Corso di Laurea in Fisica. Geometria 1. a.a. 2006-07.
Gruppo B. Prof. P. Piazza
Soluzione compito a casa del 2/11/06

Soluzione esercizio 1. La matrice dei coefficienti del sistema è

$$S = \begin{vmatrix} \mathbf{1} & -1 & 1 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & \mathbf{1} & -2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \mathbf{1} & -1 \end{vmatrix}$$

I pivot compaiono nella matrice in grassetto e sono:
$p_1 = 1$ nella colonna $j_1 = 1$
$p_2 = 1$ nella colonna $j_2 = 3$
$p_3 = 1$ nella colonna $j_3 = 5$.
Le variabili dipendenti sono quindi x_1, x_3, x_5. La variabili libere sono x_2, x_4, x_6. Da quanto visto a lezione (Lemma 6.1 e Corollario 6.2) il rango di S è 3 ed una base per $\operatorname{Im} S$ è costituita dalle colonne $S^{j_1}, S^{j_2}, S^{j_3}$, cioè dalle colonne S^1, S^3, S^5 .
Risolvendo all'indietro abbiamo

$$\begin{cases} x_1 = x_2 - 3x_4 + 2x_6 \\ x_3 = 2x_4 + 2x_6 \\ x_5 = x_6 \end{cases}$$

che possiamo riscrivire come

$$\begin{cases} x_1 = x_2 - 3x_4 + 2x_6 \\ x_2 = x_2 \\ x_3 = 2x_4 + 2x_6 \\ x_4 = x_4 \\ x_5 = x_6 x_6 = x_6 \end{cases}$$

Quindi se Σ_0 denota l'insieme delle soluzioni, e cioè $\mathrm{Ker} L_S \equiv \mathrm{Ker} S$, si avrà

$$\underline{x} \in \Sigma_0 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \\ x_6 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_2 - 3x_4 + 2x_6 \\ x_2 \\ 2x_4 + 2x_6 \\ x_4 \\ x_6 \\ x_6 \end{vmatrix} = x_2 \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + x_4 \begin{vmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + x_5 \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}$$

Conclusione:

$$\Sigma_0 \equiv \mathrm{Ker} S = \mathrm{Span} \left(\begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} \right) .$$

Dato che $\dim \mathrm{Ker} S = 6 - \mathrm{rg} S = 6 - 3 = 3$ si ha subito che questi vettori sono una base di $\mathrm{Ker} S$ e cioè di Σ_0.

Soluzione esercizio 2. È chiaro che $\Sigma_0 = \mathrm{Ker} A$ con

$$A = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 5 & 0 & 3 \end{vmatrix}$$

Applicando il metodo di Gauss sappiamo che $A\underline{x} = \underline{0}$ è equivalente al sistema $S\underline{x} = \underline{0}$ con

$$S = \begin{vmatrix} \mathbf{1} & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & \mathbf{1} & 1 & -1/2 & 0 \\ 0 & 0 & \mathbf{2} & 1/2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

I pivots di questa matrice a scala sono $p_1 = 1$ nella colonna $j_1 = 1$, $p_2 = 1$ nella colonna $j_2 = 2$ e $p_3 = 2$ nella colonna $j_3 = 3$. Da quanto visto a lezione (Lemma 6.1 e Corollario 6.2) il rango di S è 3 ed una base per $\operatorname{Im} S$ è costituita dalle colonne $S^{j_1}, S^{j_2}, S^{j_3}$, cioè dalle colonne S^1, S^2, S^3 . Inoltre (Teorema 6.3):

(i) $\operatorname{Ker} A = \operatorname{Ker} S$ (equivalentemente, il sistema $A\underline{x} = \underline{0}$ è equivalente a $S\underline{x} = \underline{0}$)
(ii) $\operatorname{rg} A = \operatorname{rg} S (= 3)$
(iii) le colonne $A^{j_1}, A^{j_2}, A^{j_3}$, cioè le colonne A^1, A^2, A^3, costituiscono una base per $\operatorname{Im} A$.

