

Siano U e W due sottospazi di uno spazio vettoriale V con intersezione banale ($U \cap W = \{0\}$).

Allora non esiste nessun sottospazio T | $T \oplus U = T \oplus W = V$.

E' falso, ed esempio $V = \mathbb{R}^3$ e siano

$$U = \langle (1, 0, 0)^T \rangle, \quad W = \langle (0, 1, 0)^T \rangle$$

$$U \subseteq V, \quad W \subseteq V, \quad U \cap W = \{0\}$$

$$\text{basta prendere } T = \langle (0, 0, 1)^T, (1, 1, 0)^T \rangle$$

$$T \cap U = T \cap W = \{0\} \rightarrow T \oplus U = T \oplus W = V \quad \square$$

Def (Nucleo): Una applicazione $L: V \rightarrow W$ tra due

\mathbb{R} -spazi vettoriali V e W si dice lineare se

$$\bullet \forall v_1, v_2 \in V, \quad L(v_1 + v_2) = L(v_1) + L(v_2)$$

$$\bullet \forall v \in V, \forall \alpha \in \mathbb{R}, \quad L(\alpha v) = \alpha L(v)$$

L'insieme immagine mediante L del del dominio V di L si

$$\text{chiama Immagine di } L: \quad \text{Im}(L) = L(V)$$

Consideriamo ora la controimmagine del vettore nullo di W :

$$L^{-1}(\{0\}), \quad 0 \in W, \quad \text{questo è}$$

il sottospazio degli elementi di V che sono mandati mediante L nel vettore nullo di W : tale sottospazio di V si chiama nucleo dell'applicazione lineare L

$$\text{Ker}(L) = \{v \in V \mid L(v) = 0 \in W\} = L^{-1}(\{0\})$$

dim Ker L = dim V - dim Im L

Def (Sistema lineare): Un sistema lineare di m equazioni in n incognite a coefficienti reali è una lista di m equazioni lineari nelle incognite x1, ..., xn

{ a11x1 + a12x2 + ... + a1nxn = b1
a21x1 + a22x2 + ... + a2nxn = b2
...
am1x1 + am2x2 + ... + amnxn = bm, aij in R
i=1,...,m
j=1,...,n
bi in R, i=1,...,m

Il sistema si dice OMOGENEO se bi = 0 for i=1,...,m

Si dice QUADRATO se m=n

La matrice A = [a11 a12 ... a1n
a21 a22 ... a2n
...
am1 am2 ... amn] n x m
Mm,n(IR)

matrice incompleta, mentre la matrice (A|b) =

[a11 a12 ... a1n | b1
a21 a22 ... a2n | b2
...
am1 am2 ... amn | bm] in Mm,n+1(IR) n x (m+1)

matrice completa. Indichiamo con lo Spazio delle Soluzioni

del sistema lineare Ax = b con S = { x in R^n | Ax = b }

Se il sistema è omogeneo S0 = { x in R^n | Ax = 0 }

pertanto posto L : R^n -> R^m
x -> L(x) = Ax = b, A in Mm,n(IR)

allora S0 = Ker L (Ker A)

$b \in \text{Im } L$, se $b \notin \text{Im } L$ allora il sistema è impossibile \rightarrow controllo sul verso con Rouché-Capelli.

Caso generale, $b \neq 0 \in \mathbb{R}^m$, $b \in \text{Im } L$, allora lo

spazio delle soluzioni non è più uno spazio vettoriale

(come $b \in S_0$) ma è uno Spazio Affine:

$$S = x_p + S_0 = x_p + \text{Ker } L$$

$x_p = \begin{bmatrix} x_{1p} \\ \vdots \\ x_{np} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n$ è una soluzione particolare del sistema

$$t.c. \quad A \begin{bmatrix} x_{1p} \\ \vdots \\ x_{np} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

Teorema (di Rouché-Capelli): Dato un sistema lineare

$Ax = b$, $A \in M_{m,n}(\mathbb{R})$, $x \in \mathbb{R}^n$, $b \in \mathbb{R}^m$ una omelle

soluzione se $\text{rank } A = \text{rank}(A|b)$ cioè se il

rango della matrice incompleta coincide con il rango della

matrice completa. Nel caso di uguaglianza le soluzioni sono

dette dal sottoinsieme $v + \text{Ker } A$ di \mathbb{R}^n ove v è una sol.

particolare del sistema e $\text{Ker } A$ è il nucleo dell'appl.

$$L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

Il sottospazio vettoriale $\text{Ker } A$ ha dimensione

$$\dim \text{Ker } A = n - \text{rank } A$$

\uparrow \uparrow
 $\dim V$ $\dim \text{Im } L$

Definire l'insieme delle soluzioni è una spazio vettoriale ma b è la m-upla nulla, ovvero ma il sistema è omogeneo.

