

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

IN GENERALE UN SISTEMA LINEARE È UN ⁽¹⁾
SISTEMA FORMATO DA 2 O PIÙ EQUAZIONI
DI 1° GRADO IN PIÙ INCOGNITE, NELLE QUALI OGNI
INCOGNITA COMPARE CON ESPONENTE PARI AD 1.
VISTO CHE PER CALCOLARE IL GRADO DI UN SISTEMA
BASTA MOLTIPLICARE I GRADI DELLE EQUAZIONI
CHE LO COMpongONO ALLORA IL GRADO DI QUESTI
SISTEMI È 1 (PERCHÉ $1 \cdot 1 \cdot 1 \cdot \dots \cdot 1 = 1$), DA QUESTO IL
NOI ME DI SISTEMA LINEARE -

CONSIDERANDO I 2 SEMPlici CASI:

- 1) UN NUMERO DI EQUAZIONI UGUALE AL NUMERO DI INCOGNITE
- 2) UN BASSO NUMERO DI INCOGNITE

ALLORA POSSIAMO PARLARE DI:

- SISTEMI 2x2 (2 EQUAZIONI IN 2 INCOGNITE)
INDICATI GENERALMENTE NELLA FORMA

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \end{cases}$$

DOVE a e b SONO I COEFFICIENTI DELLE INCOGNITE, MENTRE c I TERMINI NOTI, NELLE 2 EQUAZIONI.

- SISTEMI 3x3 (3 EQUAZIONI IN 3 INCOGNITE)

$$\begin{cases} a_1x + b_1y + c_1z = d_1 \\ a_2x + b_2y + c_2z = d_2 \\ a_3x + b_3y + c_3z = d_3 \end{cases}$$

DOVE a, b, c SONO I COEFFICIENTI DELLE INCOGNITE, MENTRE d I TERMINI NOTI, NELLE 3 EQUAZIONI.

OSSERVAZIONE:

GEOMETRICAMENTE OGNI EQUAZIONE LINEARE (CIOÈ DI 1° GRADO) RAPPRESENTA UNA RETTA. LE DIMENSIONI DEL LUOGO GEOMETRICO IN CUI SI TROVA TALE RETTA È DATO PROPRIO DAL NUMERO DI INCOGNITE IN ESSA PRESENTI - CIOÈ:

EQUAZIONE DI 1° GRADO
IN 2 INCOGNITE
(RETTA)



LUOGO IN 2
DIMENSIONI
(PIANO CARTESIANO)

EQUAZIONE DI 1° GRADO
IN 3 INCOGNITE
(RETTA)



LUOGO IN 3
DIMENSIONI
(SPAZIO)

SAPENDO CHE PER 2 PUNTI PASSA UNA ED UNA SOLA RETTA (SIA NEL PIANO CHE NELLO SPAZIO) E RICORDANDO CHE NEL PIANO (2 DIMENSIONI) OGNI PUNTO È INDICATO CON UNA COPPIA DI VALORI $(x; y)$, MENTRE NELLO SPAZIO (3 DIMENSIONI) OGNI PUNTO È INDICATO CON UNA TRIPLA DI VALORI $(x; y; z)$, ALLORA CONOSCEENDO 2 PUNTI PER I QUALI PASSA POSSIAMO DISEGNARE UNA RETTA -