Tornando all'esercizio: $\Sigma_0 = \operatorname{Ker} A$ è ottenuto trovando $\operatorname{Ker} S$ che è l'insieme delle soluzioni del sistema

$$\begin{cases} \mathbf{x_1} + \mathbf{x_2} + 2\mathbf{x_3} + x_5 = 0 \\ \mathbf{x_2} + \mathbf{x_3} - \frac{1}{4}x_4 = 0 \\ 2\mathbf{x_3} + \frac{1}{2}x_4 + 2x_5 = 0 \end{cases}$$

con variabili dipendenti $\mathbf{x_1}, \mathbf{x_2}, \mathbf{x_3}$ e variabili libere x_4 e x_5. (Da ora in poi tralasceremo però la notazione in grassetto.) Risolvendo all'indietro il sistema

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + 2x_3 = -x_5 \\ x_2 + x_3 = \frac{1}{4}x_4 \\ 2x_3 = -\frac{1}{2}x_4 - 2x_5 \end{cases}$$

otteniamo (controllate i conti)

$$\begin{cases} x_1 = \frac{1}{4}x_4 \\ x_2 = \frac{1}{4}x_4 + x_5 \\ x_3 = -\frac{1}{4}x_4 - x_5 \end{cases}$$

che è ovviamente equivalente a

$$\begin{cases} x_1 = \frac{1}{4}x_4 \\ x_2 = \frac{1}{4}x_4 + x_5 \\ x_3 = -\frac{1}{4}x_4 - x_5 \\ x_4 = x_4 \\ x_5 = x_5 \end{cases}$$

Quindi

$$\operatorname{Ker} S = \left\{ \begin{vmatrix} \frac{1}{4}x_4 \\ \frac{1}{4}x_4 + x_5 \\ -\frac{1}{4}x_4 - x_5 \\ x_4 \\ x_5 \end{vmatrix} , \ x_4, x_5 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ \frac{x_4}{4} \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ 4 \\ 0 \end{vmatrix} + x_5 \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix} , \ x_4, x_5 \in \mathbb{R} \right\}$$

Conclusione:

$$\Sigma_0 = \operatorname{Ker} A = \operatorname{Ker} S = \operatorname{Span}((1, 1, -1, 4, 0), (0, 1, -1, 0, 1))$$

ed è chiaro che questi due vettori sono una base per Σ_0.

Soluzione esercizio 3. Applicando Gauss a

$$A = \left|\begin{array}{ccccc|c} 1 & 1 & 2 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & 5 & 0 & 3 & 1 \end{array}\right|$$

otteniamo

$$\left|\begin{array}{ccccc|c} \mathbf{1} & 1 & 2 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & \mathbf{1} & 1 & -1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 0 & \mathbf{2} & 1/2 & 2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}\right|$$

Sia S la matrice 4×5 a sinistra (la stessa dell'esercizio precedente); sia

$$\underline{c} = (1, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, 0)\,.$$

Allora $S\underline{x} = \underline{c}$ è un sistema compatibile (per il Corollario 6.2). Per il teorema 6.3 (i) sappiamo che il nostro sistema non-omogeneo è equivalente al sistema $S\underline{x} = \underline{c}$; ne segue che il nostro sistema è compatibile e le sue soluzioni sono date dalle soluzioni di $S\underline{x} = \underline{c}$. Procedendo come nell'esercizio precedente, ma tenendo conto dei termini noti, otteniamo

$$\Sigma = \underline{v}_0 + \mathrm{Span}((1, 1, -1, 4, 0), (0, 1, -1, 0, 1))$$

con

$$\underline{v}_0 = (\frac{5}{4}, -\frac{3}{4}, \frac{1}{4}, 0, 0)\,.$$

Osservate che abbiamo verificato esplicitamente il Teorema di struttura: Σ è espresso come somma di una soluzione particolare del sistema, $\underline{v}_0$, e di tutte le soluzioni del sistema *omogeneo* associato.

Soluzione esercizio 4. Notiamo innanzitutto che $W = \mathrm{Ker} A$ con $A \in M_{1,5}(\mathbb{R})$, $A = |1\ 0\ -1\ 1\ 1\,|$. Dato che A ha ovviamente rango uguale ad 1, ne segue che W ha dimensione $5 - \mathrm{rg}A = 4$. Per determinare una base di W risolviamo il sistema omogoneo di 1 equazione in 5 incognite che definisce W:
scriciamo quindi $W = \{\underline{x} \in \mathbb{R}^5 \,|\, \mathbf{x_1} = x_3 - x_4 - x_5\}$. Variabile dipendente: x_1. Variabili libere x_2, x_3, x_4, x_5. Quindi

$$W = \left\{ \left|\begin{array}{c} x_3 - x_4 - x_5 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{array}\right|, x_2, x_3, x_4, x_5 \in \mathbb{R} \right\}$$

Ne segue, ragionando come al solito, che

$$W = \mathrm{Span}\left(\left|\begin{array}{c} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{array}\right|, \left|\begin{array}{c} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{array}\right|, \left|\begin{array}{c} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{array}\right|, \left|\begin{array}{c} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{array}\right| \right)$$

Dato che W ha dimensione 4 ne segue che necessariamente i quattro vettori dati sono una base di W.