

Es: $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 0 \\ 1 & 6 & 0 \end{bmatrix}$; per determ fatt LR si utilizza la proc di ELIMINAZ di GAUSS:

1) $A^{(1)} = A$

2) si indice con r_k la riga k -esima della matrice...

$r'_1 = r_1$; $r'_2 = r_2 + \lambda_{21} r_1$ (λ_{21} t.c. $r'_{21} = 0$)

$r'_3 = r_3 + \lambda_{31} r_1$ (λ_{31} t.c. $r'_{31} = 0$)

ovvero: $A^{(2)} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \lambda_{21} & 1 & 0 \\ \lambda_{31} & 0 & 1 \end{bmatrix}}_{H_1} A^{(1)}$ e $A^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 4 & -1 \end{bmatrix}$ $\lambda_{21} = -1, \lambda_{31} = -1$

3) $r'_1 = r_1$; $r'_2 = r_2$; $r'_3 = r_3 + \lambda_{32} r_2$ (λ_{32} t.c. $r'_{32} = 0$)

ovvero: $A^{(3)} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & \lambda_{32} & 1 \end{bmatrix}}_{H_2} A^{(2)}$ e $A^{(3)} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ $\lambda_{32} = -2$

OM: $A^{(3)}$ è tr sup (un candidato fatt destro di fatt LR)

H_1, H_2 sono tr sup con 1 sulla diag (\Rightarrow invertibili)

$A^{(3)} = H_2 A^{(2)} = H_2 H_1 A \Rightarrow A = H_1^{-1} H_2^{-1} A^{(3)}$

e $H_1^{-1} H_2^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\lambda_{21} & 1 & 0 \\ -\lambda_{31} & -\lambda_{32} & 1 \end{bmatrix}$ è tr inf con 1 sulla diag

dunque: $H_1^{-1} H_2^{-1}, A^{(3)}$ è fatt LR di A

Oss: i coeff $-\lambda_{ij}$ si chiamano MOLTIPLICATORI.

Oss: $k \in \{1, \dots, m-1\}, v \in \mathbb{R}^m$ t.c. $v_k \neq 0$; posto

$l = \left(\underbrace{0, \dots, 0}_k; \frac{v_{k+1}}{v_k}, \dots, \frac{v_m}{v_k} \right)^T \in \mathbb{R}^m$ e

$H = I - l e_k^T \in \mathbb{R}^{m \times m}$ si ha:

• H è tr inf con $h_{jj} = 1, j = 1, \dots, m$ (\Rightarrow invertibile)

• $Hv = (v_1, \dots, v_k, 0, \dots, 0)^T$

• $\forall w \in \mathbb{R}^m$ t.c. $w_k = 0$ si ha $Hw = w$

Per esplicitare la dipendenza da v e k , indichiamo le matrici H con le sigle $\lambda(v, k)$.

Es: $v = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \\ 6 \end{bmatrix}, k=2; v_2 \neq 0, l = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}, l e_2^T = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 0 \end{bmatrix} = (0, l, 0, 0)$

e $\lambda\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \\ 6 \end{bmatrix}, 2\right) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$.

descrizione delle funzione EG (operando in \mathbb{R})

$(S, D) = EG(A)$

dati: $A \in \mathbb{R}^{m \times m}$;

$A^{(1)} = A$;

per $k = 1, \dots, m-1$ ripetere

se $a_{kk}^{(k)} \neq 0$ allora

(OM: $a_{kk}^{(k)}$ si chiama PIVOT)

• $H_k = \lambda(a_{kk}^{(k)}, k)$;

• $A^{(k+1)} = H_k A^{(k)}$

altrimenti STOP

uscita: $S = H_1^{-1} \dots H_{m-1}^{-1}; D = A^{(m)}$

Es: $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 4 & 0 & 1 \\ 6 & 1 & -1 \end{bmatrix}$, $A^{(1)} = A$

• $k=1$, $a_{11}^{(1)} = 2 \neq 0$; $H_1 = \lambda \left(\begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ 6 \end{bmatrix}, 1 \right) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ -3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$; $A^{(2)} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \end{bmatrix}$

• $k=2$, $a_{22}^{(2)} = -2 \neq 0$; $H_2 = \lambda \left(\begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ -2 \end{bmatrix}, 2 \right) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$; $A^{(3)} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$

$$EG(A) = \left(\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} \right)$$

Oss: • $A^{(m)}$ è tr sup

• H_k^{-1} è tr inf con 1 sulle diag ($k=1, \dots, m-1$)

$\Rightarrow S = H_1^{-1} \dots H_{m-1}^{-1}$ è tr inf con $s_{kk} = 1$

Es (per caso): prodotto di matrici tr inf con 1 sulle diag è tr inf con 1 sulle diag.

• $A^{(m)} = H_{m-1} \dots H_1 A \Rightarrow A = H_1^{-1} \dots H_{m-1}^{-1} A^{(m)} = S D$

• $d_{kk} = a_{kk}^{(k)}$ (k -esimo pivot)

Pb: non sempre EG è def (Es: $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$)