_{32}(-2\alpha^2 - 8)E_2(\frac{1}{\alpha^2 + 4})} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & 1 & 1/(\alpha^2 + 4) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2\alpha \end{pmatrix} = \mathbf{C}(\alpha)$$

$$1^{\circ}$$
 sottocaso del 1° caso $\alpha \neq 2i$, $\alpha \neq -2i$, $\alpha \neq 0$

$$\mathbf{C}(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & 1 & 1/(\alpha^2 + 4) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2\alpha \end{pmatrix} \quad \xrightarrow{E_3(1/2\alpha)} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & 1 & 1/(\alpha^2 + 4) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{U}(\alpha)$$

 $\mathbf{U}(\alpha)$ è una forma ridotta di Gauss per $\mathbf{A}(\alpha)$, le colonne dominanti sono la 1^a , la 2^a e la 4^a , l'unica colonna libera è la 3^a .

 $\mathbf{U}(0)$ è una forma ridotta di Gauss per $\mathbf{A}(0)$, le colonne dominanti sono la 1^a e la 2^a , quelle libere la 3^a e la 4^a .

$$2^{\circ}CASO$$
 $\alpha^2 + 4 = 0$ ossia $\alpha = 2i$ oppure $\alpha = -2i$.

$$\mathbf{B}(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2\alpha \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{32}(-2)} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2\alpha \end{pmatrix} \rightarrow \frac{E_{3(1/2\alpha)} \quad (\alpha \neq 0)}{} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & \alpha \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{U}(\alpha)$$

 $\mathbf{U}(\alpha)$ è una forma ridotta di Gauss per $\mathbf{A}(\alpha)$, le colonne dominanti sono la 1^a , la 3^a e la 4^a , l'unica colonna libera è la 2^a .

 $\boxed{\mathbf{6}}$ Si risolva il sistema lineare $\mathbf{A} \ \mathbf{x} = \mathbf{b}$ nei seguenti casi:

(a)
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 9 & 6 \\ 1 & -1 & 7 & 4 \\ 1 & -1 & 3 & 2 \\ -2 & 2 & -6 & -4 \end{pmatrix}$$
 e $\mathbf{b} = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 2 \\ -4 \end{pmatrix}$;

(b)
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 9 & 6 \\ 1 & -1 & 7 & 4 \\ 1 & -1 & 3 & 2 \\ -2 & 2 & -6 & -4 \end{pmatrix}$$
 $\mathbf{e} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 3 \\ -4 \end{pmatrix};$

(c)
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 9 & 6 \\ 1 & 0 & 7 & 4 \\ 1 & -1 & 5 & 2 \\ 1 & 0 & 5 & 6 \end{pmatrix}$$
 $\mathbf{e} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ 4 \\ 8 \end{pmatrix}$.

(a) Troviamo una forma ridotta di Gauss della matrice aumentata del sistema.

$$(\mathbf{A} \mid \mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 9 & 6 & | & 6 \\ 1 & -1 & 7 & 4 & | & 4 \\ 1 & -1 & 3 & 2 & | & 2 \\ -2 & 2 & -6 & -4 & | & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{41}(2)E_{31}(-1)E_{21}(-1)E_{1}(\frac{1}{3})}$$

Il sistema $\mathbf{A}\mathbf{x}=\mathbf{b}$ è equivalente al sistema \mathbf{U} $\mathbf{x}=\mathbf{d}$ che è una forma compatta per

$$\begin{cases}
x_1 - x_2 + 3x_3 + 2x_4 &= 2 \\
x_3 + \frac{1}{2}x_4 &= \frac{1}{2}
\end{cases}$$

Poichè \mathbf{d} è libera, $\mathbf{U}\mathbf{x} = \mathbf{d}$ ammette soluzioni.

Poichè U ha esattamente due colonne libere, U
x $=\!\!{\bf d}$ ha ∞^2 soluzioni.

