Vedi: Teorema di Rouché - Capelli

Teo. $A: n \times k$ è compatibile con $\eta_A \neq \eta_{(A|b)}$

Dalla: in questo caso, la soluzione dipende da $n-r$ parametri, con $r = \eta_A$

oss. Il Teorema di Cramer è un caso particolare di Rouché - Capelli, infatti:

Teo Cramer $A: n \times n$, A quadrata con n A invertibile
$\Rightarrow \exists!$ soluzione $x = A^{-1} \cdot b$

Secondo Rouché - Capelli: con $A: n \times n$ con A invertibile

Poiché di A invertibile $\Rightarrow \eta_A = n$

$\eta_{(A|b)} = n$, poi b posto n colonne

$\Rightarrow$ $\eta_A = \eta_{(A|b)} = n$

$\Rightarrow$ esiste Sign $(A^{(1)} \dots A^{(n)} | b) = K^*$

$\Rightarrow \eta_A = \eta_{(A|b)} = n$

$\Rightarrow$ $\exists!$ sol. è compatibile e la sua soluzione dipende da $n-r = n-n$ parametri, cioè

$\Rightarrow$ c'è un'unica soluzione (non ci sono parametri liberi)

~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~ ~

UN ALTRO SISTEMA PER CALCOLARE LA MATRICE INVERSA

Sia $A \in \mathbb{M}_n(\mathbb{R})$ invertibile ($\Leftrightarrow \eta_A = n$) vogliamo determinare l'inversa

$A \cdot H = I_n$ ossia $\begin{cases} A \cdot H^{(1)} = I_n^{(1)} \\ A \cdot H^{(2)} = I_n^{(2)} \\ \vdots \\ A \cdot H^{(n)} = I_n^{(n)} \end{cases}$

Sono gli esercizi

$I_n = \begin{pmatrix} \vdots & \vdots & & \vdots \\ I_n^{(1)} & I_n^{(2)} & \dots & I_n^{(n)} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \end{pmatrix}$

ovvero: $\begin{cases} A \cdot H^{(1)} = e_1 \\ A \cdot H^{(2)} = e_2 \\ \vdots \\ A \cdot H^{(n)} = e_n \end{cases}$

ossia

$H^{(1)}$ è sol. di $A \cdot X = e_1$
$H^{(2)}$ è sol. di $A \cdot X = e_2$
$\vdots$
$H^{(n)}$ è sol. di $A \cdot X = e_n$

Quindi invece di risolvere n sistemi a n colonne lineari, possiamo che la matrice dei coefficienti è sempre la stessa, A, unica sol. è l'ultima dei termini noti

Con $A \cdot X = e_1$, 3 passi sol.

metodo la matrice $(A \mid e_1)$ e risolvi

$\left(\begin{array}{ccc|c} a_{11} & \dots & a_{1n} & 1 \\ \vdots & & \vdots & 0 \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} & 0 \end{array}\right)$

ottieni che, siccome $\eta_A = n = \eta_{A \mid e_1}$ è ogni $\eta_{A \mid e_1}$ ogni $\eta_{A \mid e_n}$ non nulla

Point di A si trasforma nella diagonale

non con operazioni OE, possiamo trasformare $\tilde{A}$ nella I_n

$I_n | I_n | H_1 | \dots$

$\left(\tilde{A} \mid I_n^{(1)}\right) = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} & 1 \\ \vdots & & \vdots & 0 \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} & 0 \end{pmatrix}$

$\xrightarrow{E_{21}(\lambda)} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} & 1 \\ a_{21} & \dots & a_{2n} & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} & 0 \end{pmatrix}$ OE1

$\xrightarrow{E_{31}(\mu)} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} & 1 \\ a_{21} & \dots & a_{2n} & 0 \\ a_{31} & \dots & a_{3n} & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} & 0 \end{pmatrix}$

$\xrightarrow{E_{n1}(\nu)} \dots \xrightarrow{E_{n1}(\nu)} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} & 1 \\ a_{21} & \dots & a_{2n} & 0 \\ a_{31} & \dots & a_{3n} & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} & 0 \end{pmatrix}$

o $E_{21}(\lambda) \circ \dots \circ E_{n1}(\nu)$

parallelo a ottiene I_n, un OE facilita $\tilde{A}$ sulla matrice I_n

$\Rightarrow \left(\tilde{A} \mid I_n^{(1)}\right)$ $\xrightarrow{\text{OE}}$ $\left(I_n \mid H_1\right)$ e il sol. associato è equivalente a $A \cdot X = e_1$

le varie equazioni: $I_n \cdot X = h_1$

$\begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots \\ 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} h_1^{(1)} \\ \vdots \\ h_1^{(n)} \end{pmatrix}$

ossia $\begin{cases} x_1 = h_1 \\ x_2 = h_2 \\ \vdots \\ x_n = h_n \end{cases}$ ossia $\begin{pmatrix} h_1^{(1)} \\ \vdots \\ h_1^{(n)} \end{pmatrix}$ è l'unica soluzione

