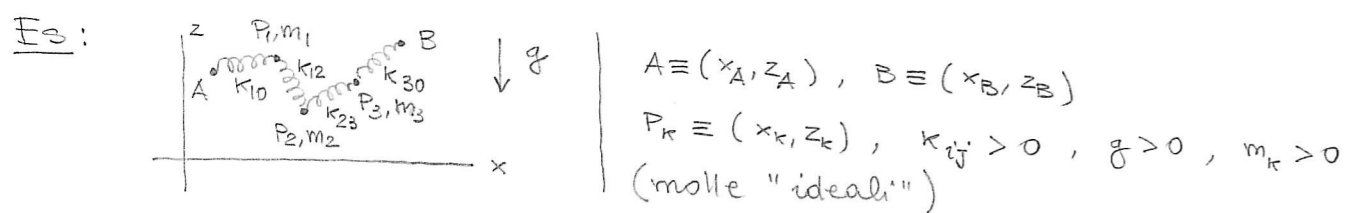


Oss: $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, simm; SE EG e' def in A e $(S, D) = EG(A)$ con $d_{11} > 0, \dots, d_{nn} > 0$ ALLORA A e' SDP.
(dim: ...)

TEO (caratterizz SDP): $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ simm.
 $A \text{ e' SDP} \iff (S, D) = EG(A)$
con $d_{11} > 0, \dots, d_{nn} > 0 \iff \det A[k] > 0$ per $k=1, \dots, n$

(dim: prima parte segue da Oss. precedenti; seconda parte...)



Eq. per l'equilibrio (asse x):

$$C \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{10} x_A \\ 0 \\ k_{30} x_B \end{bmatrix}$$

where $C = \begin{bmatrix} k_{10} + k_{12} & -k_{12} & 0 \\ -k_{12} & k_{12} + k_{23} & -k_{23} \\ 0 & -k_{23} & k_{30} + k_{23} \end{bmatrix}$

(asse z): $C \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{10} z_A - m_1 g \\ -m_2 g \\ k_{30} z_B - m_3 g \end{bmatrix}$

Oss:
• i due sist hanno la stessa matrice
• C non e' PDF
• C e' SDP (dim: ...)

Es (per casa): ricavare le eq di equilibrio.

Es: $\forall x \in \mathbb{R}, A(x) = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 1 & x & x \\ 0 & x & 1 \end{bmatrix}$; determ per quali $x \in \mathbb{R}$ la matrice $A(x)$ risulta SDP.

Es: $\forall x \in \mathbb{R}, B(x) = \begin{pmatrix} x & 1 \\ 1 & x \end{pmatrix}$; determ per quali $x \in \mathbb{R}$ la matrice $B(x)$ risulta SDP e per quali SDN.
(def: ... $Ax \cdot x < 0$)

Es (per casa): usando le def, decidere se la matrice del circuito (lez precedenti) sia SDP.

Pb: cosa fare se EG non def in A

Es (pivoting): $A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$

def: P_{ij} e' la matrice di perm che scambia riga i con riga j.

- $A^{(1)} = A; A^{(2)} = H_1 P_{12} A; A^{(3)} = H_2 P_{23} A^{(2)}$ e' tr sup ...
- $A^{(3)} = (H_2 P_{23} H_1 P_{12}) A$ ovvero: $A = (P_{12}^T H_1^{-1} P_{23}^T H_2^{-1}) A^{(3)}$
- ma $P_{12}^T H_1^{-1} P_{23}^T H_2^{-1}$ non e' tr inf con 1 sulla diag (*)
- $P = P_{23} P_{12}, P (P_{12}^T H_1^{-1} P_{23}^T H_2^{-1})$ e' tr inf con 1 sulla diag (**)

Q. di: $S = P (P_{12}^T H_1^{-1} P_{23}^T H_2^{-1}), D = A^{(3)}$ e' fatt LR di PA

• $A = P^T S D; (P; S, D) = EGP(A)$

Es: $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \dots A^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \dots$ EGP non def in A.

TEO (ris def EGP): $A = (a_1, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^{n \times n}$
EGP e' def in A $\iff a_1, \dots, a_{n-1}$ lin indep
(dim: no)

Oss: • (uso EGP per soluz sistemi)

- 1) $(P; S, D) = EGP(A)$
- 2) $Sx = Pb$ (con SA)
- 3) $Dx = c$ (con SI)

Procedura soddisfac (op in IR):
SE A invert TEOVA la soluz
ALTRIM si arresta

• (unicita') Es: $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$; applicare EGP utlizz (1) P_{12} (2) P_{13} e confrontare le fatt ottenute.