

LEZIONE 13

G. PARMEGGIANI, 22/3/2021

CODICE:

573569

ESERCIZIO TIPO 3

Si studia il sistema lineare dipendente
dal parametro COMPRESSO λ dove

$$A(\alpha) = \begin{bmatrix} 3 & 3\alpha & 3 \\ 1 & \alpha+1 & \alpha+1 \\ 1 & \alpha & \alpha+1-i \\ 0 & 2 & 2\alpha \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad \underline{b}(\alpha) = \begin{bmatrix} 3\alpha \\ \alpha+1 \\ \alpha \\ \alpha^2+3 \end{bmatrix}$$

$$[A(\alpha) | \underline{b}(\alpha)] = \left[\begin{array}{ccc|c} 3 & 3\alpha & 3 & 3\alpha \\ 1 & \alpha+1 & \alpha+1 & \alpha+1 \\ 1 & \alpha & \alpha+1-i & \alpha \\ 0 & 2 & 2\alpha & \alpha^2+3 \end{array} \right] \xrightarrow{E(-1)E(-1)E(\frac{1}{3})} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & \alpha & 1 & \alpha \\ 0 & 1 & \alpha & 1 \\ 0 & 0 & \alpha-i & 1 \\ 0 & 2 & 2\alpha & \alpha^2+3 \end{array} \right]$$

$$\xrightarrow{E_{42}(-2)} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & \alpha & 1 & \alpha \\ 0 & 1 & \alpha & 1 \\ 0 & 0 & \alpha-i & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \alpha^2+1 \end{array} \right] = [B(\alpha) | \underline{c}(\alpha)]$$

1º caso

$$\alpha-i = 0$$

2º caso $\alpha \neq i$

10 CAS $\alpha = i$

$$[B(i) | \underline{c}(i)] = \begin{bmatrix} 1 & i & 1 & i \\ 0 & 1 & i & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{è una forma ridotta di Gauss} \\ \text{e } [A(i) | \underline{b}(i)] \end{array}$$

D D L A

$\underline{c}(i)$ libera $\Rightarrow B(i)x = \underline{c}(i)$ ha soluzione

in $B(i)$ ha esattamente 1 colonna libera (la 3^a) $\Rightarrow B(i)x = \underline{c}(i)$

ha ∞^1 soluzioni. Prendo come parametro la variabile corrispondente

alla colonna libera: $x_3 = t$

$$\begin{cases} x_1 + ix_2 + x_3 = i \\ x_2 + ix_3 = 1 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{stituzione} \\ \text{all'indietro} \end{array}$$

$$\left\{ \begin{bmatrix} -2t \\ 1-it \\ t \end{bmatrix} \mid t \in \mathbb{C} \right\} \text{ è l'insieme delle sol. di } A(i)x = \underline{b}(i)$$

$$x_3 = t$$

$$x_2 = 1 - ix_3 = 1 - it$$

$$\begin{aligned} x_1 &= -ix_2 - x_3 + i = \\ &= -i(1-it) - t + i = \\ &= -i - t + t^2 + i = -t \end{aligned}$$

2° caso $\alpha \neq i$

$$[B(\alpha) | \underline{c}(\alpha)] = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & \alpha & 1 & \alpha \\ 0 & 1 & \alpha & 1 \\ 0 & 0 & \alpha - i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \alpha^2 + 1 \end{array} \right] \xrightarrow{E_3 \left(\frac{1}{\alpha - i} \right)} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & \alpha & 1 & \alpha \\ 0 & 1 & \alpha & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \alpha^2 + 1 \end{array} \right] = [C(\alpha) | \underline{d}(\alpha)]$$

?

1° sottocaso $\alpha^2 + 1 = 0$

2° sottocaso $\alpha^2 + 1 \neq 0$

1° sottocaso

$$\alpha^2 + 1 = 0$$

\Leftrightarrow

$$\boxed{\alpha = i, -i}$$

MA lo sto supponendo $\alpha \neq i$

in questo sottocaso

$$\boxed{\alpha = -i}$$

$$[C(-i) | \underline{d}(-i)] = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -i & 1 & -i \\ 0 & 1 & -i & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

D D D

A

è una forma ridotta di Gauss $\& [A(-i) | \underline{b}(-i)]$
 $\underline{d}(-i)$ è l'0 $\Rightarrow C(-i)x = \underline{d}(-i)$ ha sp.
 siccome tutte le colonne di $C(-i)$ sono
 dominanti \Rightarrow la soluzione è!

