

SOLUZIONI Foglio V

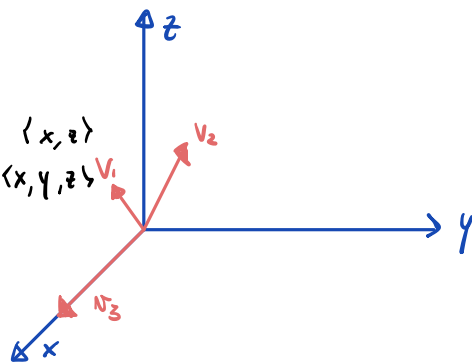
- Indipendenza lineare.

1. Verifichiamo se i seguenti sono linearmente indipendenti:

$$N_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad N_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad N_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$N_i \in \mathbb{R}^3$$

Notiamo che
 $\text{span}(N_1, N_3) = \langle x, z \rangle$
 $\text{span}(N_1, N_2, N_3) = \langle x, y, z \rangle$



$\{N_i\}$ sono linearmente indipendenti
iff $\sum_i \lambda_i N_i = 0 \Leftrightarrow \lambda_i = 0 \forall i$

È equivalente a chiedersi se il sistema lineare $A \cdot \lambda = 0$ ha solo soluzioni banali.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ = \lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \sum_i \lambda_i N_i$$

$A \cdot \lambda = 0$ ha come unica soluzione $\lambda = 0$ se $\exists A^{-1}$:

$$\begin{pmatrix} A^{-1} \cdot A \cdot \lambda = A^{-1} \cdot 0 \\ \lambda = 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \boxed{1} & 0 & 3 \\ 0 & \boxed{1} & 0 \\ 0 & 0 & \boxed{-3} \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow A \cdot \lambda = 0$ ha soluzione $\lambda = 0$.

NOTA Ricordiamo che $A \cdot x = 0$ ha soluz. $x \neq 0 \Leftrightarrow A$ ha (almeno) una colonna senza pivot:

$A \cdot x$ ha soluz. $x \neq 0 \Leftrightarrow \exists$ variabile libera
 $\Leftrightarrow \exists$ una colonna senza pivot.

Posso anche calcolare il determinante e verificare l'invertibilità

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

$$= 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} - 0 \cdot \det \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + 3 \cdot \det \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$= 0 + 0 + (-3) = -3 \neq 0$$

2. $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$

$$A \cdot \lambda = 0 \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

\Rightarrow Ammette sol. $\lambda \neq 0 \Rightarrow$ Lin. dipendenti.
(λ_3 variab. libera)

3. $\begin{pmatrix} 1 \\ t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} t \\ 2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$

1° modo $\begin{pmatrix} 1 & t \\ t & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 2-t^2 \end{pmatrix} \Rightarrow$

linearmente
indipendenti
se $t \neq \pm\sqrt{2}$

2° modo $\det \begin{pmatrix} 1 & t \\ t & 2 \end{pmatrix} = 2 - t^2$

$\det A = 0$ per $t = \pm\sqrt{2}$

4. V sp. vett. su \mathbb{K} . Sia v_1, v_2 lin. ind.
All'ora $\{v_1 + v_2, v_1 - v_2\}$ sono lin. ind.

Proof

$$\begin{aligned} \lambda_1 (v_1 + v_2) + \lambda_2 (v_1 - v_2) &= \\ &= \lambda_1 v_1 + \lambda_1 v_2 + \lambda_2 v_1 - \lambda_2 v_2 = \\ &= (\lambda_1 + \lambda_2) v_1 + (\lambda_1 - \lambda_2) v_2 \\ &= 0 \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \lambda_1 - \lambda_2 = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

$\Leftrightarrow \boxed{\lambda_1 = -\lambda_2}$

$$\sqrt{=} \Rightarrow \lambda_1 (\sqrt{v_1} + \sqrt{v_2}) - \lambda_2 (\sqrt{v_1} - \sqrt{v_2}) = 0$$

$$\Leftrightarrow 2 \lambda_1 \sqrt{v_2} = 0$$

$$\sqrt{=} \Rightarrow \lambda_1 = 0$$

$$\text{Allora } \lambda_2 = -\lambda_1 = 0$$

$$\text{Allora } \lambda_1 (\sqrt{v_1} + \sqrt{v_2}) + \lambda_2 (\sqrt{v_1} - \sqrt{v_2}) = 0 \Leftrightarrow \lambda_{1,2} = 0$$