CONSIDERIAMO AD ESEMPIO L'EQUAZIONE

$$y = 3x$$

EQUAZIONE DI 1° GRADO (LINEARE) IN 2 INCOGNITE, SAPPIAMO QUINDI CHE ESSA RAPPRESENTA UNA RETTA NEL PIANO CARTESIANO -

CONSIDERIAMO I VALORI DI x $(-1; 2)$ E TROVIAMO

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

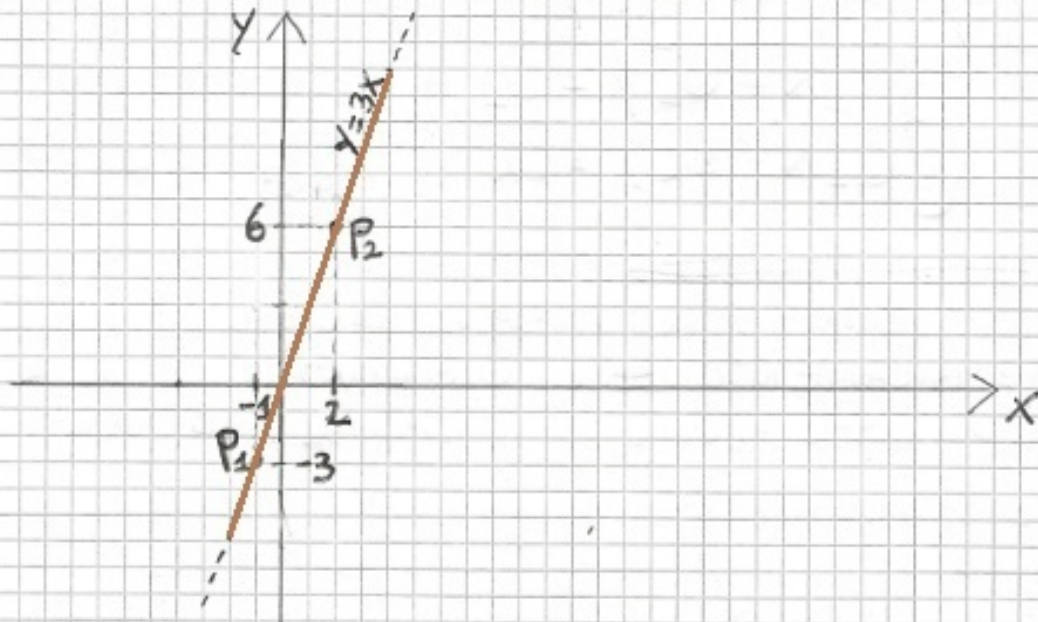
2 PUNTI (PER I QUALI PASSA LA RETTA) MEDIANTE LA TABELLA SEGUENTE

X	Y = 3X		X	Y
-1	$Y = 3 \cdot (-1) = -3$	CIDÈ	-1	-3
2	$Y = 3 \cdot (2) = 6$		2	6

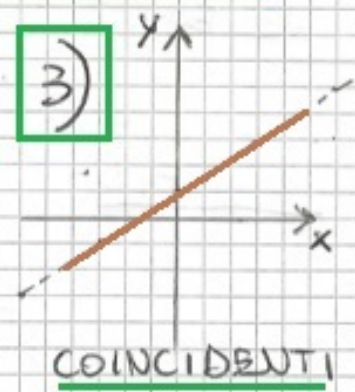
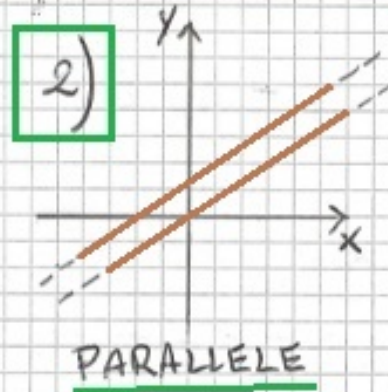
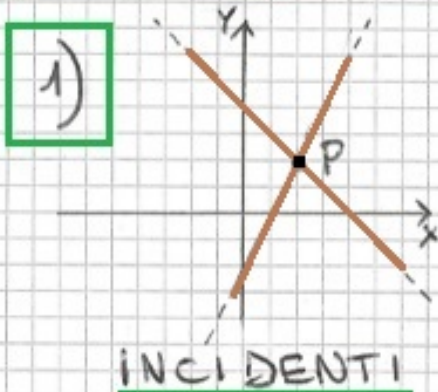
I 2 PUNTI PER I QUALI PASSA LA RETTA SONO

$$P_1(-1; -3) \quad P_2(2; 6)$$

POSSIAMO COSÌ DISEGNARE LA RETTA



CONSIDERANDO 2 RETTE SUL PIANO CARTESIANO, CIOÈ 2 EQUAZIONI DI 1° GRADO (LINEARI) IN DUE INCOGNITE, ESSE POSSO DISPORSI IN TRE MODI DIVERSI.



SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

1) INCIDENTI

SONO 2 RETTE CHE SI INCONTRANO IN 1 PUNTO

2) PARALLELE

SONO 2 RETTE CHE NON SI INCONTRANO MAI (NON HANNO PUNTI IN COMUNE)

3) COINCIDENTI

SONO RETTE CHE HANNO TUTTI I PUNTI IN COMUNE (UNA SOVRAPPONTE ALL'ALTRA)

CONSIDERIAMO ADESSO LA FORMA GENERICA DI UN SISTEMA 2x2 (CIOÈ 2 EQUAZIONI LINEARI IN 2 INCOGNITE):

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \end{cases}$$

TALE SISTEMA QUINDI DARÀ DELLE SOLUZIONI, CHE GEOMETRICAMENTE CI DIRANNO COME LE 2 RETTE CHE LO COMPONGONO, SI DISPONGONO NEL PIANO.

DAL SISTEMA POSSIAMO ANCHE SCRIVERE LA MATRICE DEI COEFFICIENTI DELLE INCOGNITE, CIOÈ:

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}$$

DELLA QUALE SE NE PUÒ CALCOLARE IL DETERMINANTE CHE È:

$$D = a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1$$

ESEMPIO:

$$\begin{cases} x + y = 5 \\ 3x - y = 7 \end{cases}$$

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

LA MATRICE DEI COEFFICIENTI È:

(2)

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 3 & -1 \end{vmatrix}$$

IL CUI DETERMINANTE È

$$D = 1 \cdot (-1) - 3 \cdot 1 = -1 - 3 = -4$$

IN CONCLUSIONE ALLORA POSSIAMO DIRE CHE, DATO UN SISTEMA LINEARE, ESSO SARÀ:

A) DETERMINATO

CIOÈ CHE AMMETTE UNA SOLUZIONE E GEOMETRICAMENTE SIGNIFICA CHE LE RETE SONO INCIDENTI E QUINDI SI INCONTRANO IN UN PUNTO CHE È LA SOLUZIONE DEL SISTEMA.

IL DETERMINANTE DELLA MATRICE DEI COEFFICIENTI È DIVERSO DA ZERO

$$D \neq 0$$

E I RAPPORTI DEI COEFFICIENTI SONO DIVERSI

$$\frac{a_1}{a_2} \neq \frac{b_1}{b_2}$$

B) INDETERMINATO

CIOÈ CHE AMMETTE INFINITE SOLUZIONI E GEOMETRICAMENTE LE RETE SONO COINCIDENTI, HANNO INFINITI PUNTI IN COMUNE CHE SONO LA SOLUZIONE DEL SISTEMA
IL DETERMINANTE DELLA MATRICE DEI COEFFICIENTI È UGUALE A ZERO

$$D = 0$$

E I RAPPORTI DEI COEFFICIENTI SONO UGUALI

$$\frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} = \frac{c_1}{c_2}$$

C) IMPOSSIBILE

CIOÈ CHE NON AMMETTE SOLUZIONI E GEOMETRICAMENTE LE RETTE SONO PARALLELE.

IL DETERMINANTE DELLA MATRICE DEI COEFFICIENTI È UGUALE A ZERO

$$D = 0$$

E I RAPPORTI DEI COEFFICIENTI SONO UGUALI MA DIVERSI DA QUELLO DEI TERMINI NOTI:

$$\frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} \neq \frac{c_1}{c_2}$$

ESEMPIO:

DATO IL SEGUENTE SISTEMA LINEARE

$$\begin{cases} x + y - 6 = 0 \\ 3x - 2y + 2 = 0 \end{cases}$$

STABILIRE SE È DETERMINATO.

