

• Caso generale

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

Es: ① fattorizzazione LR (o LU):

$$S, D \in \mathbb{R}^{n \times n} \text{ t.c.}$$

- S tr inf con $s_{kk} = 1$ (\Rightarrow invertibile)
- D tr sup
- $SD = A$

$$A \text{ invert} \Leftrightarrow D \text{ invert}$$

② fattorizzazione QR:

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

- U ortogonale (\Rightarrow invertibile)
- T tr sup
- $UT = A$

$$A \text{ invert} \Leftrightarrow T \text{ invert}$$

... poi (uso della fattorizz $A = MN$):

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

- cambio variabili : $c = Nx$
- $Mc = b$ caso semplice : determino c
- $Nx = c$ caso semplice : determino x

Es: $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 0 \\ 1 & 6 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 7 \end{bmatrix}$

- verificare che la fattorizzazione è corretta (è LR)
- risolvere il sistema usando SA, SI.

Pb: come determinare una fattorizzazione?

- LR: eliminazione di Gauss;
- QR: procedura di ortonormalizzazione.

* PROCEDURA EG *

Es: $\begin{matrix} A^{(1)} \\ \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ \times & \times & \times \\ \times & \times & \times \end{bmatrix} \\ A \end{matrix} \xrightarrow{H_1} \begin{matrix} A^{(2)} \\ \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ 0 & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & \cdot \end{bmatrix} \\ H_1 A^{(1)} \end{matrix} \xrightarrow{H_2} \begin{matrix} A^{(3)} \\ \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \cdot \end{bmatrix} \\ H_2 A^{(2)} \end{matrix} = D$

- $D = H_2 H_1 A$ con H_1, H_2 tr inf con 1 sulla di'ag

$\Rightarrow A = \left(H_1^{-1} H_2^{-1} \right) D$
 $\leftarrow = S$ (tr inf con $s_{kk} = 1$)

• $H_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\lambda_{21} & 1 & 0 \\ -\lambda_{31} & 0 & 1 \end{bmatrix}$, $H_1^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \lambda_{21} & 1 & 0 \\ \lambda_{31} & 0 & 1 \end{bmatrix}$, $S = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \lambda_{21} & 1 & 0 \\ \lambda_{31} & \lambda_{32} & 1 \end{bmatrix}$

↑
da H_2^{-1}

⇒ noti λ_{ij} costruire S è banale!

- calcolo λ_{ij} : ad es λ_{21} è l'unico t.c

$$\left[\text{riga 2 di } A^{(1)} \right] - \lambda_{21} \left[\text{riga 1 di } A^{(1)} \right]$$

