

Lezione 23/2/2021

Dipendenza lineare

Basi, componenti, dimensione.

Rango (e calcolo del rango)

Teorema di Kronecker

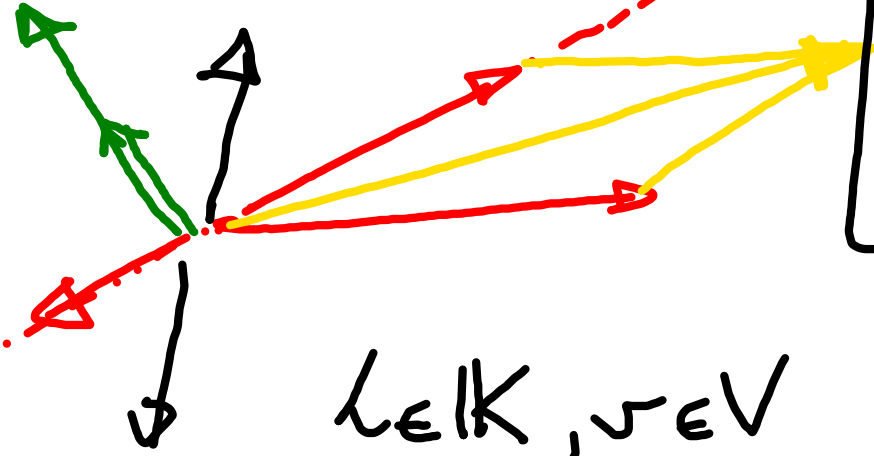
Sistemi lineari.

$V$

$(\mathbb{K}, V, +, \cdot)$



$(V, +)$   
gruppo  
commutativo



$\lambda \in \mathbb{K}, v \in V$   
 $\lambda v$

$$1) \lambda \cdot (v_1 + v_2) = \lambda v_1 + \lambda v_2$$

$$2) (\lambda + \mu) v = \lambda v + \mu v$$

$$3) \lambda (\mu v) = (\lambda \mu) v$$

$$4) 1 v = v$$

$(\mathbb{K}, V, +, \cdot)$  e um o s p. vetorial

La quaterna  $(K, V, +, \cdot)$   
si dice uno SPAZIO VETTORIALE

de:

$K$  è un campo,  $V$  è un insieme,

$+: V \times V \rightarrow V, \cdot: K \times V \rightarrow V$

$(V, +)$  è un gruppo commutativo

$$1) \forall \lambda \in K, \forall v_1, v_2 \in V \quad \lambda(v_1 + v_2) = \lambda v_1 + \lambda v_2$$

$$2) \forall \lambda, \mu \in K, \forall v \in V \quad (\lambda + \mu)v = \lambda v + \mu v$$

$$3) \forall \lambda, \mu \in K, \forall v \in V \quad \lambda(\mu v) = (\lambda \mu)v$$

$$4) 1v = v$$

Dipendenza lineare

Es.  $(\mathbb{R}, \mathbb{R}^2, +, \cdot)$

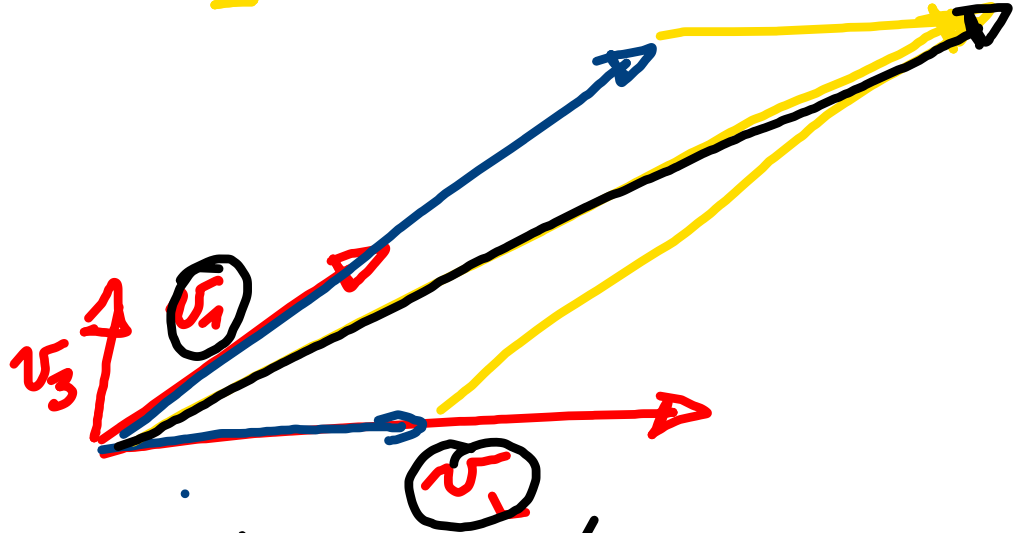
$\mathbb{R}^2$

$\left[ (1,2), (1,1), (0,1) \right]$  sono lin. dip.