PER PRIMA COSA, MEDIANTE SEMPLICI PASSAGGI ALGEBRICI, TRASFORMATO IL SISTEMA NELLA COSIDDETTA FORMA NORMALE (GENERALE)

$$\begin{cases} x + y = 6 \\ 3x - 2y = -2 \end{cases}$$

SCRIVIAMO QUINDI LA MATRICE DEI COEFFICIENTI, E CALCOLIAMO IL SUO DETERMINANTE:

$$D = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 3 & -2 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-2) - 3 \cdot 1 = -5$$

VISTO CHE $D \neq 0$ POSSIAMO GIÀ DIRE CHE IL SISTEMA È DETERMINATO, COSA CHE POSSIAMO VERIFICARE ANCHE MEDIANTE I RAPPORTI DEI COEFFICIENTI:

$$\frac{a_1}{a_2} = \frac{1}{3}$$

$$\frac{b_1}{b_2} = \frac{1}{-2} = -\frac{1}{2}$$

CIOÈ

$$\frac{1}{3} \neq -\frac{1}{2}$$

METODI DI RISOLUZIONE

PER DETERMINARE LE SOLUZIONI DI UN SISTEMA LINEARE ESISTONO DIVERSI METODI, COME:

- METODO PER SOSTITUZIONE
- METODO PER CONFRONTO
- METODO PER RIDUZIONE
- METODO DI CRAMER

- METODO PER SOSTITUZIONE

DATO UN SISTEMA LINEARE IN FORMA NORMALE (GENERALE), QUESTO METODO PREVEDE DI:

- 1) ISOLARE UN'INCOGNITA* IN UN'EQUAZIONE, IN MODO DA OTTENERE UN'ESPRESSIONE CHE DIPENDE DALLE ALTRE INCOGNITE;
- 2) SOSTITUIRE L'ESPRESSIONE NELLE ALTRE EQUAZIONI IN MODO DA ELIMINARE L'INCOGNITA* ISOLATA PRIMA;
- 3) RIPETERE IL PROCEDIMENTO FINO A CHE NON RIMANGA UN'EQUAZIONE DI 1° GRADO AD UNA INCOGNITA, E RISOLVERLA;
- 4) SOSTITUIRE IL VALORE TROVATO DELL'INCOGNITA NELLE ALTRE EQUAZIONI FINO A DETERMINARE IL VALORE DELLE ALTRE INCOGNITE.

ESEMPIO

CONSIDERIAMO SEMPRE IL SISTEMA

$$\begin{cases} x + y = 6 \\ 3x - 2y = -2 \end{cases}$$

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

DAL CALCOLO DEL DETERMINANTE DELLA MATRICE DEI COEFFICIENTI FATTO IN PRECEDENZA SAPPIAMO CHE SI TRATTA DI UN SISTEMA DETERMINATO, CIOÈ AMMETTE UNA SOLUZIONE.

TROVIAMO TALE SOLUZIONE MEDIANTE IL METODO PER SOSTITUZIONE:

1) PASSO 1, ISOLIATO UN'INCOGNITA;

$$\begin{cases} X + Y = 6 \\ 3X - 2Y = -2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X = 6 - Y \\ 3X - 2Y = -2 \end{cases}$$

IN QUESTO CASO ABBIAMO ISOLATO LA X NELLA PRIMA EQUAZIONE

2) PASSO 2, SOSTITUIAMO L'ESPRESSIONE DELL'INCOGNITA NELLE ALTRE EQUAZIONI:

$$\begin{cases} X = 6 - Y \\ 3(6 - Y) - 2Y = -2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X = 6 - Y \\ 18 - 3Y - 2Y = -2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} X = 6 - Y \\ 18 - 5Y = -2 \end{cases}$$

OTTEGUENDO UNA EQUAZIONE DI 1° GRADO IN UNA INCOGNITA (Y)

3) PASSO 3, RISOLViamo L'EQUAZIONE DI 1° GRADO E TROVIAMO IL VALORE DI Y:

$$\begin{cases} X = 6 - Y \\ -5Y = -2 - 18 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X = 6 - Y \\ -5Y = -20 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X = 6 - Y \\ \frac{-5Y}{-5} = \frac{-20}{-5} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X = 6 - Y \\ Y = 4 \end{cases}$$

4) PASSO 4, SOSTITUIAMO IL VALORE TROVATO NELLE ALTRE EQUAZIONI:

$$\begin{cases} X = 6 - (4) \\ Y = 4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X = 2 \\ Y = 4 \end{cases} \Rightarrow \boxed{(2; 4) \text{ SOLUZIONE}}$$

QUINDI LE 2 RETTE DEL SISTEMA SONO INCIDENTI (SI TOCCANO) NEL PUNTO $P(2; 4)$.