Esempio: (Sist. impossibile): $\begin{cases} 2x=1 \\ 4x=2 \end{cases}$ $Ax=b$ $x=A^{-1}b$

$$\begin{cases} 2x=1 \\ 3x=4 \end{cases} \rightarrow A = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$(A|b) = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \rightarrow \det(A|b) = 8 - 3 = 5 \neq 0$$

non $A \neq \text{rang}(A|b) \rightarrow$ il sistema è impossibile

Esercizio 1 Risolvere il sistema

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 = 1 \\ x_2 = -3 \end{cases}, \text{ nelle incognite } x_1, x_2, x_3$$

Sol: ~~incognite~~ $n = 3 \rightarrow \mathbb{R}^3$
~~equazioni~~ $m = 2 \rightarrow \mathbb{R}^2$
(lin. indep)

$$L: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix}, x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$$(A|b) = \left[\begin{array}{cc|cc} 2 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -3 \end{array} \right] \rightarrow \text{rang } A = \text{rang}(A|b) = 2$$

il sistema ammette soluzioni $S = x_p + \text{Ker } A$, ove

$$\dim \text{Ker } A = 3 - 2 = 1$$



Sol particolare: $Ax_p = b$

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1p} \\ x_{2p} \\ x_{3p} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} 2x_{1p} - x_{2p} = 1 \\ x_{2p} = -3 \\ x_{3p} = x_3 \in \mathbb{R} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x_{1p} = \frac{1}{2}(1 + x_{2p}) \\ \phantom{x_{1p}} = -1 \\ \phantom{x_{1p}} = -1 \end{cases}$$

$x_{3p} = 1 \rightarrow x_p = (-1, -3, 1)^T$
 $0x_{1p} + 0x_{2p} + 0x_{3p} = 0$

Sol del sistema lineare omogeneo associato:

$$S_0 = \text{Ner } L = \left\{ x \in \mathbb{R}^3 \mid Ax = 0 \in \mathbb{R}^2 \right\} =$$

$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} =$$

$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{cases} 2x_1 - x_2 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} \right\} = \left\{ x \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{cases} 2x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} \right\}$$

$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^3 \mid x = (0, 0, x_3)^T, x_3 \in \mathbb{R} \right\} = \langle (0, 0, 1)^T \rangle$$

l'insieme delle soluzioni è pertanto

$$S = x_p + \text{Ner } L = \begin{bmatrix} -1 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} + \left\langle \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle$$

Esercizio 2: Risolvere

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 + x_3 + x_4 = 1 \\ 5x_2 - 3x_3 - 5x_4 = -3 \\ 3x_1 - 4x_2 + 3x_3 + 4x_4 = 3 \end{cases} \text{ nelle incognite } x_1, x_2, x_3, x_4$$

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & 1 & | & 1 \\ 0 & 1 & -3 & -5 & | & -3 \\ 3 & -4 & 3 & 4 & | & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{(1) \leftrightarrow (2)} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -3 & -5 & | & -3 \\ 2 & -1 & 1 & 1 & | & 1 \\ 3 & -4 & 3 & 4 & | & 3 \end{pmatrix}$$

\rightarrow il sistema è risolubile in \mathbb{R}^4 perché $\text{rank}(A) = \text{rank}(A|b) = 3 < 4$.
 Il sistema è risolubile in \mathbb{R}^4 perché $\text{rank}(A) = \text{rank}(A|b) = 3 < 4$.
 $\exists A^{-1}$ e $\exists x = A^{-1}b$

(d) Algoritmo di Gauss-Jordan per risolvere il sistema

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 & 1 & | & 1 \\ 0 & 1 & -3 & -5 & | & -3 \\ 3 & -4 & 3 & 4 & | & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{(1) \leftrightarrow (2)} \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 & -5 & | & -3 \\ 2 & -1 & 1 & 1 & | & 1 \\ 3 & -4 & 3 & 4 & | & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{(2) \times 2 + (1)} \begin{bmatrix} 0 & 1 & -3 & -5 & | & -3 \\ 0 & 1 & -5 & -9 & | & -5 \\ 3 & -4 & 3 & 4 & | & 3 \end{bmatrix}$$

$S = \{ \text{soluzioni} \}$
 $S = S - \mathbb{R} = \{ \text{soluzioni} \}$
 $A^{-1}b + x = z$

Sol: in forma matriciale

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -3 & -5 \\ 3 & -4 & 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$A \in M_{3,4}(\mathbb{R})$ va intesa come matrice di

un'applicazione lineare da \mathbb{R}^4 in \mathbb{R}^3 .

In particolare A avrà necessariamente nucleo

non banale perché la dimensione dell'immagine

è al più 3 ($\text{rank } A \leq 3$,

$\dim \text{Ker } A = 4 - \text{rank } A \geq 1$).