Scegliamo come parametri le variabili corrispondenti alle colonne libere di \mathbf{U} (la 2^a e la 4^a) e con la sostituzione all'indietro da (*) otteniamo

$$\begin{cases} x_2 = h \\ x_4 = k \\ x_3 = -\frac{1}{2}x_4 + \frac{1}{2} = -\frac{1}{2}k + \frac{1}{2} \\ x_1 = x_2 - 3x_3 - 2x_4 + 2 = h - 3(-\frac{1}{2}k + \frac{1}{2}) - 2k + 2 = h - \frac{1}{2}k + \frac{1}{2} \end{cases}$$

L'insieme delle soluzioni del sistema $\mathbf{U}\mathbf{x}=\mathbf{d}$ (e quindi l'insieme delle soluzioni del sistema $\mathbf{A}\mathbf{x}=\mathbf{b}$) è

$$\left\{ \begin{pmatrix} h - \frac{1}{2}k + \frac{1}{2} \\ h \\ -\frac{1}{2}k + \frac{1}{2} \\ k \end{pmatrix} | h, k \in \mathbb{C} \right\}.$$

(b) Troviamo una forma ridotta di Gauss della matrice aumentata del sistema.

$$(\mathbf{A} \mid \mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 9 & 6 & | & 6 \\ 1 & -1 & 7 & 4 & | & 4 \\ 1 & -1 & 3 & 2 & | & 3 \\ -2 & 2 & -6 & -4 & | & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{41}(2)E_{31}(-1)E_{21}(-1)E_{1}(\frac{1}{3})}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 3 & 2 & | & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & | & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_2(\frac{1}{4})} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 3 & 2 & | & 2 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & | & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} = (\mathbf{U} \quad | \quad \mathbf{d}).$$

Il sistema $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ è equivalente al sistema $\mathbf{U} \mathbf{x} = \mathbf{d}$. Poichè \mathbf{d} è dominante, allora $\mathbf{U} \mathbf{x} = \mathbf{d}$ e quindi $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$, non ha soluzioni.

(c) Troviamo una forma ridotta di Gauss della matrice aumentata del sistema.

$$(\mathbf{A} \mid \mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 3 & -3 & 9 & 6 & | & 6 \\ 1 & 0 & 7 & 4 & | & 4 \\ 1 & -1 & 5 & 2 & | & 4 \\ 1 & 0 & 5 & 6 & | & 8 \end{pmatrix} \xrightarrow{E_{41}(-1)E_{31}(-1)E_{21}(-1)E_{1}(\frac{1}{3})}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix}
1 & -1 & 3 & 2 & | & 2 \\
0 & 1 & 4 & 2 & | & 2 \\
0 & 0 & 2 & 0 & | & 2 \\
0 & 1 & 2 & 4 & | & 6
\end{pmatrix}
\xrightarrow{E_{42}(-1)}
\begin{pmatrix}
1 & -1 & 3 & 2 & | & 2 \\
0 & 1 & 4 & 2 & | & 2 \\
0 & 0 & 2 & 0 & | & 2
\end{pmatrix}
\xrightarrow{E_{43}(2)E_3(\frac{1}{2})}$$

Il sistema $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ è equivalente al sistema $\mathbf{U}\mathbf{x} = \mathbf{d}$ che è una forma compatta per

$$\begin{cases}
x_1 - x_2 + 3x_3 + 2x_4 &= 2 \\
x_2 + 4x_3 + 2x_4 &= 2 \\
x_3 &= 1 \\
x_4 &= 3
\end{cases}$$

Poichè \mathbf{d} è libera, $\mathbf{U} \times = \mathbf{d}$ ammette soluzioni.

Poichè U non ha colonne libere, U = d ha esattamente una soluzione.

Con la sostituzione all'indietro da (*) otteniamo

$$\begin{cases} x_4 = 3 \\ x_3 = 1 \\ x_2 = -4x_3 - 2x_4 + 2 = -8 \\ x_1 = x_2 - 3x_3 - 2x_4 + 2 = -15 \end{cases}$$

Dunque l'unica soluzione di $\mathbf{U} \mathbf{x} = \mathbf{d}$, e quindi anche di $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$, è il vettore

$$\begin{pmatrix} -15 \\ -8 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$