

Esercizio 4

Dati i sottoinsiemi:

$A = \{(1,0,2,3), (0,1,0,1), (1,1,2,4)\}$ e $B = \{(0,0,2,k), (3,2,3,1)\}$
 dello spazio vettoriale $\mathbb{R}^4(\mathbb{R})$, si trovi per quali valori
 reali di k , $\mathbb{R}^4(\mathbb{R}) = L(A) \oplus L(B)$.

$$L(A): \quad A^v = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 2 & 4 \end{pmatrix} \quad 1^\circ R + 2^\circ R = 3^\circ R$$

$$\rho(A^v) \leq 2 \quad |M| = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \neq 0 \quad \rho(A^v) = 2 = \dim L(A)$$

$$B_{L(A)} = \{(1,0,2,3), (0,1,0,1)\}$$

$$B^v = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 2 & k \\ 3 & 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad \rho(B^v) = 2 \quad \forall k \in \mathbb{R}$$

$$\dim L(B) = 2 \quad \left(|M| = \begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} \neq 0 \right)$$

$$B_{L(B)} = B$$

• $L(A) \oplus L(B)$:

$$\{(1,0,2,3), (0,1,0,1), (0,0,2,k), (3,2,3,1)\}$$

$$\rho \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & k \\ \textcircled{3} & 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} \stackrel{\substack{4R-3R \\ 4R-3R}}{=} \rho \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & k \\ 0 & 2 & -3 & -8 \end{pmatrix} = 4 \quad (\Leftrightarrow) \quad k \neq \frac{20}{3}$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & k \\ 0 & 2 & -3 & -8 \end{pmatrix} = 1 \cdot (1)^3 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & k \\ 2 & -3 & -8 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{pmatrix} -16-4 \\ +3k \end{pmatrix}$$

$$= 3k - 20$$

$$\& k \neq \frac{20}{3} \Rightarrow \rho(\dots) = 4 \Rightarrow L(A) + L(B) = \mathbb{R}^4$$

$$\dim(L(A) \cap L(B)) = 2 + 2 - 4 = 0$$

$$L(A) \cap L(B) = \underline{0} \Rightarrow L(A) \oplus L(B)$$

Analoghi esercizi possono essere fatti con le matrici:

Esercizio 5

Per quali valori di k reali la sequenza di queste tre matrici di $M_2(\mathbb{R})$ è legata?

$$A = \left\{ \begin{pmatrix} h & h \\ 2h+1 & h \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} h & h \\ 2h & h \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} h & 0 \\ h-1 & h \end{pmatrix} \right\}$$

$$M_2(\mathbb{R}): \text{Base canonica } \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\left((h, h, 2h+1, h), (h, h, 2h, h), (h, 0, h-1, h) \right)$$

risult. indep es. 2

5/11/09

ESERCIZIO 2. Nello spazio vettoriale $M_2(\mathbb{R})$ si considerino

$$U = \left\{ \begin{pmatrix} \alpha + \gamma & \beta + \gamma \\ \alpha + \beta + 2\gamma & -\beta - \gamma \end{pmatrix} \in M_2(\mathbb{R}) \mid \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R} \right\}, \quad A = \begin{pmatrix} 2k & 1 \\ -1 & 2k+1 \end{pmatrix},$$

dove k è un parametro reale. Si determinino:

- una base \mathcal{B} e la dimensione di U ;

Risposta $\dim(U) = 2$, $\mathcal{B} = \left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \right)$

- i valori di k per cui la matrice A appartiene a U .

Risposta $k = -1$

$$\begin{pmatrix} \alpha + \gamma & \beta + \gamma \\ \alpha + \beta + 2\gamma & -\beta - \gamma \end{pmatrix} = \alpha \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}}_{U_1} + \beta \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}}_{U_2} + \gamma \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}}_{U_3}$$

$$U_1 + U_2 = U_3 \text{ non lin. dip.} \quad \mathcal{B} = (U_1, U_2)$$

$$\Rightarrow \dim(U) = 2$$

⑥ $k \in \mathbb{R} \quad A \in U$

$$A \in U \Leftrightarrow \rho(C) = 2$$

$$C = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \\ 2k & 1 & -1 & 2k+1 \end{pmatrix} \quad |M| = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$$

$\uparrow \quad \quad \uparrow$

$$4^{\circ}C = 1^{\circ}C - 3^{\circ}C$$

$$\left| \begin{matrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2k & 1 & -1 \end{matrix} \right| = -1 - 2k - 1 = -2k - 2 = 0$$

$$k = -1 \Leftrightarrow \rho(C) = 2$$

$$\Rightarrow A \in U$$

ESERCIZIO 3. Nello spazio vettoriale $\mathbb{R}^4(\mathbb{R})$ si considerino il sottospazio $W = \mathcal{L}((1, 1, 4, 0), (0, 0, 1, 0))$

e il sistema di vettori $A_k = [(1, -1, 2, -2), (k, 0, 2k, 1), (0, 1, k+1, 0)]$.

