

Sistemi lineari

Sistemi lineari di n equazioni in n incognite

Rappresentazioni. Sistemi con una ed una sola soluzione

Ricordiamo che un'equazione lineare in n incognite reali x_1, \dots, x_n è una uguaglianza della forma

$$a_1x_1 + \dots + a_nx_n = b, \quad \text{in breve} \quad \sum_{j=1}^n a_jx_j = b,$$

dove gli a_j e b sono numeri reali dati, detti rispettivamente coefficienti e termine noto. Una soluzione dell'equazione è una n -pla ordinata $s = (s_1, \dots, s_n)$ di numeri reali che sostituiti alle corrispondenti incognite rende vera l'uguaglianza: $\sum_{j=1}^n a_js_j = b$.

Un sistema lineare di n equazioni in n incognite reali x_1, \dots, x_n è una sequenza di n equazioni lineari in x_1, \dots, x_n :

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}, \quad \text{in breve} \quad \begin{cases} \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j = b_i & (i = 1, \dots, n) \end{cases}$$

dove gli a_{ij} e i b_i sono numeri reali dati, detti rispettivamente coefficienti e termini noti. Una soluzione del sistema è una n -pla ordinata $s = (s_1, \dots, s_n)$ di numeri reali che è soluzione di ciascuna equazione.

I dati che caratterizzano il sistema si possono rappresentare con la matrice che ha nelle varie righe i coefficienti e il termine noto delle varie equazioni ed ha nelle varie colonne i coefficienti delle varie incognite e infine i termini noti

$$\left[\begin{array}{ccc|c} a_{11} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} & b_n \end{array} \right].$$

La sottomatrice degli a_{ij} si dice "matrice dei coefficienti" e la colonna dei b_i si dice "colonna dei termini noti".

Rappresentazione vettoriale Un sistema lineare di n equazioni fra scalari nelle n incognite scalari x_1, \dots, x_n

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

equivale ad una sola equazione fra vettori n -dimensionali nelle n incognite scalari x_1, \dots, x_n :

$$\begin{bmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{n1} \end{bmatrix} x_1 + \dots + \begin{bmatrix} a_{1n} \\ \vdots \\ a_{nn} \end{bmatrix} x_n = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix},$$

che, posto

$$a_j = \begin{bmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{nj} \end{bmatrix} \quad (j = 1, \dots, n), \quad b = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

si può scrivere in breve

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b.$$

Osserviamo che il sistema ha soluzioni se e solo se la colonna dei termini noti b si può ottenere come combinazione lineare delle colonne dei coefficienti a_1, \dots, a_n .

Rappresentazione matriciale Un sistema lineare di n equazioni fra scalari nelle n incognite scalari x_1, \dots, x_n

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

equivale ad una sola equazione lineare matriciale in una sola incognita vettoriale

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix},$$

che, posto

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

si può scrivere in breve

$$Ax = b.$$

Osserviamo che si potrà trattare il sistema lineare nell'algebra delle matrici.

Da un sistema lineare di n equazioni in n incognite ci si aspetta che abbia una ed una sola soluzione, ma non è detto che ciò accada.

Teorema 1 *Un sistema lineare di n equazioni in n incognite $Ax = b$ (A matrice $n \times n$ e $b \in \mathbb{R}^n$) ha una ed una sola soluzione se e solo se la matrice A è non singolare. In tal caso, la soluzione è data da $x = A^{-1}b$.*

Ricordiamo che una matrice quadrata A è non singolare se e solo se soddisfa una delle condizioni equivalenti: (1) le colonne di A son linearmente indipendenti; (2) le righe di A son linearmente indipendenti; (3) A è invertibile; (4) il determinante di A è $\neq 0$.

Dimostrazione parziale

Proviamo che se la matrice A è non singolare allora il sistema $Ax = b$ ha una ed una sola soluzione. Se A è non singolare, allora A è invertibile, e

$$Ax = b \Rightarrow A^{-1}Ax = A^{-1}b \Rightarrow I_n x = A^{-1}b \Rightarrow x = A^{-1}b.$$

Dunque l'unica possibile soluzione di $Ax = b$ è $x = A^{-1}b$. Sostituendo questo valore di x nell'equazione $Ax = b$ si ottiene l'uguaglianza

$$A(A^{-1}b) = b,$$

che è soddisfatta in quanto

$$A(A^{-1}b) = (AA^{-1})b = I_n b = b.$$

Non proviamo che se il sistema $Ax = b$ ha una ed una sola soluzione allora A è non singolare.

