

SISTEMA LINEARE

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases} \quad \begin{matrix} m \text{ eq.} \\ m \text{ incogn.} \\ (1^{\circ} \text{ grado}) \end{matrix}$$

Scrittura equivalente $AX=B$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$$

Il sist. è COMPATIBILE (risolubile) se ammette Soluzioni.

$$A|B = \left(\begin{array}{cc|c} a_{11} & \dots & a_{1n} & | & b_1 \\ \vdots & & \vdots & | & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} & | & b_m \end{array} \right) \quad \begin{matrix} \text{matrice} \\ \text{COMPLETA} \end{matrix}$$

• Th. Rouché-Capelli: $AX=B$ è COMPATIBILE



$$\rho(A|B) = \rho(A)$$

OSS.1: un sist. omogeneo ($B=0$) ha
sempre soluzioni $p(A|0) = p(A)$

Sicuram. ammette la soluzione Bausch
(n-uple nulla). Se ammette altre soluz. queste
sono dette AUTOSOLZIONI.

OSS.2: se $p(A|B) = p(A) = K$ allora il sistema
ammette:

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

OSS.3: se $n = m = k$ il sistema si
dice di CRAMER e ammette una
soluzione che si ottiene:

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

A_{x_i} : matrice ottenuta da sostituendo
all'i-esima colonna dei coeff. le
colonne dei termini noti.

ES.1: $\begin{cases} 2x_2 + 3x_3 = 0 \\ x_1 + x_3 = 0 \\ x_2 + x_3 = 0 \\ 3x_1 + x_2 + 5x_3 = 0 \end{cases}$

Sist. omogeneo
 $n=3$
 $m=4$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \end{pmatrix} \quad |M| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 3 - 2 \neq 0$$

$$\rho(A) = 3 = k$$

$K=n=3 \Rightarrow$ una soluzione \Rightarrow h-uple buone

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

ES.2: $\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_2 - 3x_3 = 0 \end{cases}$

$n=m=3$
Sist. omogeneo

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

$$\rho(A) \leq 2 \quad |N_1| = \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$$

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

$\cdot \infty^{h-k} = \infty^{3-2} = \infty^1$ soluzioni

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

$$\begin{cases} x_1 = -4\alpha \\ x_2 = 3\alpha \end{cases} \quad \text{il sistema ha autoval.}$$

$$S = \{(-4\alpha, 3\alpha, \alpha)\} \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

ES.3: $\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ x_2 + x_3 + x_5 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 - 2x_3 + x_4 = 0 \end{cases}$

Sist. omogeneo
 $n=5$
 $m=3$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & -2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

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

$$|M_2| = \begin{vmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \quad |M_4| = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

$$|M_3| = \begin{vmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow f(A) = 2 = k$$

• $\infty^{n-k} = \infty^{5-2} = \infty^3$ soluz.

SIST. PRINCIPI EQUIVALL.

$$\begin{cases} x_5 = -x_2 - x_3 \\ x_4 = 2x_3 - 2x_1 - 2x_2 \end{cases} \quad \begin{cases} x_1 = \alpha, x_2 = \beta, x_3 = \gamma \\ x_5 = -\beta - \gamma \\ x_4 = 2\gamma - 2\alpha - 2\beta \end{cases}$$

Autosoluz.

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

E.S. DA RISOLVERE:

$$\textcircled{1} \quad \begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - x_3 = 0 \\ x_2 + x_3 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 - 2x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\textcircled{2} \quad \begin{cases} 2x_1 + 8x_2 = 0 \\ x_1 + 4x_2 = 0 \\ -x_1 - 4x_2 = 0 \end{cases}$$

$$\textcircled{3} \quad \begin{cases} 3x_1 + x_2 - x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_3 + x_5 = 0 \\ x_1 + 2x_2 - 2x_3 + x_4 = 0 \end{cases}$$

E.S. 4: $k \in \mathbb{R}$

(sist. omogeneo)

$$\begin{cases} kx_1 + kx_2 + 2kx_3 + kx_4 = 0 \\ kx_1 + (k-1)x_3 + kx_4 = 0 \\ kx_2 + (k+2)x_3 = 0 \end{cases}$$

Risolverlo per $k=2$.

- $\bullet M=4, M=3$. $A = \begin{pmatrix} k & k & 2k & k \\ k & 0 & (k-1) & k \\ 0 & k & (k+2) & 0 \end{pmatrix}$

$$|\mathcal{M}| = \begin{vmatrix} K & K & 2K \\ K & 0 & K-1 \\ 0 & K & K+2 \end{vmatrix} = 2K^3 - K^2(K-1) - K^2(K+2) = -K^2$$

$$\rho(A) = 3 \Leftrightarrow |\mathcal{M}| \neq 0 \Leftrightarrow K \neq 0$$

$\infty^{4-3} = \infty^1$ soluzioni (dipende da un param.)