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

-METODO PER ~~CONFRONTO~~

(3)

DATO UN SISTEMA LINEARE IN FORMA NORMALE,
QUESTO METODO PREVEDE DI:

- 1) RISCRIVERE TUTTE LE EQUAZIONI ISOLANDO LA STESSA INCOGNITA
- 2) SOSTITUIRE L'ESPRESSIONE DELL'INCOGNITA OBTENUTA DA UNA DELLE EQUAZIONI, IN TUTTE LE ALTRE
- 3) TRALASCIARE MOMENTANEAMENTE L'EQUAZIONE (DALLA QUALE SI È PRESA L'ESPRESSIONE DELL'INCOGNITA) E RISOLVERE IL SISTEMA LINEARE RIMANENTE CHE AURÀ UN'EQUAZIONE E UN'INCOGNITA IN MEZO

ESEMPIO:

CONSIDERIAMO SEMPRE IL SISTEMA

$$\begin{cases} x + y = 6 \\ 3x - 2y = -2 \end{cases}$$

- 1) PASSO 1, ISOLIAMO LA STESSA INCOGNITA IN ENTRAMBE LE EQUAZIONI, LA X:

$$\begin{cases} x = 6 - y \\ 3x = 2y - 2 \end{cases} \quad \begin{cases} x = 6 - y \\ x = \frac{2}{3}y - \frac{2}{3} \end{cases}$$

- 2) PASSO 2, SOSTITUIAMO L'ESPRESSIONE DELLA X TROVATA NELLA SECONDA EQUAZIONE, NELLA PRIMA EQUAZIONE:

$$\begin{cases} \frac{2}{3}y - \frac{2}{3} = 6 - y \\ x = \frac{2}{3}y - \frac{2}{3} \end{cases}$$

- 3) CONSIDERIAMO SOLO LA PRIMA EQUAZIONE CHE ABBIAMO TRASFORMATO IN UNA EQUAZIONE DI 1°

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

AD UNA INCOGNITA, FACILMENTE RISOLVIBILE:

$$\frac{2}{3}y - \frac{2}{3} = 6 - y$$

$$\frac{2}{3}y + y = 6 + \frac{2}{3}$$

$$\frac{5}{3}y = \frac{20}{3}$$

$$5y = 20$$

$$y = \frac{20}{5} = 4$$

A QUESTO PUNTO SOSTITUIAMO IL VALORE DI Y NELLA PRIMA EQUAZIONE

$$x = 6 - y = 6 - 4 = 2$$

ED ABBIAMO OTTENUTO LA SOLUZIONE

$$(2; 4)$$

METODO PER RIDUZIONE

DATO UN SISTEMA LINEARE IN FORMA NORMALE, QUESTO METODO PREVEDE DI ELIMINARE UNA DELLE 2 INCOGNITE IN UNA DELLE 2 EQUAZIONI, IN UN COLPO SOLO:

- 1) SI MOLTIPLICA UNA DELLE 2 EQUAZIONI PER UN NUMERO DIVERSO DA ZERO, IN MODO CHE UNA DELLE 2 INCOGNITE ~~IN UNA~~ NELLE 2 EQUAZIONI ABBAIA I COEFFICIENTI UGUALI O OPPOSTI;
- 2) SI SOTTRAGGONO O SOMMANO MEMBRO A MEMBRO LE 2 EQUAZIONI IN MODO CHE UNA DELLE 2 INCOGNITE VENGA ELIMINATA;
- 3) SI SCRIVE UN NUOVO SISTEMA FORMATO DA UNA DELLE 2 EQUAZIONI INIZIALI E DALL'EQUAZIONE IN 1 INCOGNITA OBTENUTA

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

ESEMPIO:

CONSIDERIAMO SEMPRE IL SISTEMA

$$\begin{cases} x + y = 6 \\ 3x - 2y = -2 \end{cases}$$

1) PASSO 1, MOLTIPLICHIAMO PER 3 LA PRIMA EQUAZIONE

$$\begin{cases} 3 \cdot (x + y) = 3 \cdot 6 \\ 3x - 2y = -2 \end{cases} \quad \begin{cases} 3x + 3y = 18 \\ 3x - 2y = -2 \end{cases}$$

2) PASSO 2, SOTTRAIAMO MEMBRO A MEMBRO LE 2 EQUAZIONI

$$\begin{aligned} 3x + 3y - (3x - 2y) &= 18 - (-2) \\ 3x + 3y - 3x + 2y &= 18 + 2 \\ 5y &= 20 \end{aligned}$$

$$y = \frac{20}{5} = 4$$

3) PASSO 3, RISCRIVIAMO IL NUOVO SISTEMA E LO RISOLVIAMO

$$\begin{cases} x + y = 6 \\ y = 4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 6 - 4 = 2 \\ y = 4 \end{cases} \Rightarrow (2; 4)$$

- METODO DI CRAMER

QUESTO METODO CONSISTE NEL SFRUTTARE LA MATRICE DEI COEFFICIENTI (VISTA IN PRECEDENZA):

1) PASSO 1, SI SCRIVE LA MATRICE DEI COEFFICIENTI, E SE NE CALCOLA IL DETERMINANTE D , SE $D \neq 0$ IL SISTEMA È DETERMINATO E SI CONTINUA, SE $D = 0$ IL SISTEMA È INDETERMINATO O IMPOSSIBILE E CI SI FERMA.

2) PASSO 2, SE $D \neq 0$, SI SCRIVONO ALTRE 2 MATRICI:

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

QUELLA CON AL POSTO DEI COEFFICIENTI DELLA X I TERMINI NOTI, E QUELLA CON AL POSTO DEI COEFFICIENTI DELLA Y I TERMINI NOTI, E SE NE CALCOLANO I DETERMINANTI CHE CHIATTEREMO D_x e D_y (NEL CASO 2X2) (3 NEL CASO 3X3 E COSÌ VIA ...)

3) PASSO 3, SI CALCOLA IL VALORE DELLE INCOGNITE RAPPORTANDO IL DETERMINANTE DELLE RISPETTIVE MATRICI AL DETERMINANTE DELLA MATRICE DEI COEFFICIENTI.

CIOÈ (2X2):

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \end{cases}$$

$$D \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} \neq 0 \Rightarrow$$

$$D_x \begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{vmatrix}$$

$$D_y \begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix}$$

$$x = \frac{D_x}{D}$$

$$y = \frac{D_y}{D}$$

ESEMPIO:

$$\begin{cases} x + y = 6 \\ 3x - 2y = -2 \end{cases}$$

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

$$D_x \begin{vmatrix} 6 & 1 \\ -2 & -2 \end{vmatrix} = -12 + 2 = -10$$

$$D_y \begin{vmatrix} 1 & 6 \\ 3 & -2 \end{vmatrix} = -2 - 18 = -20$$

$$x = \frac{-10}{-5} = 2 \quad y = \frac{-20}{-5} = 4 \Rightarrow (2; 4)$$

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

SISTEMI 3x3 (3 EQUAZIONI E 3 INCOGNITE)

IN QUESTO CASO SIGNIFICA CONSIDERARE 3 RETTE NELLO SPAZIO CARTESIANO (3 DIMENSIONI)

CONSIDERANDO LA FORMA GENERICA DI UN SISTEMA 3x3

$$\begin{cases} a_1x + b_1y + c_1z = d_1 \\ a_2x + b_2y + c_2z = d_2 \\ a_3x + b_3y + c_3z = d_3 \end{cases}$$

LA MATRICE DEI COEFFICIENTI DELLE INCOGNITE SARÀ:

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

DELLA QUALE SE NE PUÒ CALCOLARE IL DETERMINANTE MEDIANTE GLI SVILUPPI DEL TEOREMA DI "LAPLACE", CIOÈ FORMULE RICORSIVE CHE POSSONO ESSERE APPLICATE PER RIGHE O PER COLONNE A MATRICI QUADRATE DI ORDINE QUALSIASI, (DIDÈ 2x2, 3x3, 4x4, ...)