Esempi

Esempio Consideriamo il sistema lineare di due equazioni nelle due incognite x_1, x_2

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = 11 \\ 5x_1 + 7x_2 = 13 \end{cases}$$

Il sistema ha rappresentazione vettoriale

$$\begin{bmatrix} 2 \\ 5 \end{bmatrix} x_1 + \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \end{bmatrix} x_2 = \begin{bmatrix} 11 \\ 13 \end{bmatrix}.$$

Osserviamo che le due colonne coefficienti sono linearmente indipendenti, formano una base di \mathbb{R}^2 , e ogni colonna in \mathbb{R}^2 si può ottenere in uno ed un solo modo come loro combinazione lineare. Dunque, il sistema ha una ed una sola soluzione.

Il sistema ha rappresentazione matriciale

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 13 \end{bmatrix}.$$

Osserviamo che la matrice dei coefficienti ha determinante $2 \cdot 7 - 5 \cdot 3 = -1 \neq 0$. Dunque il sistema ha una ed una sola soluzione, data da

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 7 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 11 \\ 13 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -7 & 3 \\ 5 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 11 \\ 13 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -38 \\ 29 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Esempio Consideriamo il sistema lineare di due equazioni nelle due incognite x_1, x_2 dipendente dal parametro p

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = 11 \\ 5x_1 + px_2 = 13 \end{cases}$$

Il sistema ha rappresentazione matriciale

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 5 & p \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 13 \end{bmatrix}.$$

La matrice dei coefficienti è non singolare se e solo se

$$\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 5 & p \end{vmatrix} = 2p - 15 \neq 0 \quad \text{cioè} \quad p \neq 15/2.$$

Dal teorema segue che per $p \neq 15/2$ il sistema ha una ed una sola soluzione, data da

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 5 & p \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 11 \\ 13 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{2p - 15} \begin{bmatrix} p & -3 \\ -5 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 11 \\ 13 \end{bmatrix} = \frac{1}{2p - 15} \begin{bmatrix} 11p - 39 \\ 29 \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

cioè

$$\begin{aligned} x_1 &= \frac{11p - 39}{2p - 15} \\ x_2 &= \frac{29}{2p - 15}. \end{aligned}$$

Dal teorema segue ancora che per $p = 15/2$ il sistema o non ha soluzioni oppure ha più soluzioni. Si lascia al lettore di verificare quale delle due eventualità accade.

Regola di Cramer

Per il teorema precedente, l'unica soluzione di un sistema lineare di n equazioni in n incognite $Ax = b$ con A matrice $n \times n$ non singolare, può essere ottenuta calcolando $A^{-1}b$. Questo modo di ottenere la soluzione risulta efficiente se si ha una formula efficiente per calcolare A^{-1} , o per il prodotto $A^{-1}b$. La regola di Cramer fornisce una formula per $A^{-1}b$ in termini di determinanti.

Teorema 2 Sia $Ax = b$ un sistema lineare di n equazioni in n incognite, con A matrice $n \times n$ non singolare. Allora le componenti dell'unica soluzione del sistema sono date da

$$x_i = \frac{|A_i|}{|A|}, \quad (i = 1, \dots, n)$$

dove $|A|$ è il determinante di A ed $|A_i|$ è il determinante della matrice A_i ottenuta da A sostituendo alla i -ma colonna di A la colonna dei termini noti b .

Idea della dimostrazione Diamo la dimostrazione del teorema nel caso $n = 2$. Consideriamo un qualsiasi sistema lineare di due equazioni in due incognite x_1, x_2 che abbia matrice dei coefficienti non singolare

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{cases}, \quad \text{con} \quad \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} \neq 0$$

