

2 SISTEMI di EQUAZIONI LINEARI

Pb: dati $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ invertibile, $b \in \mathbb{R}^n$
determinare $x^* \in \mathbb{R}^n$ t.c. $Ax^* = b$

Oss: A invertibile significa (proprietà equivalenti):

- $\exists!$ $B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ t.c. $AB = BA = I$ (matr. identità, $B = A^{-1}$)
- $\det A \neq 0$
- $\ker A = \{0\}$
- $Ax = 0 \Rightarrow x = 0$
- colonne (righe) di A sono elem. lin. indep. (q. d. BASE) di \mathbb{R}^n
- $\forall b \in \mathbb{R}^n, \exists!$ x^* : $Ax^* = b$

Casi SEMPLICI

(D) A diagonale ($a_{ij} = 0$ per $i \neq j$)

- invertibile $\sim a_{kk} \neq 0, k=1, \dots, n$
- soluzione: $x_k = b_k / a_{kk}, k=1, \dots, n$

(T) A triangolare ($a_{ij} = 0$ per $\begin{cases} i > j & \text{tr. SUPERIORE} \\ i < j & \text{tr. INFERIORE} \end{cases}$)

- invertibile $\sim a_{kk} \neq 0, k=1, \dots, n$
- soluzione: TS) SOSTITUZIONE all'INDIETRO
TI) SOSTITUZIONE in AVANTI (Es: descrivere procedure!)

$x = SI(T, c)$

dati: $T \in \mathbb{R}^{n \times n}$ tr. sup. invert, $c \in \mathbb{R}^n$
uscita: $x \in \mathbb{R}^n$ t.c. $Tx = c$

$x_n = c_n / t_{nn}$

per $k = n-1, \dots, 1$ infatti:

- $s_k = c_k - (t_{k,k+1} x_{k+1} + \dots + t_{k,n} x_n)$;
- $x_k = s_k / t_{kk}$

PROCEDURA (FUNZIONE)
SOSTITUZIONE all'INDIETRO
(op. in \mathbb{R})

(O) A ortogonale (ovvero - proprietà equivalenti):

- colonne (righe) sono BASE ORTONORMALE di \mathbb{R}^n , risp. al p.s. canonico
- $A^T A = I$
- $A^{-1} = A^T$

- invertibile sicuramente
- soluzione: $Ax = b \sim A^T A x = A^T b$
 $\sim x = A^T b$

(P) A di permutazione (le colonne [righe] di A sono una permutaz. di quelle e_1, \dots, e_n della matr. identità; Es: I, J)

Oss: A di permutazione... $\Rightarrow A$ ortogonale
 $v \in \mathbb{R}^n$, le comp. di $Av \dots$

- invertibile sicuramente
- soluzione: $x^* = A^T b$ (ottenuta permutando le comp. di b !)

Es: $v = \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}$; detum P di perm. t.c. $Pv = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix}$

Caso GENERALE

idea: fattorizzare A con (scrivere A come prodotto di) fattori SEMPLICI...

Es: (1) fattorizzazione LR $S, D \in \mathbb{R}^{n \times n}$ t.c.
 • S tr. inf. con $s_{kk} = 1$ (invert!)
 • D tr. sup.
 • $SD = A$

Oss: A invert $\Leftrightarrow D$ invert

(2) fattorizz QR

$U, T \in \mathbb{R}^{n \times n}$ t.c.

• U ortogonale (invertibile!)

• T tr sup

• $UT = A$

Oss: A invert $\Leftrightarrow T$ invert

... poi (uso della fattorizzazione $A = MN$)

$$Ax = b \sim MNx = b$$

• cambio variabili: $Nx = c$

• $Mc = b$ (caso semplice) \rightarrow ricavo c

• $Nx = c$ (caso semplice) \rightarrow ricavo x

Es: $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 0 \\ 1 & 6 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$ e' fatt di A ;

• decidere se LR o QR (o nessuna delle due...)

• risolvere il sist $Ax = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 7 \end{bmatrix}$

Pb: assegnata $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ determ fatt LR ...

Soluz: tentare usando elin di Gauss

... QR

Soluz: tentare usando procedura di GRAM-SCHMIDT