$$= [\textcircled{0} \cdot \cdot] \quad (\text{riga 2 di } A^{(2)})$$

il primo elem dell'uguaglianza è

$$a_{21}^{(1)} - \lambda_{21} a_{11}^{(1)} = 0$$

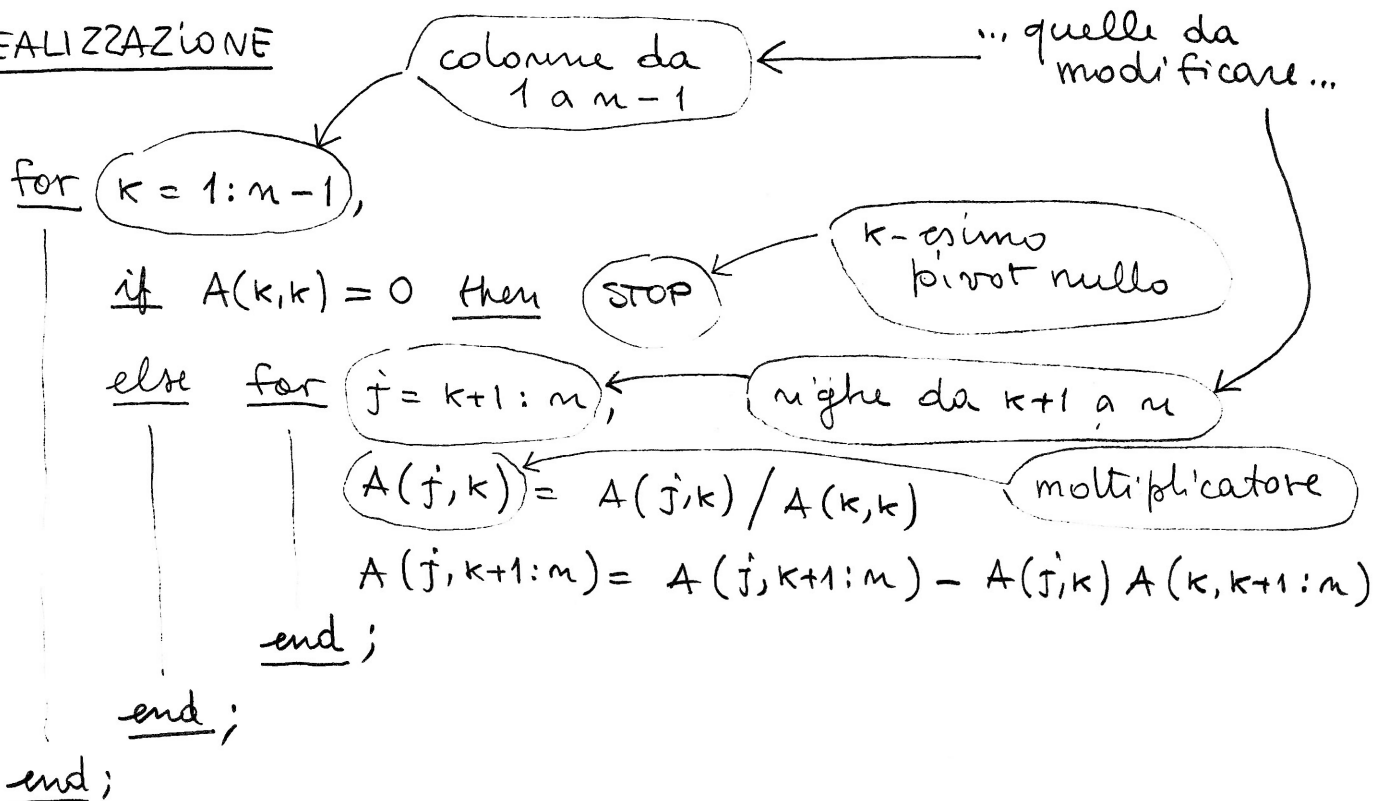
⇒ SE $a_{11}^{(1)} \neq 0$ ALLORA

$$\lambda_{21} = \frac{a_{21}^{(1)}}{a_{11}^{(1)}}$$

PIVOT

MOLTIPLICATORE

REALIZZAZIONE



Es:

$A = A^{(1)}$

1	2	1
1	4	0
1	6	0

← D

↙ D

1	2	1
1	2	-1
1	4	-1

← $A^{(2)}$

S →

↘ D

1	2	1
1	2	-1
1	2	1

← $A^{(3)}$

S →

$k=1$

$a_{11} = 1 \neq 0 \rightarrow \boxed{j=2} \quad a_{21} = \frac{a_{21}}{a_{11}} = \frac{1}{1} = 1$

$A(2, 2:3) = [4, 0] - 1 \cdot [2, 1] = [2, -1]$

$\boxed{j=3} \quad a_{31} = \frac{a_{31}}{a_{11}} = \frac{1}{1} = 1$

$A(3, 2:3) = [6, 0] - 1 \cdot [2, 1] = [4, -1]$

$k=2$

$a_{22} = 2 \neq 0 \rightarrow \boxed{j=3} \quad a_{32} = \frac{a_{32}}{a_{22}} = \frac{4}{2} = 2$

$A(3, 3) = -1 - 2 \cdot (-1) = 1$