Lezione 3

Calcolo della matrice inversa

Alcune proprietà del determinante

- Normalizzazione: det l=1
- Simmetria: det(A)=det(A^T)
- Formula di Binet: det(AB)=det(A)det(B)

Conseguenze delle proprietà

 Dalla formula di Binet segue che se A è invertibile allora detA≠0 e

$$\det A^{-1} = \frac{1}{\det A}$$

 Questa condizione è necessaria e sufficiente: A è invertibile se e solo se

$$det A \neq 0$$

Calcolo dell'inversa

- Data una matrice A quadrata sia C la matrice tale che c_{ij}=A_{ij}. L'aggiunto classico di A è la matrice $agg(A)={}^tC$.
- Si ha che

A agg(A)=agg(A)A=(det A) I quindi, se $det(A) \neq 0$, allora

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} agg(A)$$

Esercizio

- Sia $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ tale che $ad bc \neq 0$.
- Calcolare l'inversa di A.
- Soluzione: $A_{11}=d$, $A_{12}=-c$, $A_{21}=-b$, $A_{22}=a$. La matrice dei complementi algebrici è

$$C = \begin{pmatrix} d & -c \\ -b & a \end{pmatrix}$$

L'aggiunto classico è

$$agg(A) = {}^{t}C = \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

L'inversa è

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} agg(A) = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

Esercizio

• Verificare se la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ è

invertibile e in tal caso calcolare l'inversa.

Soluzione

•
$$det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = 0 + 0 + 1 - 1 - 0 = -1$$
, quindi la

matrice è invertibile.

• I complementi algebrici sono:
$$A_{11} = (-1)^{1+1} det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$
, $A_{12} = (-1)^{1+2} det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$, $A_{13} = (-1)^{1+3} det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$, $A_{21} = (-1)^{2+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$,

$$A_{22} = (-1)^{2+2} det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, A_{23} = (-1)^{2+3} det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, A_{31} = (-1)^{3+1} det$$

$$A_{32} = (-1)^{3+2} det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad A_{33} = (-1)^{3+3} det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix},$$

Continuazione soluzione

La matrice dei complementi algebrici è

$$C = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

L'aggiunto classico è

$$agg(A) = {}^{t}C = \begin{pmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Fine soluzione

La matrice inversa è

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} agg(A) = \frac{1}{-1} \begin{pmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Matrici a blocchi

Una matrice a blocchi è una matrice della forma

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{pmatrix}$$

dove A_1, A_2 sono matrici quadrate.

 Nel caso di matrici a blocchi il determinante è il prodotto dei determinanti dei blocchi e l'inversa è la matrice a blocchi avente come blocchi le inverse dei blocchi di A.

Esempio

• Verificare se la matrice
$$A = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \end{vmatrix}$$
 è

invertibile e in tal caso calcolare l'inversa.

Soluzione

• Nel nostro caso $det(A) = det(A_1) det(A_2) = (-1)(-2) = 2$. Ne segue che A è invertibile e

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} A_1^{-1} & 0 \\ 0 & A_2^{-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Esercizio per casa

• Verificare se la matrice
$$A = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 1 \end{vmatrix}$$
 è

invertibile e in tal caso calcolare l'inversa. Suggerimento: è una matrice a blocchi.

Altre proprietà del determinante

- Alternanza: se A' si ottiene da A scambiando due righe allora det A'=-det A
- Multilinearità: se A' si ottiene da A moltiplicando una riga di A per uno scalare t allora det A'=tdet A se la i-esima riga di A è la somma di due vettori v e w allora det A=det A'+det A" dove A' è la matrice che si ottiene da A sostituendo v alla i-esima riga e A" è la matrice che si ottiene da A sostituendo w alla i-esima riga.

Conseguenze delle proprietà

- Se una matrice A ha due righe uguali allora det(A)=0.
- Siccome det(A) = det(A^T) allora lo sviluppo di Laplace si può fare anche lungo le colonne: vale cioè la formula

$$\det A = \sum_{i=1}^{n} a_{ij} A_{ij}$$

Esempio

$$\det\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Soluzione

Sviluppiamo il determinante lungo la quarta colonna:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \end{pmatrix} = 1 A_{14} + 0 A_{24} + 1 A_{34} + 0 A_{44}$$

$$=1(-1)^{1+4}det \begin{vmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{vmatrix} +1(-1)^{3+3}det \begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{vmatrix} =-(-1)-(-9)=10$$

Matrici e sistemi lineari

Si consideri il sistema di m equazioni e n incognite

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ \vdots &\vdots &\vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n &= b_m \end{cases}$$

La matrice A=(a_{ij}) è detta matrice dei coefficienti, il

vettore colonna
$$\mathbf{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$
 è detto vettore dei termini noti, il vettore $\mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ è detto vettore delle incognite o delle variabili.

Sistemi lineari come equazioni vettoriali

Un sistema lineare di m equazioni e n incognite è equivalente all'equazione

$$AX = b$$

dove A è la matrice dei coefficienti, **b** è il vettore dei termini noti e **X** è il vettore delle incognite.