$\cdot K=0 : A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \quad \rho(A)=1$

$\infty^{4-1} = \infty^3$ soluz. (dipende da 3 param.)

per $K=2$:

$$\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + 4x_3 + 2x_4 = 0 \\ 2x_1 + x_3 + 2x_4 = 0 \\ 2x_2 + 4x_3 = 0 \end{cases}$$

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

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

OSS 4: a) Le soluzioni di un sist. lin. omogeneo costituiscono un sottospazio rett. di \mathbb{R}^n

$$S = L(S).$$

b) le soluz. di un sist. lin. non omogeneo non costituiscono un sottospazio di \mathbb{R}^n ; si potranno costituire le coperture lineare dell'insieme delle soluz. S

$$S \subset L(S)$$

OSS 5: Dato un sist. lin. non omogeneo compatibile, le sue soluz. possono essere ottenute sommando alle soluz. del sist. lin. omogeneo associato, una soluzione particolare del sistema non omogeneo.

ESE: $\left\{ \begin{array}{l} x_2 + x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 0 \\ 2x_2 + 3x_3 = 0 \\ 3x_1 + x_2 + 5x_3 = 5 \end{array} \right.$ $m=3 \quad m=4$

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

$$|A|B| = 1 \cdot (-1)^{4+2} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 3 & 5 & 5 \end{vmatrix} + 1 \cdot (-1)^{4+3} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 3 & 1 & 5 \end{vmatrix} =$$

$$= -1 \cdot 15 + 1 \cdot 10 \neq 0$$

$$\Rightarrow \rho(A|B) = 4 \quad \rho(A) \leq 3$$

\Rightarrow il sist. è incompatibile.

E.S.6: $\begin{cases} 2x_2 + 3x_3 = 2 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 3 \\ x_2 + x_3 = 1 \\ 3x_1 + x_2 + 5x_3 = 7 \end{cases}$

$m = 3$
 $m = 4$

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

$$\det(A|B) = 1 \cdot (-1)^{2+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 5 & 7 \end{vmatrix} + 3 \cdot (-1)^{4+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \\ 1 & 4 & 1 \end{vmatrix} =$$

$$= -1 \cdot (-6) - 3 \cdot (2) = 0$$

$$p(A|B) \leq 3 : |N_1| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1)^{2+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$$

$p(A) = p(A|B) = 3 \Rightarrow$ il sist. è compatibile.

$k = n = 3 \Rightarrow$ il sist. ha una soluz.

$$\begin{cases} 2x_2 + 3x_3 = 2 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 3 \\ x_2 + x_3 = 1 \end{cases}$$

è sist. di CRAMER

$$\begin{cases} x_1 = \frac{|A_{x_1}|}{|A|} \\ \text{etc...} \end{cases}$$

$$|M| = 1$$

$$|A_{x_1}| = \begin{vmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 2 \quad |A_{x_2}| = \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 1$$

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

$$\begin{cases} x_1 = \frac{|A_{x_1}|}{|M|} = \frac{2}{1} = 2 \end{cases}$$

$$x_2 = \frac{1}{1} = 1$$

$$x_3 = \frac{0}{1} = 0$$

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

- il metodo di CRAMER è sempre utilizzabile per sistemi compatibili, e permette di isolare le incognite principali da quelle che dipendono da parametri nel sist. principale equivalente scelto.

E.S.T.: $\begin{cases} x_1 + x_2 + 5x_3 = 4 \\ x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ 2x_1 - x_2 + 6x_3 = 2 \end{cases}$ $M=3=m$

$$A|B = \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 5 & 4 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 4 & 2 \end{array} \right) \quad p(A|B) \leq 3$$

$$p(A) \leq 3$$

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 1 & -1 & 1 \\ 2 & -1 & 6 \end{vmatrix} = \dots = 0 \quad \rho(A) \leq 2$$

$$|M|= \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \neq 0 \quad \rho(M)=2$$

consideriamo gli altri di M_1 :

- uno è $A \rightarrow \det A = 0$
- $\left| \begin{array}{ccc} 1 & 1 & 4 \\ 1 & -1 & 0 \\ 2 & -1 & 2 \end{array} \right| = -2 - 4 + 8 - 2 = 0 \Rightarrow \rho(A|B) = 2$

$$\rho(A) = \rho(A|B) = 2 \Rightarrow \text{il sist. è compatibile.}$$

$\infty^{3-2} = \infty^1$ soluz. (dip. da un param.)

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 4 - 5x_3 \\ x_1 - x_2 = -x_3 \end{cases} \quad x_3 = \alpha \quad \begin{cases} x_1 + x_2 = 4 - 5\alpha \\ x_1 - x_2 = -\alpha \end{cases}$$

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} = \textcircled{-2}$$

$$|A_{x_1}| = \begin{vmatrix} 4-5\alpha & 1 \\ -\alpha & -1 \end{vmatrix} = -4 + 5\alpha + \alpha = 6\alpha - 4$$

$$|A_{x_2}| = \begin{vmatrix} 1 & 4-5\alpha \\ 1 & -\alpha \end{vmatrix} = -\alpha - 4 + 5\alpha = 4\alpha - 4$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 = \frac{6\alpha - 4}{-2} = 2 - 3\alpha \\ x_2 = \frac{4\alpha - 4}{-2} = 2 - 2\alpha \end{array} \right.$$

$$S = \{(2-3\alpha, 2-2\alpha, \alpha) \} \quad \alpha \in \mathbb{R}$$