$$\underline{(1,2) = 1(1,1) + 1(0,1)}$$

Def.: i vettori  $v_1, \dots, v_n$  si dicono  
lin. indip. se  $\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n = \mathbf{0}_V$   
implica  $\lambda_1 = \dots = \lambda_n = 0$ .

$$\underline{1}(1,2) - \underline{1}(1,1) - \underline{1}(1,0) = (0,0)$$



$$v = h_1 v_1 + h_2 v_2 + h_3 v_3$$

# Sistema di generatrici

~~Def.~~ Si dice che  $\{v_1, \dots, v_n\}$   
è un sistema di generatrici per  
 $V$  se ogni vettore  $v \in V$  si può  
rappresentare come combinazione  
lineare di  $v_1, \dots, v_n$ :

$$v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$$

Def. Ogni sistema di generatori che sia anche lin. in d.p. si chiama **BASE**.

Base per  $\mathbb{R}^2$  :  $\overline{((1,0), (0,1))}$

$$(a,b) = a(1,0) + b(0,1)$$

Base per  $P$  :  $\overline{(1, x, x^2, x^3, \dots \dots)}$



$M_{m,n}(K)$ 

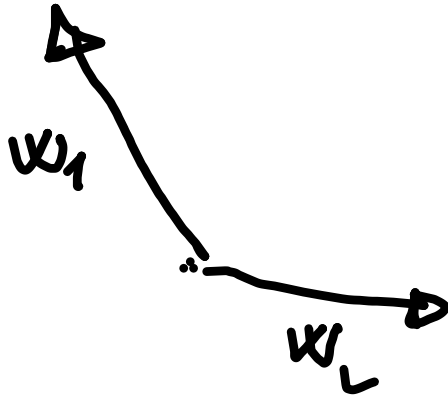
$$\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

$$B = \left( \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & & & \\ 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & & & & \\ 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix}, \dots \right)$$

$$\dots \left( \begin{matrix} E_{11} & & \\ & E_{12} & \\ & & \ddots \\ & & & E_{nn} \end{matrix} \right)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} = 1 E_{11} + 4 E_{12} + 3 E_{21} + 0 E_{22}$$

Teorema: tutte le basi d. V  
hanno la stessa cardinalità.



Def: Si dice dimensione  
di  $V$  ( $\dim V$ ) la cardinalità di  
una qualunque base di  $V$ .

$$\dim \mathbb{R}^2 = 2$$

$$\dim P = \infty$$

$$\dim M_{m,n}(\mathbb{R}) = mn$$

~~(1,2)~~, (1,1), (0,1)  
BASE

~~(1,1)~~, (1,2), (0,1)  
BASE

Teorema: ogni s.v. ammette  
almeno una base.

Componenti di  $v \in V$   
rispetto a una base ordinata  
 $(v_1, \dots, v_n)$ .

$$\left. \begin{aligned} v &= x_1 v_1 + \dots + x_n v_n \\ v &= y_1 v_1 + \dots + y_n v_n \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} x_1 &= y_1 \\ &\vdots \\ x_n &= y_n \end{aligned}$$

$$\underbrace{0}_V = \underbrace{0}_{=0} (x_1 - y_1) v_1 + \dots + \underbrace{0}_{=0} (x_n - y_n) v_n$$

Fissiamo una base  $B$   
per  $V$

$$v \mapsto (x_1, \dots, x_n)$$

$$v = x_1 v_1 + \dots + x_n v_n$$

# Rango di una matrice

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} R_1 \\ \vdots \\ R_m \end{pmatrix}$$

$$A = (C_1 \dots C_n)$$

$$r(A) = \dim \langle R_1, \dots, R_m \rangle$$



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

$$r(A) = 2$$

$$\langle R_1, R_2, R_3 \rangle = \left\{ x_1(1, 1, 0) + x_2(2, 1, 0) + x_3(3, 2, 0) : x_1, x_2, x_3 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ (a, b, 0) : a, b \in \mathbb{R} \right\}$$

$$r(A) = \dim \langle C_1, C_2, C_3 \rangle = 2$$

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

---

$$\dim \langle R_1, \dots, R_m \rangle = \dim \langle C_1, \dots, C_n \rangle$$

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

TRASFORMAZIONI RIGA :

- 1) Permutare le righe di  $A$
- 2) Moltiplicare una riga per  $k \neq 0$
- 3) Aggiungere a una riga il multiplo di un'altra riga.

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

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Si dice rango di  $A$  il numero di pivot in una forma ridotta di  $A$ .