$\Rightarrow h_1 = H^{(1)}$ $\Rightarrow I_n \cdot X = h_1$

Ripeto il procedimento per gli altri sol.:

$A \cdot X = e_1 \quad \Longrightarrow \quad I_n \cdot X = h_1 \quad , h_1 = H^{(1)}$

$\vdots$

$A \cdot X = e_n \quad \Longrightarrow \quad I_n \cdot X = h_n \quad , h_n = H^{(n)}$

In definitiva, per risolvere gli n sol., possiamo fare così:

usa $\left(A \mid e_1 \; e_2 \; \dots \; e_n\right)$

$= \left(A \mid I_n^{(1)} \; I_n^{(2)} \; \dots \; I_n^{(n)}\right)$ $\xrightarrow{\text{OE}}$ $\left(I_n \mid H\right)$

$= \left(I_n \mid H_1 \; H_2 \; \dots \; H_n\right)$

ove OE trasforma A in I_n

le stesse operazioni vengono effettuate su I_n ed hanno prodotto la matrice H inversa di A

dove risulta H, quindi A^{-1}

Esempi:

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

$(A|I_n) = \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \end{array}\right)$

$\xrightarrow{\cdot(-2)+\text{II}} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -2 & 1 \end{array}\right)$

$\xrightarrow{-\frac{1}{1}\text{II}} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array}\right)$

$\xrightarrow{\cdot(-1)+\text{I}} \underbrace{\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \end{array}\right)}_{= I_2 \qquad = A^{-1}}$

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

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

$\left(\begin{array}{cc|cc} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \end{array}\right)$

$\text{II} - \text{I} \cdot \frac{2}{0}$ $\left(\begin{array}{cc|cc} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & -2 & 1 \end{array}\right)$

$\frac{1}{2}\text{II} \to \text{II}$ $\left(\begin{array}{cc|cc} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & \frac{1}{2} \end{array}\right)$

$\text{I} \leftrightarrow \text{II}$ $\underbrace{\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{array}\right)}_{= I_2 \qquad = A^{-1}}$

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

$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right)$

$\text{II} \leftrightarrow \text{I}$ $\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right)$

$\text{II} \leftrightarrow \text{III}$ $\underbrace{\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \end{array}\right)}_{= I_3}$ $\underbrace{\qquad}_{= A^{-1}}$

④ $A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$

scrivo da $\tilde{A}$ la matrice dei coefficienti di $(A|I)$ sviluppo, ottengo $\tilde{A}$ finire y

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

$\text{III} - \text{I}$ $\left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & 1 \end{array}\right)$

$-\frac{1}{1}\text{III}$ $\left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array}\right)$

$(\frac{1}{2})\,\text{II}$ $\left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array}\right)$

$\text{I} - \frac{1}{2}\text{III}$ $\left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array}\right)$

$2\,\text{I}$ $\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array}\right)$

$2\,\text{II}$ $\underbrace{\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array}\right)}_{= I_3}$ $\underbrace{\qquad}_{= A^{-1}}$

Vediamo in casi particolari e integrali generalizzati

DEF.: Sia $A \in \mathbb{M}_2(\mathbb{R})$

$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$

il DETERMINANTE di A è:

$\det A = a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21} \in \mathbb{R}$

Significato geometrico: $e_1, e_2 \in \mathbb{R}^2$

Sono gli angoli e_1, e_2 $\alpha_1, \alpha_2 \in [0, 2\pi)$

$\alpha_1 = \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{pmatrix}$

$\alpha_2 = \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \end{pmatrix}$

Calcolare Area (R) = Area $T - \sum_{i=1}^{3}$ Area (R_i)

ora Area R_1 = Area R_2 $= \frac{a_{12} \cdot a_{22}}{2}$

Area R_2 = Area R_3 $= \frac{a_{11} \cdot a_{21}}{2}$

Area $T = (a_{11} + a_{12}) \cdot (a_{21} + a_{22})$

$\text{Area } R = a_{11} \cdot a_{21} + a_{11} \cdot a_{22} + a_{12} \cdot a_{21} + a_{12} \cdot a_{22}$

$- \left(2 \cdot \frac{a_{11} \cdot a_{21}}{2}\right) - \left(2 \cdot \frac{a_{12} \cdot a_{22}}{2}\right)$

$= \cancel{a_{11} \cdot a_{21}} + a_{11} \cdot a_{22} + a_{12} \cdot a_{21} + \cancel{a_{12} \cdot a_{22}}$

$- \cancel{a_{11} \cdot a_{21}} - \cancel{a_{12} \cdot a_{22}}$

$= a_{11} \cdot a_{22} - a_{12} \cdot a_{21} = \det A$