in breve

$$a_1x_1 + a_2x_2 = b \quad \text{con} \quad |a_1 : a_2| \neq 0.$$

(1) Applicando ad entrambi i membri dell'uguaglianza la funzione

$$a \mapsto |a : a_2| \quad (a \in \mathbb{R}^2),$$

otteniamo l'equazione scalare

$$|a_1x_1 + a_2x_2 : a_2| = |b : a_2|;$$

per le proprietà del determinante questa equazione si riscrive prima

$$|a_1 : a_2| x_1 + |a_2 : a_2| x_2 = |b : a_2|$$

e poi

$$|a_1 : a_2| x_1 = |b : a_2|.$$

Essendo $|a_1 : a_2| \neq 0$ si ottiene

$$x_1 = \frac{|b : a_2|}{|a_1 : a_2|}.$$

(2) Applicando ad entrambe i membri dell'uguaglianza la funzione

$$a \mapsto |a_1 : a|, \quad (a \in \mathbb{R}^2)$$

otteniamo l'equazione scalare

$$|a_1 : a_1x_1 + a_2x_2| = |a_1 : b|;$$

per le proprietà del determinante questa equazione si riscrive prima

$$|a_1 : a_1| x_1 + |a_1 : a_2| x_2 = |a_1 : b|$$

e poi

$$|a_1 : a_2| x_2 = |a_1 : b|.$$

Essendo $|a_1 : a_2| \neq 0$ si ottiene

$$x_2 = \frac{|a_1 : b|}{|a_1 : a_2|}.$$

Esempi

Esempio Consideriamo il sistema lineare di due equazioni nelle due incognite x_1, x_2

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = 11 \\ 5x_1 + 7x_2 = 13 \end{cases}$$

La matrice dei coefficienti ha determinante $2 \cdot 7 - 5 \cdot 3 = -1 \neq 0$. Dunque il sistema ha una ed una sola soluzione. Per la regola di Cramer, le componenti della soluzione sono date da

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} 11 & 3 \\ 13 & 7 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 7 \end{vmatrix}} = \frac{38}{-1} = -38$$
$$x_2 = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 11 \\ 5 & 13 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 7 \end{vmatrix}} = \frac{-29}{-1} = 29.$$

Esempio Consideriamo il sistema lineare di tre equazioni nelle tre incognite x_1, x_2, x_3

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 + 4x_3 = 1 \\ 5x_1 + 6x_2 + 7x_3 = 0 \\ 8x_1 + 9x_2 + 9x_3 = 0 \end{cases}$$

La matrice dei coefficienti ha determinante

$$\begin{vmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 5 & 6 & 7 \\ 8 & 9 & 9 \end{vmatrix} = 3 \neq 0.$$

Dunque il sistema ha una ed una sola soluzione. Per la regola di Cramer, le componenti della soluzione sono date da

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 0 & 6 & 7 \\ 0 & 9 & 9 \end{vmatrix}}{3} = \frac{-9}{3} = -3$$
$$x_2 = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 1 & 4 \\ 5 & 0 & 7 \\ 8 & 0 & 9 \end{vmatrix}}{3} = \frac{11}{3}$$
$$x_3 = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 5 & 6 & 0 \\ 8 & 9 & 0 \end{vmatrix}}{3} = \frac{-3}{3} = -1$$

Caso singolare

In questo paragrafo iniziamo a dare un'idea su un esempio della ragione per la quale un sistema lineare di n equazioni in n incognite $Ax = b$ con matrice dei coefficienti A singolare non può avere una ed una sola soluzione.

Esempio Consideriamo il sistema lineare di due equazioni nelle due incognite x_1, x_2 dipendente dai parametri p, b_1, b_2

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = b_1 \\ 5x_1 + px_2 = b_2 \end{cases}$$

Il sistema ha una ed una sola soluzione se e solo se

$$\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 5 & p \end{vmatrix} = 2p - 15 \neq 0 \quad \text{cioè} \quad p \neq 15/2.$$

Per $p = 15/2$ il sistema diviene

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = b_1 \\ 5x_1 + 15/2x_2 = b_2 \end{cases}$$

Osserviamo che

$$5x_1 + 15/2x_2 = 5/2(2x_1 + 3x_2).$$

Dunque: (1) se $b_2 = 5/2b_1$ allora la seconda equazione si deduce dalla prima, il sistema equivale alla singola equazione

$$2x_1 + 3x_2 = b_1$$

ed ha infinite soluzioni; (2) se $b_2 \neq 5/2b_1$ allora la seconda equazione è incompatibile con la prima, e il sistema non ha alcuna soluzione.

In generale, se un sistema lineare di n equazioni in n incognite $Ax = b$ ha matrice dei coefficienti A singolare, allora c'è una delle righe di A che si può scrivere come combinazione lineare delle altre, e si può scrivere il primo membro di una certa equazione come combinazione lineare dei primi membri delle altre equazioni; se il secondo membro di quella equazione si può ottenere allo stesso modo dai secondi membri delle altre equazioni, allora quella equazione si può dedurre dalle altre equazioni, e si può togliere dal sistema ...; se il secondo membro di quella equazione non si può ottenere allo stesso modo dai secondi membri delle altre equazioni, allora il sistema è impossibile.