- a. Si determinino al variare di $k \in \mathbb{R}$ la dimensione di $\mathcal{L}(A_k)$ e una sua base;

Risposta $\dim \mathcal{L}(A_k) = 3 \forall k \in \mathbb{R}$, $B = ((1, -1, 2, -2), (k, 0, 2k, 1), (0, 1, k+1, 0))$

- posto $k = 0$ si determinino una base e la dimensione di $\mathcal{L}(A_0) + W$ e di $\mathcal{L}(A_0) \cap W$.

Risposta $\dim(U+W) = 4$, $B_{U+W} = ((1, 0, 0, 0), (0, 1, 0, 0), (0, 0, 1, 0), (0, 0, 0, 1))$;
 $\dim(U \cap W) = 1$, $B_{U \cap W} = ((1, 1, 4, 0))$

② $\dim \mathcal{L}(A_k)$ e una Base

$$C_k = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -2 \\ k & 0 & 2k & 1 \\ 0 & 1 & k+1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$|M| = \begin{vmatrix} 1 & -1 & -2 \\ k & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} = -2k - 1 \quad \text{se } k \neq -\frac{1}{2}$$

$$p(C) = 3$$

$$C_{-1/2} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -2 \\ -1/2 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1/2 & 0 \end{pmatrix}$$

↓
non singolare $\det = -1 + 1 - \frac{1}{4} \neq 0$

$$\forall k \in \mathbb{R} \rightarrow p(C_k) = 3 \quad \dim \mathcal{L}(A_k) = 3$$

$$B_{\mathcal{L}(A_k)} = A_k$$

③ $k = 0$ Base e dim: $\underbrace{\mathcal{L}(A_0)}_U + W$ e $\mathcal{L}(A_0) \cap W$

$$C_D = \begin{matrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad (d, -d+\gamma, 2d+\gamma, -2d+\beta)$$

$$U+W: \quad \rho \left(\begin{array}{cccc} 1 & -1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right) = 4 = \dim(U+W)$$

è una sigmatrice

$$B_{U+W} = \left\{ \begin{array}{l} \text{Base canonica} \\ (0, 0, 0, 1), \\ (0, 1, 1, 0) \dots \end{array} \right.$$

$$\dim U \cap W = \dim U + \dim W - \dim U+W = \underset{3}{\quad} + \underset{2}{\quad} - \underset{4}{\quad} = \textcircled{1}$$

$$W: \quad x(1, 1, 4, 0) + y(0, 0, 1, 0) = (x, x, 4x+y, 0)$$

$$U \cap W: \quad (d, -d+\gamma, 2d+\gamma, -2d+\beta) = (x, x, 4x+y, 0)$$

$$\begin{cases} d = x \\ -2d + \gamma = x \rightarrow \gamma = 2x \\ 2d + \gamma = 4x + y \rightarrow 2x + 2x = 4x + y \rightarrow y = 0 \\ -2d + \beta = 0 \rightarrow \beta = 2x \end{cases}$$

$$U \cap W = \{ (x, x, 4x, 0) \mid x \in \mathbb{R} \}$$

$$x(1, 1, 4, 0) \quad B_{U \cap W} = ((1, 1, 4, 0))$$

SISTEMI LINEARI

$$\begin{cases} a_{1,1}x_1 + \dots + a_{1,n}x_n = b_1 \\ \dots \\ a_{m,1}x_1 + \dots + a_{m,n}x_n = b_m \end{cases}$$

Un sistema lineare di m equazioni con n incognite (di primo grado), ha una scrittura equivalente con le matrici $AX=B$ (\blacklozenge), dove:

$$A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m,1} & \dots & a_{m,n} \end{pmatrix}, \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Un sistema si dice **compatibile se ammette soluzioni**.

Indichiamo con $A|B$

$$A|B = \left(\begin{array}{ccc|c} a_{1,1} & \dots & a_{1,n} & b_1 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{m,1} & \dots & a_{m,n} & b_m \end{array} \right)$$

la matrice completa del sistema.

