

$$\begin{cases} 3x + y - 2z = 0 \\ -2x - 2y + 2z = 0 \\ 2x - z = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 1 & -2 \\ -2 & -2 & 2 \\ 2 & 0 & -1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{2}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 3 & 1 & -2 \\ 2 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \\ \text{II} - 3\text{I} \\ \end{matrix}$$

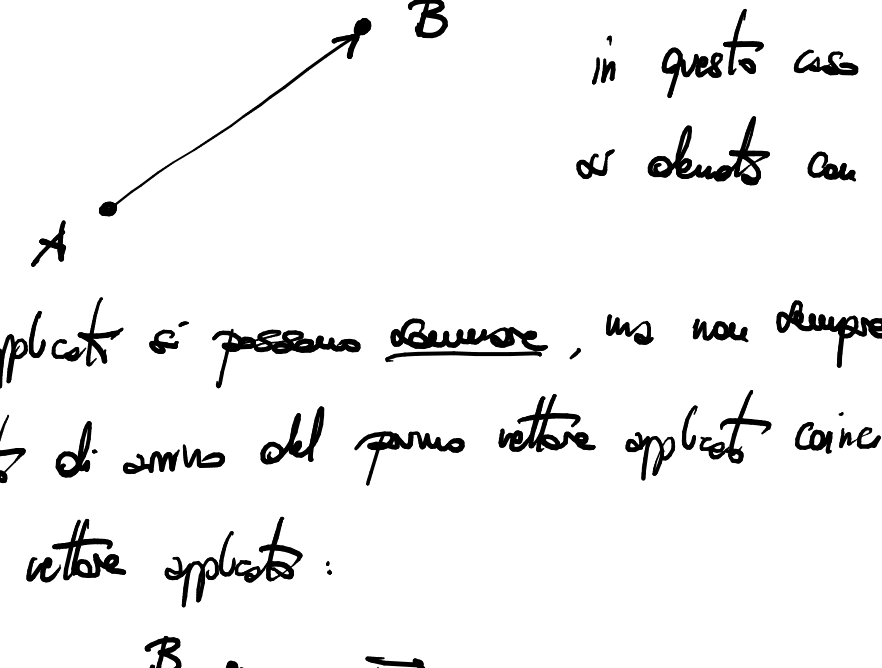
$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 2 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \\ \\ \text{III} - 2\text{I} \end{matrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \\ \\ \text{III} - \text{II} \end{matrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \leftarrow \begin{matrix} \text{matrice } \mathcal{A} \\ \text{gradini} \end{matrix}$$

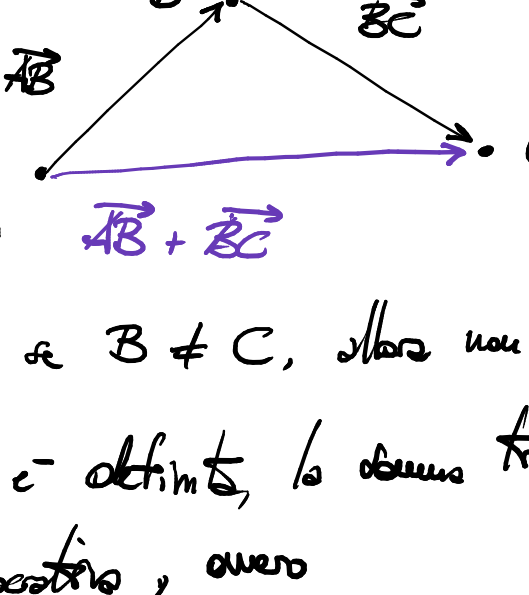
Vettori applicati e vettori liberi.

