

Teoremi di Rouché - Capelli

→ Sia S un sistema lineare. Sia A la matrice dei coefficienti del sistema S e sia A' la matrice completa del sistema.

Il sistema è risolubile se e solo se $RK(A) = RK(A')$

→ Sia S un sistema lineare risolubile e siano A e A' rispettivamente la matrice dei coefficienti di S e la matrice completa di S .

Sia n il rango di A e di A' (il sistema deve essere risolubile) e sia B un minore invertibile di A di ordine n . Allora S' ottenuto considerando solo le n equazioni corrispondenti alle righe del minore B , è un sistema equivalente a S quindi se $S' \approx S \Rightarrow \text{Sol}(S) = \text{Sol}(S')$
↳ sistemi equivalenti

→ Sia S un sistema risolubile di p equazioni in q incognite. Sia n il rango della matrice del sistema, Allora le S soluzioni del sistema dipendono da $q-n$ parametri. Se $q=n$ allora ha una soluzione

Procedimento

1) Calcoliamo il rango di A (sia n questo rango) e scegliamo un minore B di A di ordine n con determinante non nullo

2) Calcoliamo il rango della matrice A' ottenuta eliminando il minore B con le restanti righe e colonne di A : (matrice completa)

• Se uno degli ordini ha $\det \neq 0$, allora il rango di A' è uguale all'ordine di quella matrice, e poiché $RK(A') \neq RK(A) \Rightarrow$ sistema non risolubile

• Se nessun ordine ha $\det \neq 0$ allora $RK(A') = RK(A) \Rightarrow$ sistema risolubile

3) Consideriamo il sistema ridotto SE formato dalle n equazioni i cui coefficienti concorrono a formare il minore B .

4) Pongo le incognite e secondo membro uguali ai parametri. $\Rightarrow k = q - n$ (ossia k n equazioni che non fanno parte di B)

5) Risolvo il sistema cremoniano:

- Se $q = n \Rightarrow k = q - n = 0$ di conseguenza avrà una sola soluzione.

- Se $q < n \Rightarrow k = q - n = \lambda \in \mathbb{R}$ dove λ rappresenta i parametri della soluzione. Dunque avrà infinite soluzioni dipendenti da $\lambda \Rightarrow \infty^{\lambda}$ soluzioni.

Metodo di Gauss

L'obiettivo di questo metodo è quello di ridurre una matrice ad una equivalente più semplice da studiare e che usi le seguenti caratteristiche:

- Sia una matrice a scalini (tutti gli elementi sotto la scala devono essere nulli). \Rightarrow matrice triangolare superiore

- Ogni scalino deve avere altezza unitaria

- Se in un sistema sommiamo a un'equazione un'altra equazione del sistema moltiplicata per una costante otteniamo un sistema S' equivalente a S

- Se in un sistema moltiplichiamo un'equazione per una costante non nulla, otteniamo un sistema S' equivalente a S

- Se in un sistema scambiamo due equazioni otteniamo un sistema equivalente

Operazioni elementari su matrici

- Sommare alla riga i -esima, la riga j -esima moltiplicata per una costante K , con $K \in \mathbb{R}$ e $i \neq j$
- Scambiare tra loro due righe.

\Rightarrow Operazioni elementari di riga

Se posso passare da una matrice ad un'altra attuando una di queste procedure allora mi trovo di fronte a 2 matrici equivalenti per riga.

- Le matrici equivalenti per riga soddisfanno le proprietà:

- Riflessiva: ogni matrice è equivalente a se stessa per riga. (nessuna operazione)
- Simmetrica: se A è equivalente ad A' per riga allora anche A' è equivalente per riga ad A
- TRANSITIVA: Se A è equivalente ad A' per riga e A' è equivalente ad A'' per riga allora A è equivalente per riga ad A''

Calcolo determinante con GAUSS

- Sia A una matrice quadrata e sia A' la matrice ottenuta da A sommando alla riga i -esima la riga j -esima moltiplicata per $K \in \mathbb{R}$. \Rightarrow

$$\det(A) = \det(A')$$

- Se A e A' sono matrici equivalenti per riga e A' è la matrice ottenuta da A scambiando un m numero di righe allora:

$$\det(A') = (-1)^m \det(A) \rightsquigarrow \text{per proprietà Det}$$

Calcolo del rango con Gauss

- Se A e A' sono matrici equivalenti per righe, allora hanno ranghi uguali $\Rightarrow RK(A') = RK(A)$
- Il rango di una matrice è uguale al numero degli scalini (pivot) della matrice.

