

Ranghi e sistemi lineari:

Si ha in particolare che:

$$\dim \ker f_A = n - \operatorname{rg}(A)$$

Inoltre, data una base T di $\ker f_A$ e una sol. particolare \underline{v} di $A\underline{x} = \underline{b}$, ogni sol. è della forma $\underline{v} + \alpha_1 \underline{t}_1 + \dots + \alpha_n \underline{t}_n$.

Metodo di eliminazione di Gauss

Si prova a ridurre un sistema a un sistema più facile da risolvere. Si impiegano le seguenti operazioni:

(i) scambio di righe $\tilde{A}_i \leftrightarrow \tilde{A}_j$

(ii) moltiplicazione di una riga per uno scalare non nullo: $\tilde{A}_i \rightarrow \alpha \tilde{A}_i, \alpha \neq 0$

(iii) somma a una riga il multiplo di un'altra:
 $\tilde{A}_i \rightarrow \tilde{A}_i + \alpha \tilde{A}_j$

Prop. Le tre operazioni lasciano invariate le soluzioni.

(i) equivale a scambiare due eq. del sistema

(ii) equivale a moltiplicare per uno scalare un eq. del sistema

$$(iii) \begin{cases} a_{i1}x_1 + \dots + a_{in}x_n = b_i \\ a_{j1}x_1 + \dots + a_{jn}x_n = b_j \end{cases} \iff$$

$$\iff \begin{cases} a_{i1}x_1 + \dots + a_{in}x_n + \lambda(a_{j1}x_1 + \dots) = b_i + \lambda b_j \\ a_{j1}x_1 + \dots + a_{jn}x_n = b_j \end{cases} \quad \square$$

Prop. 2 Le tre operazioni lasciano invariato lo Span delle righe.

(i) equivale a commutare due righe

(ii) $\text{Span}(A_1, \dots, A_i, \dots, A_m) = \text{Span}(A_1, \dots, \lambda A_i, \dots, A_m)$

(iii) $\text{Span}(A_1, \dots, A_i, A_j, \dots) = \text{Span}(A_1, \dots, A_i + \lambda A_j, A_j, \dots)$

□

Algoritmo

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & \dots \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{bmatrix}$$

se $a_{11} \neq 0$: $\frac{1}{a_{11}} = k^{-1}$

$$- A_2 \rightarrow A_2 - \frac{a_{21}}{a_{11}} A_1$$

$$- A_3 \rightarrow A_3 - \frac{a_{31}}{a_{11}} A_1$$

...

Subito dopo otterro' una matrice del tipo:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & \cdots & \cdots \\ \vdots & a_{22}' & \cdots & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots \end{bmatrix}$$

se $a_{22}' \neq 0$, ripeto l'algoritmo con la colonna successiva.

Se $a = 0$, scambio la riga con una riga con primo termine non nullo; qualora non esistesse, passo alla porzione successiva della matrice.

Infine otterro' una matrice del tipo:

$$S = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & p_1 & * & * & * & * \\ 0 & 0 & 0 & 0 & p_2 & \cdots & * & * \\ \vdots & \vdots & 0 & 0 & 0 & 0 & p_i & \cdots \end{bmatrix}$$

la matrice e'

detta "a scala", e

gli scalari colorati

sono detti: **PIVOT**.

oss. le colonne contenenti pivot sono lin. ind.

Corollario Detto k il numero di pivot di S , si ha che $\text{rg}(S) = k$.

Infatti: le colonne dei pivot sono lin. ind. e sono

base per le colonne con $m-k$ zeri finali.

Corollario $\text{rg}(A) = \text{rg}(S)$

Sia Π l'insieme delle soluzioni:

$$\left. \begin{array}{l} \bullet \dim \Pi = n - \text{rg}(A) \\ \bullet \dim \Pi = n - \text{rg}(S) \end{array} \right\} \Rightarrow \text{rg}(A) = \text{rg}(S) \quad \square$$

Teorema Detto $\tilde{\text{rg}}(A)$ il rango delle righe (ossia $\text{rg}(A^T)$), allora $\text{rg}(A) = \tilde{\text{rg}}(A) = \text{rg}(A^T)$.

Equivalentemente $\tilde{\text{rg}}(S)$ è pari a quanti pivot ci sono, quindi: $\text{rg}(S) = \tilde{\text{rg}}(S)$.

Poiché $\text{Span}(A_1, \dots, A_m) = \text{Span}(S_1, \dots, S_m)$,

si ottiene che $\tilde{\text{rg}}(A) = \text{rg}(S) = \text{rg}(A)$.

\square