Il teorema di **Rouché-Capelli** afferma che un sistema (\blacklozenge) ammette soluzioni se e solo se $\rho(A|B)=\rho(A)$.

Osservazione 1

Un **sistema omogeneo** ($B=\underline{0}$ colonna nulla) ha sempre soluzione perché $\rho(A|\underline{0})=\rho(A)$. Sicuramente ha la soluzione banale (n-upla nulla). Se ha altre soluzioni diverse da quella banale, queste si chiamano **autosoluzioni**.

Osservazione 2

Se $\rho(A|B)=\rho(A)=k$ allora il sistema ammette:

- se $n=k$, una soluzione,
- se $n>k$, ∞^{n-k} soluzioni (dipendenti da $n-k$ parametri).

Osservazione 3

Se $n=m=k$ il sistema si dice di Cramer e ammette una soluzione ottenuta

$$X = \left(\frac{|A_{x_1}|}{|A|}, \dots, \frac{|A_{x_n}|}{|A|} \right)$$

Dove le matrici A_{x_i} sono quelle ottenute da A sostituendo alla colonna dei coefficienti della i -esima incognita la colonna dei termini noti.

Esercizio 1 (sistema omogeneo $n < m$)

Discutere e risolvere il sistema:

$$\begin{cases} 2x_2 + 3x_3 = 0 & m=3 \\ x_1 + x_3 = 0 & m=4 \\ x_2 + x_3 = 0 \\ 3x_1 + x_2 + 5x_3 = 0 \end{cases}$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \end{pmatrix} \quad \rho(A) = 3 < k \text{ per di}$$

$$|M| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 3 - 2 \neq 0$$

$$k = h = 3 \Rightarrow 1! \text{ soluz.} \quad S = \{(0, 0, 0)\}$$

Esercizio 2 (sistema omogeneo $n = m$)

Discutere e risolvere il sistema:

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_2 - 3x_3 = 0 \end{cases} \quad h = m = 3$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -3 \end{pmatrix} \quad |A| = 0 = -6 - 1 - 2 + 9$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \neq 0 \quad \rho(A) = 2 = k$$

$$\Rightarrow \text{il sist. } \infty^{n-k} = \infty^{3-2} = \infty^1 \text{ soluz.}$$

SIST. PRINCIPALE EQUIV.

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = x_3 \\ x_1 + x_2 = -x_3 \end{cases} \quad \underline{x_3 = d}$$

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 = 2d \\ 2d - 2x_2 + x_2 = -d \end{cases} \quad \begin{cases} x_1 = 2d - 2x_2 \\ +x_2 = +3d \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 = -4d \\ x_2 = 3d \end{cases} \quad S = \{(-4d, 3d, d) \mid d \in \mathbb{R}\}$$

Esercizio 3 (sistema omogeneo $n > m$)

Discutere e risolvere il sistema:

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ x_2 + x_3 + x_5 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 - 2x_3 + x_4 = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} n = 5 \\ m = 3 \end{matrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & -2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad |A| = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} \neq 0$$

$$|M_1| = \begin{vmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \quad |M_2| = \begin{vmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \quad |M_3| = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow \rho(A) = 2 = k$$

il sist. aumentato $\infty^{h-k} = \infty^{5-2} = \infty^3$

SIST. PRINC. EQUIV. $x_1 = \alpha \quad x_2 = \beta \quad x_3 = \gamma$

$$\begin{cases} x_2 + x_3 + x_5 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 - 2x_3 + x_4 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_5 = -\beta - \gamma \\ x_4 = -2\alpha - 2\beta + 2\gamma \end{cases}$$

$$S = \{ (\alpha, \beta, \gamma, -2\alpha - 2\beta + 2\gamma, -\beta - \gamma) \mid \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R} \}$$

Esercizio da risolvere:

Esercizio: risolvere, se possibile, i seguenti sistemi

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - x_3 = 0 \\ x_2 + x_3 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 - 2x_3 = 0 \end{cases}, \begin{cases} 3x_1 + x_2 - x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_3 + x_5 = 0 \\ x_1 + 2x_2 - 2x_3 + x_4 = 0 \end{cases}, \begin{cases} 2x_1 + 8x_2 = 0 \\ x_1 + 4x_2 = 0 \\ -x_1 - 4x_2 = 0 \end{cases}$$

Esercizio 4

Discutere al variare del parametro k reale il sistema:

$$\begin{cases} kx_1 + kx_2 + 2kx_3 + kx_4 = 0 \\ kx_1 + (k-1)x_3 + kx_4 = 0 \\ kx_2 + (k+2)x_3 = 0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} h=4 \\ m=3 \end{array}$$

e risolverlo per $k=2$.