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

$$\begin{cases} x_1 - ix_2 + x_3 = -i \\ x_2 - ix_3 = 1 \\ x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_3 = 0 \\ x_2 = ix_3 + 1 = 1 \\ x_1 = ix_2 - x_3 - i = i - i = 0 \end{cases}$$

$$\text{! sol. } \underline{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

20.25.2020

$$\alpha \neq i, -i$$

$$[C(\alpha) | d(\alpha)] = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & \alpha & 1 & \alpha \\ 0 & 1 & \alpha & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \alpha^2 + 1 \end{array} \right] \xrightarrow{E_4 \left(\frac{1}{\alpha^2 + 1} \right)} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & \alpha & 1 & \alpha \\ 0 & 1 & \alpha & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] = [U(\alpha) | \underline{w}(\alpha)]$$

è una forma ridotta di Gauss e $[A(\alpha) | \underline{b}(\alpha)] \in \underline{w}(\alpha)$ è dovuta a

$\Rightarrow U(\alpha)x = \underline{w}(\alpha)$ non ha soluzione $\Rightarrow A(\alpha)x = \underline{b}(\alpha)$ non ha soluzione

MATRICI INVERTIBILI (O NON SINGOLARI)

def: Una matrice QUADRATA A d'ordine n è
diciamo INVERTIBILE (o NON SINGOLARE) se $\exists B$ t.c.

$$\begin{matrix} & \text{\scriptsize $n \times n$} \\ A B = I_n = B A \\ \text{\scriptsize $m \times m$} \quad \swarrow \quad \searrow \end{matrix}$$

Se B esiste allora B è unica e tale B si chiama

(i) u_k and v_k

$$\left. \begin{aligned} AB_1 &= I = B_1 A \\ AB_2 &= I = B_2 A \end{aligned} \right\} \Rightarrow B_2 = B_1$$

L'INVERSA DI

A ESI

INDICA $B = A^{-1}$

Non è sufficiente che A sia $\neq \mathbb{0}$ perché abbia inversa

es. $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \neq \mathbb{0} \quad \nexists A^{-1}$

p.a. $\exists A^{-1} = \begin{bmatrix} x & y \\ z & t \end{bmatrix}$

allora $A^{-1}A = I$ cioè

$$\begin{bmatrix} x & y \\ z & t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ma $\begin{bmatrix} x & y \\ z & t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x & 0 \\ z & 0 \end{bmatrix}$ e $\begin{bmatrix} x & 0 \\ z & 0 \end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$
qualunque siano $x, y, z, t \in \mathbb{C}$.

quindi $\nexists A^{-1}$

CONDIZIONE NECESSARIA E SUFFICIENTE AFFINCHÉ $\exists A^{-1}$:

Se A $n \times n$, $\exists A^{-1} \Leftrightarrow U$ è **unitriangolare superiore**

$$A \xrightarrow{\sim} \underbrace{\quad}_n \xrightarrow{\sim} \underbrace{\quad}_{EG} \xrightarrow{\sim} \underbrace{\quad}_n = U$$

Tutte le colonne di U sono
diverse da 0, equivalentemente,
tutte le righe di U sono
non nulle

le matrici



(oppure le matrici quotate
 $A = (a_{ij})$ con $a_{ij} = 0$ per $i > j$)

si chiamano TRIANGOLARI SUPERIORI

se è più

$$a_{ii} = 1 \quad \forall i$$



si chiamano

UNITRIANGOLARI SUPERIORI

le matrici



(oppure le matrici quotate
 $A = (a_{ij})$ con $a_{ij} = 0$ per $i < j$)