Riduciamo e scalari la matrice completa $(A|b)$:

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 2 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -3 & -5 & -3 \\ 3 & -4 & 3 & 4 & 3 \end{array} \right] \xrightarrow{H_{3,1}(-\frac{3}{2})} \left[\begin{array}{cccc|c} 2 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -3 & -5 & -3 \\ 0 & -\frac{5}{2} & \frac{3}{2} & \frac{5}{2} & \frac{3}{2} \end{array} \right]$$

$$\xrightarrow{H_{3,2}(\frac{1}{2})} \left[\begin{array}{cccc|c} \textcircled{2} & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & \textcircled{5} & -3 & -5 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \textcircled{0} \end{array} \right] \quad (2 \text{ pivots})$$

A

il \times di pivots è 2, $\dim \text{Im } L = 2$

$\rightarrow \dim \text{Ker } L = 4 - 2 = 2$

Il rango della matrice completa è pure 2 (non ci sono pivots nell'ultima colonna)

Bonchi-Capelli $\rightarrow S = X_p + \text{Ker } A$

6

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2x \\ 5x \\ 3x \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -3 & -5 \\ 3 & -4 & 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}$$

$(1, 0, 0, 0) = 2x_1$
 $(0, 1, 0, 0) = 5x_2$
 $(0, 0, 1, 0) = 3x_3$
 $(0, 0, 0, 1) = 3x_4$

insieme con $x_1 = 2x_2 = 3x_3 = 3x_4$

$$\text{Ker } A = \{ x \in \mathbb{R}^4 \mid Ax = 0 \} = \text{Null } A = 2$$

$$\text{Ker } A = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} \mid \begin{pmatrix} 2x & -x & x & x \\ 0 & 5y & -3y & -5y \\ 0 & -\frac{5}{2}y & \frac{3}{2}y & \frac{5}{2}y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\left\langle \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle + \left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\rangle = \text{Null } A + \text{span} \{ \dots \} = 2$$

insieme con $x_1 = 2x_2 = 3x_3 = 3x_4$

$x_1 = 2x_2 = 3x_3 = 3x_4$

$x_1 = 2x_2 = 3x_3 = 3x_4$

Determiniamo $\text{Ker } A = \{x \in \mathbb{R}^4 \mid Ax = 0 \in \mathbb{R}^2\}$

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -3 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 + x_3 + x_4 = 0 \\ 5x_2 - 3x_3 - 5x_4 = 0, \quad x_3, x_4 \in \mathbb{R} \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 = \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 - \frac{1}{2}x_4 \\ x_2 = \frac{3}{5}x_3 + x_4 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \text{Ker } A &= \left(\frac{1}{2} \left(\frac{3}{5}x_3 + x_4 \right) - \frac{1}{2}x_3 - \frac{1}{2}x_4, \frac{3}{5}x_3 + x_4, x_3, x_4 \right)^T = \\ &= \left(\frac{3}{10}x_3 - \frac{1}{2}x_3 + \frac{x_4}{2} - \frac{x_4}{2}, \frac{3}{5}x_3 + x_4, x_3, x_4 \right)^T = \\ &= \left(-\frac{1}{5}x_3, \frac{3}{5}x_3 + x_4, x_3, x_4 \right)^T = \\ &= \left(-\frac{1}{5}x_3, \frac{3}{5}x_3, x_3, 0 \right)^T + \left(0, x_4, 0, x_4 \right)^T = \\ &= \frac{1}{5}x_3 \left(-1, 3, 5, 0 \right)^T + x_4 \left(0, 1, 0, 1 \right)^T, \quad x_3, x_4 \in \mathbb{R} \end{aligned}$$

$$\rightarrow \text{Ker } A = \left\langle \left(-\frac{1}{5}, \frac{3}{5}, 1, 0 \right)^T, \left(0, 1, 0, 1 \right)^T \right\rangle$$

Adesso resta da trovare una soluzione particolare del sistema

completo usando la forma a ordini:

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & -3 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{1p} \\ x_{2p} \\ x_{3p} \\ x_{4p} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$x_{3p}, x_{4p} \in \mathbb{R}$

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 + x_3 + x_4 = 1 \\ 5x_2 - 3x_3 - 5x_4 = -3 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{posto ad esempio} \\ x_{3p} = x_{4p} = 0 \end{array}$$

$$\text{min } h_0 \begin{cases} 2x_1 - x_2 = 1 \\ 5x_2 = -3 \end{cases} \begin{cases} x_1 = (1 + (-3/5)) \cdot 1/2 \\ x_2 = -3/5 \end{cases} \begin{cases} x_1 = 1/5 \\ x_2 = -3/5 \end{cases}$$

Partente: $S = x_p + S_0 =$

$$\begin{bmatrix} 1/5 \\ -3/5 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \left\langle \begin{bmatrix} -1/5 \\ 3/5 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle$$

$$= \left\{ (1/5 - 1/5\alpha, -3/5 + 3/5\alpha + \beta, \alpha, \beta)^T \mid \alpha, \beta \in \mathbb{R} \right\}$$

[Faint handwritten notes and calculations, including matrix operations and vector representations.]

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/5 \\ -3/5 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1/5 \\ 3/5 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \alpha + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \beta$$

[Faint handwritten notes at the bottom of the page.]