

(2) SISTEMI DI EQUAZIONI LINEARI

(2.01) Esempio.

Esempi di contesti in cui si devono risolvere sistemi di equazioni lineari:

- ad ogni iterazione del metodo di Newton per funzioni da $\mathbb{R}^n$ in $\mathbb{R}^n$;
- risoluzione di reti elettriche resistive lineari
- risoluzione di reti elettriche RLC lineari in regime sinusoidale

(2.02) Problema.

Dati $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ invertibile e $b \in \mathbb{R}^n$, determinare $x^* \in \mathbb{R}^n$ t.c. $Ax^* = b$. La colonna x^* si chiama *soluzione* del sistema $Ax = b$.

(2.03) Osservazione.

Una matrice $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ è invertibile se verifica una delle seguenti proprietà *equivalenti*:

- esiste una matrice $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$ t.c. $AM = MA = I$ (la matrice M si chiama matrice *inversa* di A e si indica con A^{-1})
- $Ax = 0 \Leftrightarrow x = 0$ (questa proprietà si esprime anche con $\ker A = \{0\}$)
- per *ogni* colonna $b \neq 0$ in $\mathbb{R}^n$, esiste *una sola* soluzione x^* del sistema $Ax = b$
- $\det A \neq 0$

(2.04) Osservazione (casi semplici).

Decidere se la matrice A del sistema è invertibile e, in caso affermativo, determinare la soluzione del sistema $Ax = b$ è *semplice* quando la *struttura* di A ricade in uno dei seguenti casi:

(D) *diagonale* (A è diagonale se $i \neq j \Rightarrow a_{i,j} = 0$)

- Si ha: $\det A = a_{1,1} \cdots a_{n,n}$, quindi: $\det A = 0 \Leftrightarrow$ esiste k t.c. $a_{k,k} = 0$. Dunque: A *invertibile se e solo se per ogni k si ha $a_{k,k} \neq 0$* .
- Se A è invertibile, le componenti della soluzione x^* del sistema $Ax = b$ si determinano con:

$$x_k^* = b_k / a_{k,k}$$

Il numero di operazioni necessario per determinare la soluzione è:

n *divisioni*.

(T) *triangolare* (A è triangolare *superiore* se $i > j \Rightarrow a_{i,j} = 0$; è triangolare *inferiore* se $i < j \Rightarrow a_{i,j} = 0$)

- Anche in questo caso si ha: $\det A = a_{1,1} \cdots a_{n,n}$. Dunque: A *invertibile se e solo se*

per ogni k si ha $a_{k,k} \neq 0$.

- Se A è triangolare superiore invertibile, le componenti della soluzione x^* del sistema $Ax = b$ si determinano con la seguente procedura di *sostituzione all'indietro*:

$z = SI(T, c)$

se T non è triangolare superiore invertibile allora STOP;

altrimenti

$z_n = c_n / t_{n,n};$

per $k = n-1, \dots, 1$ ripeti

$s = t_{k,k+1} * x_{k+1} + \dots + t_{k,n} * x_n;$

$x_k = (b_k - s) / t_{k,k};$

Il numero di operazioni necessario per determinare la soluzione è:

$$n \text{ divisioni} + \frac{n(n-1)}{2} \text{ (moltiplicazioni + somme)}$$

(2.05) Esercizio (per casa).

Descrivere la procedura di *sostituzione in avanti* di intestazione

$$z = SA(T, c)$$

che, dati una matrice triangolare inferiore invertibile T ed una colonna c , determina la soluzione del sistema $Tx = c$. Determinare anche il numero di operazioni necessario per determinare la soluzione.