TRALASCIANDO IL TEOREMA DI LAPLACE IN QUESTA SEDE, PRENDIAMO IN CONSIDERAZIONE LA PRIMA RIGA DELLA NOSTRA MATRICE

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ a_1 & b_1 & c_1 \end{pmatrix}$$

E CONSIDERIAMO CON SEGNO - (MENO) OGNI COEFFICIENTE IN ESSA CONTENUTO IN POSIZIONE PARI (NEL NOSTRO CASO SOLO b_1), CIOÈ:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ a_1 & -b_1 & c_1 \end{pmatrix}$$

A QUESTO PUNTO MOLTIPLICHIAMO OGNI COEFFICIENTE PER IL DETERMINANTE DELLA SOTTOMATRICE CHE SI OTTIENE ESCLUDENDO LA RIGA (IN QUESTO CASO LA 1ª) E LA COLONNA DEL COEFFICIENTE STESSO, CIOÈ:

$$D = a_1 \cdot \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - b_1 \cdot \begin{vmatrix} a_2 & c_2 \\ a_3 & c_3 \end{vmatrix} + c_1 \cdot \begin{vmatrix} a_2 & b_2 \\ a_3 & b_3 \end{vmatrix}$$

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

A QUESTO PUNTO QUINDI SAPPIAMO CHE SE

$$D \neq 0$$

IL DETERMINANTE È DIVERSO DA 0 (ZERO) IL SISTEMA È DETERMINATO E AMMETTE UNA SOLUZIONE, CIOÈ UNA TRIPLA DI VALORI

$$(x, y, z)$$

E QUINDI LE TRE RETTE DEL SISTEMA 3×3 , SONO TRE RETTE INCIDENTI NELLO SPAZIO, CHE SI INCONTRANO NEL PUNTO CHE LA TRIPLA DI VALORI SOLUZIONE DEL SISTEMA.

MENTRE SE $D=0$ IL SISTEMA SARÀ

- INDETERMINATO

RETE NELLO SPAZIO COINCIDENTI

- IMPOSSIBILE

RETE NELLO SPAZIO PARALLELE O SGHEMME

ESEMPIO

$$\begin{cases} 2x + y - z = 5 \\ 3x - y + 4z = -3 \\ -x - y + 2z = -5 \end{cases}$$

CALCOLIAMO IL DETERMINANTE DELLA MATRICE DEI COEFFICIENTI

$$\begin{vmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 3 & -1 & 4 \\ -1 & -1 & 2 \end{vmatrix}$$

UTILIZZANDO IL TEOREMA DI LAPLACE CONSIDERIAMO LA PRIMA RIGA, CAMBIANDO DI SEGNO I COEFFICIENTI IN POSIZIONE PARI:

$$(2; -1; -1)$$

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

così:

$$D = 2 \cdot D \begin{vmatrix} -1 & 4 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} - 1 \cdot D \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} - 1 \cdot D \begin{vmatrix} 3 & -1 \\ -1 & -1 \end{vmatrix}$$

CIOÈ:

$$\begin{aligned} D &= 2 \cdot [-1 \cdot (2) - (-1) \cdot 4] - 1 \cdot [3 \cdot 2 - (-1) \cdot 4] - 1 \cdot [3 \cdot (-1) - (-1) \cdot (-1)] = \\ &= 2 \cdot [-2 + 4] - 1 \cdot [6 + 4] - 1 \cdot [-3 - 1] = \\ &= 2 \cdot (+2) - 1 \cdot (10) - 1 \cdot (-4) = \\ &= 4 - 10 + 4 = -2 \end{aligned}$$