si chiamano TRIANGOLARI INFERIORI

se è più

$$a_{ii} = 1 \quad \forall i$$

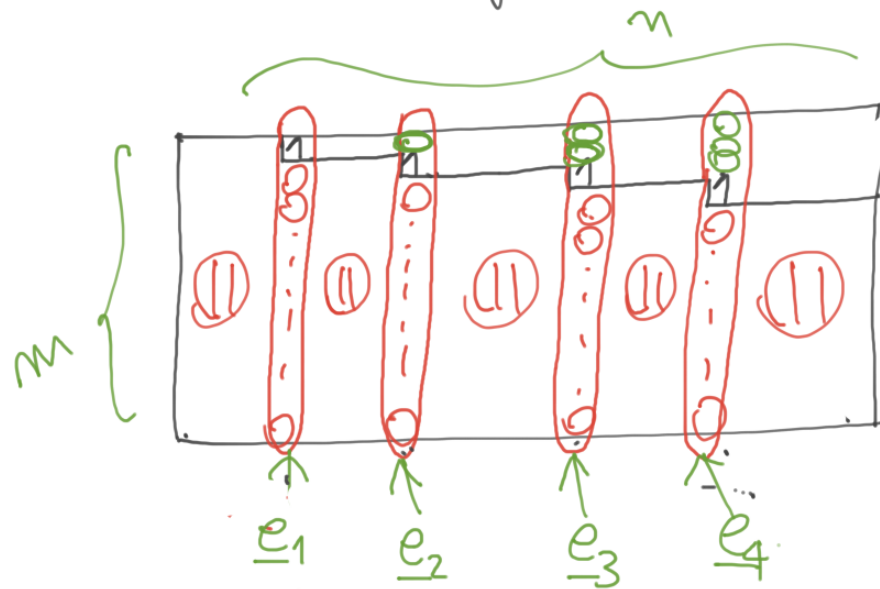


si chiamano

UNITRIANGOLARI INFERIORI

FORME RIDOTTE DI GAUSS-JORDAN

Una matrice del $\mathbb{K}^{m \times n}$



C'è in forma ridotta
 di Gauss in cui
 le prime k colonne
 sono $\underline{e}_1, \underline{e}_2, \dots, \underline{e}_k$
 (le prime k colonne
 di I_m)

Si dice in **FORMA RIDOTTA DI GAUSS-JORDAN**

ELIMINAZIONE DI GAUSS-JORDAN

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 & 8 & 2 \\ 1 & 3 & 3 & 6 \\ -1 & 3 & -9 & 25 \end{bmatrix} \xrightarrow[E_{31}]{E(1)E(-1)E_1(\frac{1}{2})} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 5 \\ 0 & 5 & -5 & 26 \end{bmatrix} \xrightarrow[E_{32}(-5)]{\uparrow}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{E_{23}(-5)} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{E_{13}(-1)}$$

voglio "normalizzare"

in e_1, e_2, e_3, \dots

ATTENZIONE ALL'ORDINE
IN CUI FACCO LE OPERAZIONI

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{E_{12}(-2)} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 6 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

CALCOLO DELL'INVERSA

$$A \text{ } n \times n \Rightarrow \underbrace{n \times [A \mid I_n]}_{2n} \quad n \times (2n)$$

$[A | I_m] \xrightarrow{\text{EG}} [U | B]$ false value of bounds
 Dantzig $\& [A | I_n]$

$$A \xrightarrow[\text{EG}]{\text{MA}} U$$

(T is the same as before,
Gauss k A)

- se l'ultima riga di U è nulla $\Rightarrow \nexists A^{-1}$
- se l'ultima riga di U è $\neq \underline{0}^T$ allora $U = \begin{bmatrix} * & * \\ \vdots & \vdots \\ 1 & * \end{bmatrix} \Rightarrow \exists A^{-1}$

continuando l'EG per farne una forma ridotta di Gauss-Jordan
 di $[A|I_n]$ dove trasformare tutte le colonne dov'ha
 di 1 in colonne d'identità (in questo caso "alte"
 quando è alle 1, quindi n)

Siccome tutte le ^{n} colonne di U sono dov'ha
 trasformo le n colonne di U in: e_1, e_2, \dots, e_n

quindi "trasformo U " in I_n :

$$[A|I_n] \rightsquigarrow [U|B] \rightsquigarrow [I_n| \quad]$$

Gauss-Jordan

$$[A|I_n] \rightsquigarrow [I_n|A^{-1}]$$

Gauss-Jordan

la matrice $n \times n$ costituita
 dalle ultime n colonne
 di una forma ridotta di
 Gauss-Jordan di $[A|I_n]$
 è proprio A^{-1}