$$A = \begin{pmatrix} k & k & 2k & k \\ k & 0 & k-1 & k \\ 0 & k & k+2 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{GrC} = 1^\circ \text{C}$$

$$|M_F| = \begin{vmatrix} k & k & 2k \\ k & 0 & k-1 \\ 0 & k & k+2 \end{vmatrix} = 2k^3 - k^2(k-1) - k^2(k+2) = -k^2$$

$$\text{Se } k \neq 0 \Rightarrow p(A) = 3 \neq k$$

$$\Rightarrow \text{il sist. } \infty^{h-k} = \infty^{4-3} = \infty^1 \text{ solut.}$$

$$\text{Se } k=0 \rightarrow A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \quad p(A) = 1$$

$$\Rightarrow \text{il sist } \infty^{4-1} = \infty^3 \text{ solut.}$$

$$\bullet k=2: A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 4 & 2 \\ 2 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + 4x_3 + 2x_4 = 0 \\ \dots \end{cases} \quad \begin{cases} x_1 - 2x_3 + 2x_3 + x_4 = 0 \\ x_2 = -2x_3 \end{cases} \quad \begin{array}{l} x = -x_4 \end{array}$$

$$\begin{cases} x_1 = -x_4 \\ 2x_1 + x_3 + 2x_4 = 0 \\ x_2 = 2x_3 \end{cases} \quad \begin{cases} -2x_4 + x_3 + 2x_4 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x_1 = -x_4 \\ x_3 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases}$$

$$x_4 = \alpha \quad S = \{(-\alpha, 0, 0, \alpha) \mid \alpha \in \mathbb{R}\}$$

Osservazione 4

a) Le soluzioni di un sistema lineare **omogeneo** costituiscono un **sottospazio vettoriale** di \mathbb{R}^n :

$$S = L(S).$$

b) Le soluzioni di un sistema lineare **non omogeneo** **non costituiscono un sottospazio di \mathbb{R}^n** ; si potrà costruire la copertura lineare dell'insieme delle soluzioni S e

$$S \subset L(S).$$

Osservazione 5

Dato un sistema lineare non omogeneo compatibile, le sue soluzioni possono essere ottenute **sommando alle soluzioni del sistema lineare omogeneo associato una soluzione particolare del non omogeneo.**

Esercizio 5 (sistema lineare non omogeneo)

Discutere e risolvere, se possibile, il sistema:

$$\begin{cases} x_2 + x_3 = 0 & h = 3 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 0 & m = 4 \\ 2x_2 + 3x_3 = 0 \\ 3x_1 + x_2 + 5x_3 = 5 \end{cases}$$

$$A|B = \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 3 & 0 \\ 3 & 1 & 5 & 5 \end{array} \right) \quad |A|B| = 5 \cdot (-1)^8 \cdot \begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \end{vmatrix} =$$

$$= 5 \cdot 1 \cdot (-1)^{211} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} \neq 0$$

$\Leftarrow \rho(A|B) \neq \rho(A) \Rightarrow$ sist. non comp.

Esercizio 6 (sistema lineare non omogeneo)

Discutere e risolvere, se possibile, il sistema:

$$\begin{cases} 2x_2 + 3x_3 = 2 & m = 4 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 3 & h = 3 \\ x_2 + x_3 = 1 \\ 3x_1 + x_2 + 5x_3 = 7 \end{cases}$$

$$(A|B) = \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & 2 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 5 & 7 \end{array} \right) \quad \det(A|B) = \dots = 0$$

$$\rho(A|B) < 4$$

$|A| \neq 0 \quad \rho(A) = \rho(A|B) = 3 \Rightarrow$ il sist. è risol.

$\infty^{h-k} = \infty^0 = 1!$ Soluz.

S.P.E:

$$\begin{cases} 2x_2 + 3x_3 = 2 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 3 \\ x_2 + x_3 = 1 \end{cases} \quad |A| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1$$

$$|A_{x_1}| = \begin{vmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 2 + 6 + 9 - 3 - 4 - 6 = 2$$

$$|A_{x_2}| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 3 - 2 = 1$$

$$|A_{x_3}| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{cases} x_1 = \frac{|A_{x_1}|}{|A|} = 2 \\ x_2 = \frac{|A_{x_2}|}{|A|} = 1 \\ x_3 = \frac{|A_{x_3}|}{|A|} = 0 \end{cases}$$

$$S = \{(2, 1, 0)\}$$