QUINDI IL SISTEMA È DETERMINATO E DETERMINIAMO LA SOLUZIONE MEDIANTE IL METODO PER SOSTITUZIONE:

$$\begin{cases} y = -2x + z + 5 \\ 3x - (-2x + z + 5) + 4z = -3 \\ -x - (-2x + z + 5) + 2z = -5 \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = -2x + z + 5 \\ 3x + 2x - z - 5 + 4z = -3 \\ -x + 2x - z - 5 + 2z = -5 \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = -2x + z + 5 \\ 5x + 3z = 5 - 3 \\ x + z = 5 - 5 \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = -2(-z) + z + 5 \\ 5(-z) + 3z = 2 \\ x = -z \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = 3z + 5 \\ -2z = 2 \\ x = -z \end{cases}$$

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

$$\begin{cases} y = 3(-1) + 5 \\ z = -1 \\ x = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = 1 \\ y = 2 \\ z = -1 \end{cases}$$

LA SOLUZIONE DEL SISTEMA È LA TRIPLA DI VALORI

$$(1; 2; -1)$$

VERIFICHIAMONE LA CORRETTEZZA SOSTITUENDO
TALI VALORI NELLA PRIMA EQUAZIONE:

$$2x + y - z = 5$$

$$2 \cdot (1) + 2 - (-1) = 5$$

$$2 + 2 + 1 = 5$$

$$5 = 5$$

IDENTITÀ VERA, QUINDI LA SOLUZIONE È CORRETTA -

SISTEMI LINEARI OMOGENEI

UN SISTEMA LINEARE IN CUI I TERMINI NOTI DELLE EQUAZIONI CHE LO COMpongONO SONO TUTTI NULLI È DETTO **SISTEMA LINEARE OMOGENEO**.
ESEMPLI DI SISTEMI LINEARI OMOGENEI SONO:

$$\begin{cases} 3x+2y=0 \\ x-y=0 \end{cases} \quad \text{oppure} \quad \begin{cases} 3x-y+z=0 \\ 2x+y-4z=0 \\ x-3y+5z=0 \\ 4x-2y+3z=0 \end{cases}$$

MENTRE SISTEMI LINEARI NON OMOGENEI SONO:

$$\begin{cases} 2x+7y=-19 \\ 8x+y=5 \end{cases} \quad \text{oppure} \quad \begin{cases} x+2y+z=-1 \\ 2x-y+2z=-4 \\ 4x+y+4z=-2 \end{cases}$$

UNA PROPRIETÀ FONDAMENTALE DEI SISTEMI LINEARI OMOGENEI È CHE QUESTO TIPO DI SISTEMI AMMETTE SEMPRE ALMENO UNA SOLUZIONE, DETTA **SOLUZIONE BANALE** DATA DAL VALORE DELLE INCOGNITE TUTTE PARI A ZERO ($\emptyset$).

ESPRESSIONE MATRICIALE

OGNI SISTEMA LINEARE E DI CONSEGUENZA ANCHE I SISTEMI LINEARI OMOGENEI, SI PUÒ RAPPRESENTARE MEDIANTE L'**ESPRESSIONE**:

$$Ax = c$$

DOVE

SISTEMI LINEARI SISTEMI DI 1° GRADO

A È LA MATRICE DEI COEFFICIENTI DELLE INCOGNITE
 X È IL VETTORE COLONNA DELLE INCOGNITE
 C È IL VETTORE COLONNA DEI TERMINI NOTI

AD ESEMPIO

$$\begin{cases} x+2y+z=-1 \\ 2x-y+2z=-4 \\ 4x+y+4z=-2 \end{cases} \Rightarrow \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 4 & 1 & 4 \end{bmatrix}}_A \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}}_X = \underbrace{\begin{bmatrix} -1 \\ -4 \\ -2 \end{bmatrix}}_C$$

$$A \cdot X = C$$

NATURALMENTE NEL CASO DEI SISTEMI LINEARI OMOGENEI IL VETTORE COLONNA C SARÀ FORMATO DATI $\emptyset$. DALLA ESPRESSIONE MATRICIALE MEDIANTE IL PRODOTTO DI UNA MATRICE PER UN VETTORE (RIGA PER COLONNA) SI PASSA ALLA NORMALE ESPRESSIONE ALGEBRICA DEL SISTEMA.