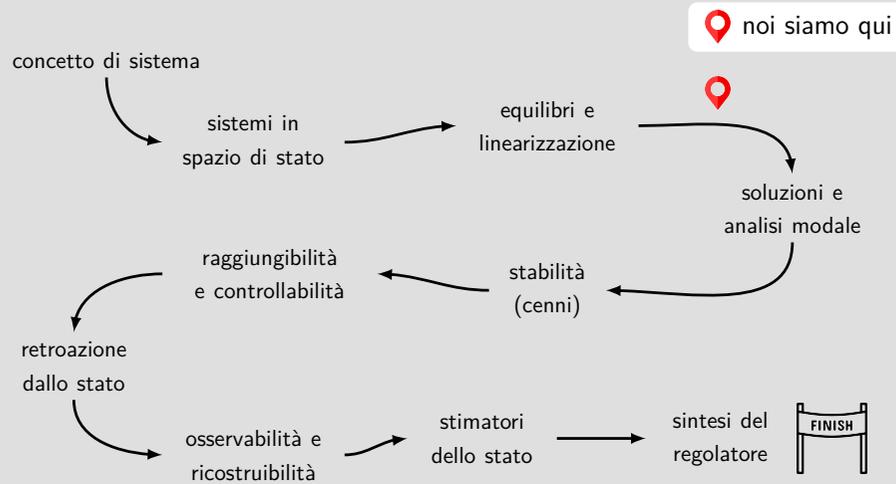


Teoria dei Sistemi e Controllo Ottimo e Adattativo (C. I.)
Teoria dei Sistemi (Mod. A)

Docente: Giacomo Baggio
Lez. 6: Complementi di algebra lineare

Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Meccatronica
A.A. 2021-2022



In questa lezione

- ▷ Altri fatti utili su matrici
- ▷ Forma canonica di Jordan
- ▷ Comandi Matlab®

Calcolo determinante e inversa

1. Sia $F \in \mathbb{R}^{n \times n}$, per ogni $i = 1, \dots, n$ ($j = 1, \dots, n$), si ha

$$\det(F) = \sum_{j=1}^n (-1)^{i+j} F_{ij} \det(F_{i-j-}), \quad \left(\det(F) = \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} F_{ij} \det(F_{i-j-}) \right)$$

dove F_{i-j-} è la matrice ottenuta cancellando la riga i e la colonna j di F .

2. Una matrice $F \in \mathbb{R}^{n \times n}$ è detta invertibile se esiste una matrice $H \in \mathbb{R}^{n \times n}$ tale che $FH = HF = I$, dove I è la matrice identità; $F^{-1} = H$ è detta inversa di F . F è invertibile se e solo se $\det(F) \neq 0$. La matrice inversa F^{-1} si può calcolare come

$$F^{-1} = \frac{\text{adj}(F)}{\det(F)},$$

dove $\text{adj}(F)$ è la matrice aggiunta di F , $[\text{adj}(F)]_{ij} = (-1)^{i+j} \det(F_{j-,i-})$.

Esempio: determinante e matrice inversa

$$F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \det(F)? \quad F^{-1}?$$

$$\det(F) = 2 \implies F \text{ invertibile}, \quad F^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1/2 & 1/2 & -1/2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Forma di Jordan: idea generale

$F \in \mathbb{R}^{n \times n}$ con autovalori $\{\lambda_i\}_{i=1}^k$

$\nu_i =$ molteplicità algebrica λ_i

$g_i =$ molteplicità geometrica λ_i

Caso 1: $\nu_i = g_i$ per ogni $i \implies F$ diagonalizzabile ✓

Caso 2: Esiste i tale che $\nu_i > g_i \implies F$ non diagonalizzabile ✗

↓
possiamo trasformare la matrice in una forma a blocchi diagonali o "quasi" diagonali (forma di Jordan)

Forma di Jordan: teorema

Teorema: Siano $\{\lambda_i\}_{i=1}^k$ gli autovalori di $F \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Esiste una $T \in \mathbb{R}^{n \times n}$ tale che

$$F_J \triangleq T^{-1}FT = \begin{bmatrix} J_{\lambda_1} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & J_{\lambda_2} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & J_{\lambda_k} \end{bmatrix}, J_{\lambda_i} = \begin{bmatrix} J_{\lambda_i,1} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & J_{\lambda_i,2} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & J_{\lambda_i,g_i} \end{bmatrix}, J_{\lambda_i,j} = \begin{bmatrix} \lambda_i & 1 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_i & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 1 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_i \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{r_{ij} \times r_{ij}}.$$

Inoltre F_J è unica a meno di permutazioni dei blocchi $\{J_{\lambda_i}\}$ e miniblocchi $\{J_{\lambda_i,j}\}$.

$F_J =$ forma canonica di Jordan di F

Forma di Jordan: osservazioni

1. Esiste una procedura algoritmica per il calcolo della trasformazione T
2. Dim. blocco J_{λ_i} associato a $\lambda_i =$ molteplicità algebrica ν_i
3. # miniblocchi $\{J_{\lambda_i,j}\}$ associati a $\lambda_i =$ molteplicità geometrica g_i
4. In generale, per determinare F_J non è sufficiente conoscere gli autovalori $\{\lambda_i\}$ e i valori di $\{\nu_i\}$, $\{g_i\}$, ma bisogna anche conoscere i valori di $\{r_{ij}\}$!
5. **Se $\nu_i \leq 3 \forall i$, è possibile calcolare F_J conoscendo solo $\{\lambda_i\}$, $\{\nu_i\}$, $\{g_i\}$!**

Forma di Jordan: esempi

$$1. F = \begin{bmatrix} 3 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \Rightarrow \lambda_1 = 2, \nu_1 = 3, g_1 = 2 \Rightarrow F_J = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$2. F = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & \alpha \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \alpha = 0, 1 \Rightarrow \lambda_1 = 1, \nu_1 = 4, g_1 = 2$$
$$\Rightarrow F_J = \begin{cases} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, & \alpha = 0 \\ \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, & \alpha = 1 \end{cases}$$

Comandi Matlab[®] – Matrici

`eig(F)`

calcola autovalori della matrice F ;

`[V,D] = eig(F)`

calcola matrice V con autovettori di F e matrice diagonale D con autovalori corrispondenti;

`det(F)`

calcola determinante di F ;

`null(F)`

calcola base (ortonormale) di $\ker F$;

`orth(F)`

calcola base (ortonormale) di $\text{im } F$;

`rank(F)`

calcola rango di F ;

`inv(F)`

calcola inversa di F ;

`[T,J] = jordan(F)`

calcola forma di Jordan di F (matrice J) e matrice di cambio base di Jordan (matrice T)
(**N.B.** richiede Symbolic Math Toolbox);