5.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 5 & -1 \\ 1 & 4 & 7 & -3 \\ 6 & 2 & 20 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \text{rk } A = 2, \quad A \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 5 & -1 \\ 0 & 2 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow A^T = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 6 \\ 2 & 4 & 2 \\ 5 & 7 & 20 \\ -1 & -3 & 4 \end{pmatrix}, \quad A^T \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 6 \\ 0 & 2 & -10 \\ & & \end{pmatrix}$$

$$\text{rk } A^T = 2$$

7.

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 7 \\ 6 & 0 & 2 \end{pmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 0 & 7 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} 1 & 7 \\ 6 & 2 \end{vmatrix} + 1 \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 6 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= 0 - 2(2 - 42) + 0 = 80$$

8.

Determinare inversa.

$$8.1 \quad A = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}$$

Infatti, solamente scambiando le righe,

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & & & & 1 & & & \\ & 1 & & & & 1 & & \\ & & 1 & & & & 1 & \\ & & & 1 & & & & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & & & & 1 & & & \\ & 1 & & & & 1 & & \\ & & 1 & & & & 1 & \\ & & & 1 & & & & 1 \end{array} \right)$$

$$(A|I)$$

$$(I|A^{-1})$$

8.2

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 1/2 & -1/2 \\ -1 & 1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

9.

a.1 $\begin{cases} x_1 - 5x_2 = 2 \\ x_1 + 3x_2 = -2 \end{cases}$ con Cramer

$$\Delta = \begin{vmatrix} 1 & -5 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} = 8$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 2 & -5 \\ -2 & 3 \end{vmatrix} = -4, \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 1 & -2 \end{vmatrix} = -4$$

$$x_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta} = -\frac{1}{2}, \quad x_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta} = -\frac{1}{2}$$

9.2. $\begin{cases} x_1 - 5x_2 + x_3 = 1 \\ x_1 + 3x_2 - x_3 = -1 \\ x_1 - x_2 = 1 \end{cases}$

$$\Delta = -8, \quad \Delta_1 = \begin{vmatrix} 1 & -5 & 1 \\ -1 & 3 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} = -2$$

$$\Delta_2 = 6$$

$$\Delta_3 = 8$$

$$x_1 = \Delta_1 / \Delta = 1/4$$

$$x_2 = \Delta_2 / \Delta = -3/4$$

$$x_3 = \Delta_3 / \Delta = -1$$

10.

$$\begin{cases} x_1 = 0.85 \left(\frac{x_2}{2} \right) + 0.15 \frac{1}{4} \\ x_2 = 0.85 \left(\frac{x_1}{3} + \frac{x_4}{2} \right) + \frac{0.15}{4} \\ x_3 = 0.85 \left(\frac{x_1}{3} + \frac{x_4}{2} \right) + \frac{0.15}{4} \\ x_4 = 0.85 \left(\frac{x_1}{3} + \frac{x_2}{2} + x_3 \right) + \frac{0.15}{4} \end{cases}$$

Sistemiamo il sistema (1d)

$$\begin{cases} x_1 - \frac{0.85}{2} x_2 = \frac{0.15}{4} \\ -\frac{0.85}{3} x_1 + x_2 - \frac{0.85}{2} x_4 = \frac{0.15}{4} \\ -\frac{0.85}{3} x_1 + x_3 - \frac{0.85}{2} x_4 = \frac{0.15}{4} \\ -\frac{0.85}{3} x_1 - \frac{0.85}{2} x_2 - \frac{0.85}{3} x_3 + x_4 = \frac{0.15}{4} \end{cases}$$

Due Cramer :

$$x_1 = \frac{9393}{101254}, \quad x_2 = \frac{13167}{101254} = x_3, \quad x_4 = \frac{15785}{101254}$$