

Determinante \rightarrow calcolabile solo per matrici quadrate
(regola di Laplace)

$$\text{Sia } A \in M(\mathbb{R})_{n \times n}, A = (a_{ij})_{i,j=1 \dots n} \Rightarrow \text{Det } A = \sum_{j=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} |A_{\hat{i}\hat{j}}|$$

(indice di riga fisso)

Dimostrabile che vale LO STESSO NUMERO anche con colonna fissata;

$$\text{Det } A = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} a_{ij} |A_{\hat{i}\hat{j}}|$$

(indice di colonna fisso)

Il determinante calcolato nei due modi assume lo stesso valore.

\rightarrow Si considera la riga o la colonna con piú zeri (semplifica conti).

esempio

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ -1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \\ -2 & -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}_{4 \times 4} \Rightarrow |A| = \sum_{j=1}^4 (-1)^{2+j} a_{2j} |A_{\hat{2}\hat{j}}| =$$

$$= (-1)^{2+1} a_{21} |A_{\hat{2}\hat{1}}| + (-1)^{2+2} a_{22} |A_{\hat{2}\hat{2}}| + (-1)^{2+3} a_{23} |A_{\hat{2}\hat{3}}| + (-1)^{2+4} a_{24} |A_{\hat{2}\hat{4}}| =$$

$$= -(-1) \begin{vmatrix} 2 & 3 & 4 \\ -1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 1 \end{vmatrix} + 0 \begin{vmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 2 \\ -2 & 1 & 1 \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & -1 & 2 \\ -2 & -1 & 1 \end{vmatrix} + 1 \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & 0 \\ -2 & -1 & 1 \end{vmatrix} =$$

sottomatrice

$$= +(-1) \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} + 0 + (-1) \cdot 2 \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} \dots$$

sviluppo del primo addendo precedente

$$= +1 - 10 - 2(1 - 2(8)) + (-7) =$$

$$\text{Det } A = 1 - 10 + 30 - 7 = \boxed{14}$$

Il Metodo di Sarrus applicabile solo alle matrici 3×3 .

SOTTOMATRICE: si dice sottomatrice di una matrice $A \in M_{p \times m}$ la matrice che ottengo togliendo da A un certo numero di righe e/o colonne.

esempio

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 5 & 6 & 7 & 8 \\ 9 & -1 & -2 & -3 \end{pmatrix}_{3 \times 4} \Rightarrow \begin{pmatrix} 5 & 6 & 7 & 8 \\ 9 & -1 & -2 & -3 \end{pmatrix} \text{ \u00e9 sottomatrice di } A$$

controesempio: $\begin{pmatrix} 1 & 4 \\ -3 & 6 \end{pmatrix}$ non \u00e9 sottomatrice di A

Possibile creare matrici quadrate; nel caso di A si ottengono quattro 3×3 , e diciotto 2×2 , dodici 1×1 .

DEFINIZIONE: 1) I determinanti delle sottomatrici quadrate di una matrice A si dicono MINORI di A.

2) L'ordine di un minore \u00e9 l'ordine stesso della sottomatrice di cui \u00e9 determinante.

3) Si dice RANGO di una matrice $A \in M_{p \times m}$ l'ordine massimo dei minori non nulli.

DEFINIZIONE, CIO\u00c9 coincide al numero dei pivot.
(Non l'abbiamo dimostrato)
ALL'ALTRA

esempio

$$\text{Sia } A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ -1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \\ -2 & -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Il rango è almeno 1
L'unica matrice che ha rango 0
è quella nulla.

A ha come massimo ordine dei minori, 4 ($A_{4 \times 4}$ è sottomatrice di se stessa)

→ poiché $\det A = 14 > 0 \Rightarrow \text{rango } A = \text{rg} A = 4$

esempio (ESERCIZIO)

$$\text{Sia } A = \begin{pmatrix} 1 & k & 0 & 2 \\ 0 & -1 & k & -2 \\ 2 & k & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$k \in \mathbb{R}$

discutere il $\text{rg} A$ a seconda del valore del parametro k .

- Calcolo dei pivot:
(metodo eliminazione di Gauss)

$$A \sim \begin{pmatrix} 1 & k & 0 & 2 \\ 0 & -1 & k & -2 \\ 0 & k & 1 & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{2R_1 - R_3 \rightarrow R_3} \begin{pmatrix} 1 & k & 0 & 2 \\ 0 & -1 & k & -2 \\ 0 & k & 1 & 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{kR_2 + R_3 \rightarrow R_3} \begin{pmatrix} 1 & k & 0 & 2 \\ 0 & -1 & k & -2 \\ 0 & 0 & k^2 - 1 & -2k + 3 \end{pmatrix}$$

$k \neq 0$ altrimenti non potrebbe essere utilizzato il metodo.
(parametro di moltiplicazione non deve essere nullo)

↓
2 pivot non nulli
→ necessaria discussione del parametro k .

$$k^2 - 1 = 0 \Rightarrow k = \pm 1$$

- Se $k = \pm 1 \Rightarrow \text{rg} A = 3$ (perché presente $-2k + 3 \neq 0$)
- Se $k \neq \pm 1$ e $k \neq 0 \Rightarrow \text{rg} A = 3$

Discussione necessaria anche per $k=0$ nella matrice precedente all'imposizione $k \neq 0$

$$\text{• Se } k=0 \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{rg} A' = \text{rg} A = 3$$

[Matrici equivalenti hanno lo stesso rango.]

• Calcolo con
i minori

la sottomatrice quadrata piú grande che
si può ottenere da A è una matrice 3x3
e' necessario calcolare il determinante di
almeno una delle sottomatrici per determinare SE
ESISTONO valori di k per cui non sia nullo.

$$\begin{vmatrix} k & 0 & 2 \\ -1 & k & -2 \\ k & 1 & 1 \end{vmatrix} \stackrel{(1 \rightarrow 1)}{=} k(k+2) + 2(-1-k^2) = k^2 + 2k - 2 - 2k^2 = -k^2 + 2k - 2$$

Trovare dei valori di k che lo annullano; se presenti
sostituirli nelle altre matrici quadrate 3x3;
se non presenti il rango è 3.

$$-k^2 + 2k - 2 = 0$$

$$k^2 - 2k + 2 = 0$$

$$k_{1,2} = 1 \pm \sqrt{1-2} \rightarrow \nexists k \in \mathbb{R} \text{ per cui il determinante si annulla}$$

$$\Rightarrow \text{rg}A = 3 \quad \forall k \in \mathbb{R}$$