Esempio:

$$C := \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 2 & 2 & 1 \\ 3 & 5 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-1)} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \\ 3 & 5 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-3/2)} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 5/2 & 5/2 \end{pmatrix} \xrightarrow{m=1}$$

$$C' := \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 5/2 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

Calcolo determinante:

- Ricordo le proprietà del determinante di una matrice triangolare superiore.
 - ho scambiato una riga quindi $\det(C) = -\det(C')$
- $$\det(C') = [2 \cdot 2 \cdot (-2)] = -8 \quad \det(C) = (-1)^m \det(C')$$
- $$\Rightarrow \det(C) = -(-8) = 8$$

Calcolo rango

$$C := \begin{pmatrix} \boxed{2} & 2 & 3 \\ 0 & \boxed{2} & 5/2 \\ 0 & 0 & \boxed{-2} \end{pmatrix}$$

scalini
PIVOT

ho 3 scalini (pivot)
 $\Rightarrow RK(C) = 3$

! NON SEMPRE CON GAUSS POSSO CALCOLARE DETERMINANTE!

$$A := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$A \in M(4,5,\mathbb{R})$ con Gauss calcolo il $RK(A)$ ossia 3.

non essendo quadrata non posso calcolare il $\det(A)$ con Gauss ma solo con il metodo dei minori.

$$\begin{cases} x+y+z=1 \\ 2x+3y+2z=0 \\ x+2y-z=0 \end{cases}$$

$$A: \begin{array}{c|ccc} & x & y & z \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 2 & -1 \end{array} \quad B = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

USE SARRUS

$$A: \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & -1 & 1 & 2 \end{vmatrix} = \left[(1 \cdot 3 \cdot (-1)) + (1 \cdot 2 \cdot 1) + (1 \cdot 2 \cdot 2) \right] +$$

$$- \left[(1 \cdot 3 \cdot 1) + (2 \cdot 2 \cdot 1) + (-1 \cdot 2 \cdot 1) \right] =$$

$$\left[-3 + 2 + 4 \right] - \left[3 + 4 - 2 \right] = 3 - 5 = -2$$

$$RKA = 3$$

$$C: \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & -1 & 0 \\ & & & 1 \end{vmatrix}$$

USE GAUSS

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 - R_1, R_3 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -2 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -2 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 - R_3, R_3 \cdot (-1/2)} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 + 5R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 + R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -3/2 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -2 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -2 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{rk}(C) = 3$$

Per il teorema di Rouché-Capelli,
poiché $\text{rk}(A) = \text{rk}(C)$ il sistema ammette
soluzioni.

Poiché $\text{rk}(A) = \text{rk}(C) = \text{numero incognite}$
allora ha 1 sola soluzione

Soluzioni numeriche del sistema

$$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ 2x + 3y + 2z = 0 \\ x + 2y - z = 0 \end{cases}$$

$$\Delta = -2$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & -1 \end{vmatrix}$$

$$x = \frac{1}{-2} \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 2 & -1 \end{vmatrix}$$

$$y = \frac{1}{-2} \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 2 \\ 1 & 0 & -1 \end{vmatrix} \quad z = \frac{1}{-2} \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{vmatrix}$$

Poiché $0 \neq \Delta$ soluzione del sistema
allora S è un sottospazio affine
di dimensione 3.

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & -1 \end{vmatrix}$$

METODO COFATTORI

$$\begin{aligned} \text{DET} &= 1 \cdot \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ 2 & -1 \end{vmatrix} + (-1)^{1+2} \cdot 1 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} + (-1)^{1+3} \cdot 1 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} \\ &= 1 \cdot [3 \cdot (-1) - (2 \cdot 2)] - 1 \cdot [2 \cdot (-1) - (2 \cdot (-1))] + 1 \cdot [2 \cdot 2 - 3 \cdot 1] \\ &= 1 \cdot [-7] - 1 \cdot [-4] + 1 \cdot [1] = -7 + 4 + 1 = -2 \end{aligned}$$

$$\text{DET}(A) = -2 \Rightarrow \text{RK}(A) = 3$$

METODO GAUSS

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & -1 \end{vmatrix} \xrightarrow{R_2 - R_1, R_3 - R_1} \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -1 \end{vmatrix} \xrightarrow{R_3 - R_1} \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \end{vmatrix}$$

$$\text{DET}(A) = 1 \cdot 1 \cdot (-2) = -2$$

$$\Rightarrow \text{RK}(A) = 3$$