Esempio:

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

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

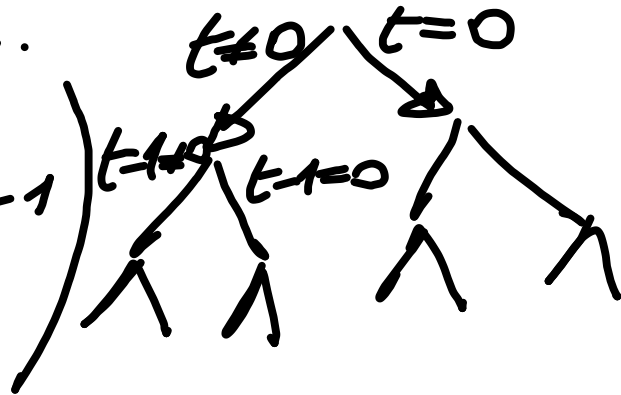
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

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

Molto spesso, nei problemi concreti, le matrici coinvolte sono parametriche.

$$A = \begin{pmatrix} t & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & t-1 \\ \textcircled{1} & 0 & t & 1 \end{pmatrix}$$

$$r(A) = ?$$



Teorema di Kronecker.

Sia  $A$  una matrice  $m \times n$ .

Se  $A$  ammette un minore  $M$   $k \times k$   
con  $\det M \neq 0$  i cui orlati  
(se esistono) abbiano terminazioni  
le nulle, allora  $r(A) = k$ .

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

$$r(A) = 2$$



$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \\ 4 & 3 & 5 \end{pmatrix} = 0 \quad \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 4 & 3 & 3 \end{pmatrix} = 0$$

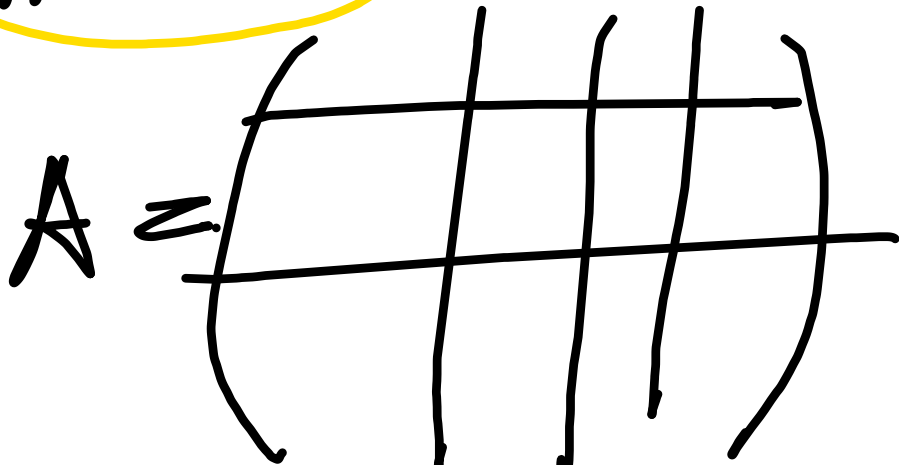
$5 + 6 + 12 - 4 - 10 - 3$ 
 $3 + 6 + 4 - 4 - 6 - 3$

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \\ 5 & 3 & 7 \end{pmatrix} = 0 \quad \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 5 & 3 & 3 \end{pmatrix} = 0$$

$7 + 6 + 15 - 5 - 14 - 3$ 
 $3 + 6 + 5 - 5 - 3 - 6$



Minore di A :



$$A = \begin{pmatrix} 2 & 5 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & 3 & 1 & 2 & 1 \\ -1 & \pi & 0 & 1 & 0 \\ 4 & 5 & 5 & 0 & 100 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} t & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & t-1 \\ 1 & 0 & t & 1 \end{pmatrix} \leftarrow$$

M

$$\det M = t^2 - 1$$

$$\det M \neq 0 \Leftrightarrow t \neq 1, -1$$

$$\text{Se } t \neq 1, -1 \quad r(A) = 3$$


---

$$\text{Se } t = 1$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow r(A) = 2$$

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

$$\rho(A) = 3$$

Let  $t = -1$

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



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

# Sistemi lineari

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

$$AX = B \quad \text{dove}$$

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

$$\boxed{AX = B}$$

$$\begin{cases} x+y=0 \\ 2x+2y=1 \end{cases} \quad \nexists \text{ sol.}$$

$$\begin{cases} x+y=0 \\ 2x+2y=0 \end{cases} \quad \infty \text{ sol.}$$

$$\begin{cases} x+y=1 \\ x-y=2 \end{cases} \quad \exists! \text{ sol.}$$

$$\begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ x + y + z = 3 \end{cases}$$

$$A X = B$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x + 3z = 6 \\ y - 2z = -3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x + y + z = 3 \\ y - 2z = -3 \\ x + 3z = 6 \\ y - 2z = -3 \end{cases}$$

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

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 & | & 6 \\ 0 & 1 & -2 & | & -3 \end{pmatrix}$$