Un vettore applicato è un segmento orientato, ed è dunque caratterizzato da:

- \* un punto di applicazione
- \* direzione
- \* verso
- \* lunghezza (o modulo)



Un vettore applicato è anche determinato da una coppia ordinata di punti in questo caso il vettore applicato si denota con  $\vec{AB}$



I vettori applicati si possono sommare, ma non sempre: è necessario (e sufficiente) che il punto di arrivo del primo vettore applicato coincida con il punto di partenza del secondo vettore applicato:

Attenzione: se  $B \neq C$ , allora non possiamo sommare  $\vec{AB}$  e  $\vec{CD}$ .

Prop: se c'è identità, la somma tra vettori applicati soddisfa la proprietà associativa, ovvero

(Ricordiamo che la proprietà associativa vale ad esempio per la somma di numeri reali, ovvero per ogni  $a, b, c \in \mathbb{R}$  vale che  $(a+b)+c = a+(b+c)$ ),

$$(\vec{AB} + \vec{BC}) + \vec{CD} = \vec{AB} + (\vec{BC} + \vec{CD})$$

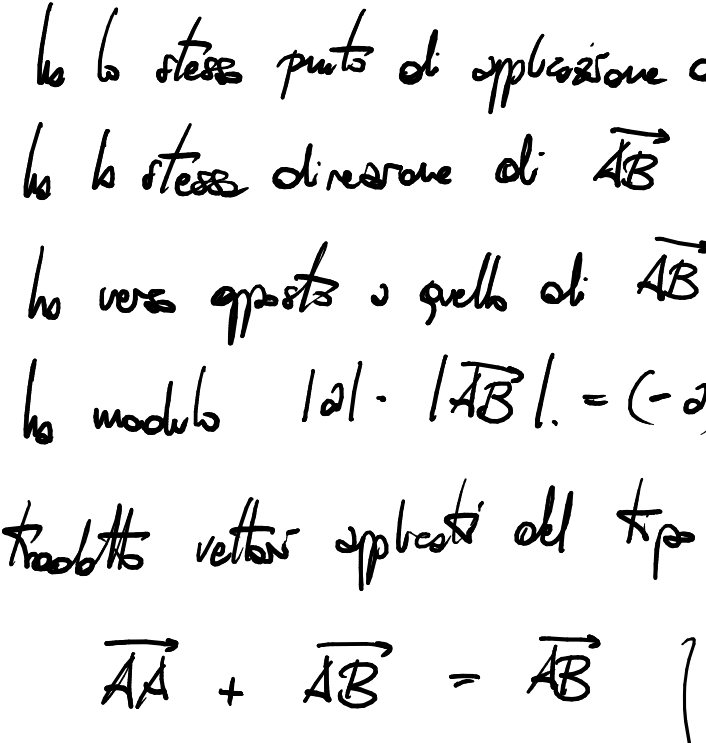
per ogni vettore applicato  $\vec{AB}, \vec{BC}$  e  $\vec{CD}$ , ovvero per ogni quattro punti  $A, B, C$  e  $D$  nel piano

Dim: per mostrare che vale la proprietà associativa, calcoliamo esplicitamente i membri destro e sinistro della precedente uguaglianza e mostriamo che effettivamente sono uguali; vale che

$$(\vec{AB} + \vec{BC}) + \vec{CD} = \vec{AC} + \vec{CD} = \vec{AD}$$

$$\vec{AB} + (\vec{BC} + \vec{CD}) = \vec{AB} + \vec{BD} = \vec{AD} \quad \square$$

Graficamente:



Def: dato un vettore applicato  $\vec{AB}$  e un numero reale  $\alpha \in \mathbb{R}$  otteniamo  $\alpha \cdot \vec{AB}$  nel modo seguente:

- se  $\alpha = 0$ , otteniamo  $\alpha \cdot \vec{AB} = \vec{AA}$
- se  $\alpha > 0$ , otteniamo  $\alpha \cdot \vec{AB}$  come quel vettore applicato tale che
  - \* ha lo stesso punto di applicazione di  $\vec{AB}$
  - \* ha la stessa direzione di  $\vec{AB}$
  - \* ha lo stesso verso di  $\vec{AB}$
  - \* ha modulo uguale ad  $\alpha \cdot |\vec{AB}|$
- se  $\alpha < 0$ , otteniamo  $\alpha \cdot \vec{AB}$  come quel vettore applicato tale che:
  - \* ha lo stesso punto di applicazione di  $\vec{AB}$
  - \* ha la stessa direzione di  $\vec{AB}$
  - \* ha verso opposto a quello di  $\vec{AB}$
  - \* ha modulo  $|\alpha| \cdot |\vec{AB}| = (-\alpha) \cdot |\vec{AB}|$

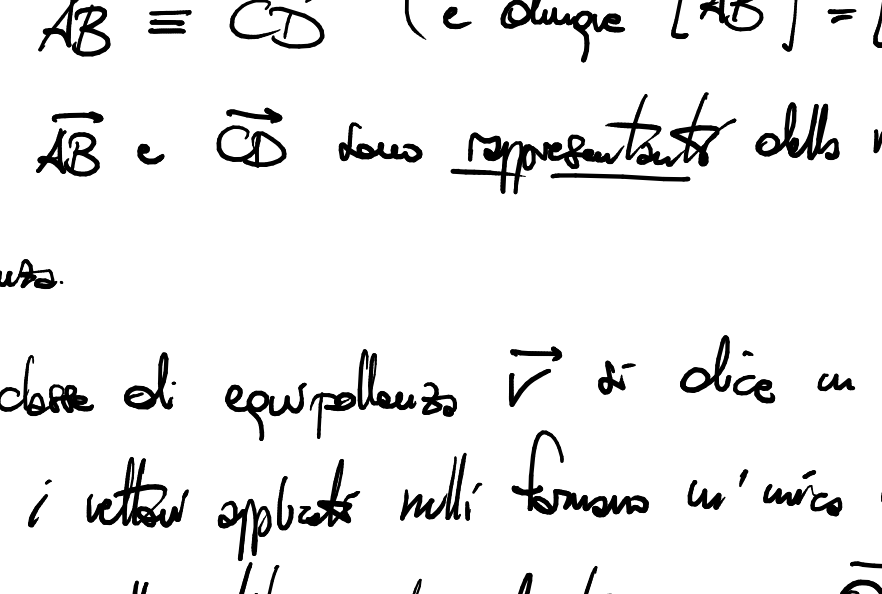
Abbiamo introdotto vettori applicati del tipo  $\vec{AA}$ . Notiamo che

$$\begin{cases} \vec{AA} + \vec{AB} = \vec{AB} \\ \vec{AB} + \vec{BB} = \vec{AB} \end{cases} \left\{ \begin{array}{l} \text{i vettori applicati del tipo } \vec{AA} \text{ e} \\ \vec{BB} \text{ si comportano in maniera simile} \\ \text{a come si comporta lo zero nei numeri.} \end{array} \right.$$

Per questo motivo, i vettori applicati del tipo  $\vec{AA}$  si chiamano vettori applicati nulli.

Per ottenere una teoria "più completa" e più funzionale, andiamo a introdurre dei nuovi oggetti, i cosiddetti vettori liberi. Per farlo andiamo ad associare vari vettori applicati tra di loro, tramite la nozione di equipollenza.

Def: due vettori applicati  $\vec{AB}$  e  $\vec{CD}$  si dicono equipollenti (e in questo caso scriviamo  $\vec{AB} \equiv \vec{CD}$ ) se e solo se  $\vec{AB}$  e  $\vec{CD}$  hanno stesso orientamento, stesso verso e stesso modulo (ovvero differiscono per il punto di applicazione).



si verifica che la relazione di equipollenza è una relazione di equivalenza, ovvero è riflessiva, simmetrica e transitiva.

Def: dato un vettore applicato  $\vec{AB}$ , otteniamo la sua classe di equipollenza.

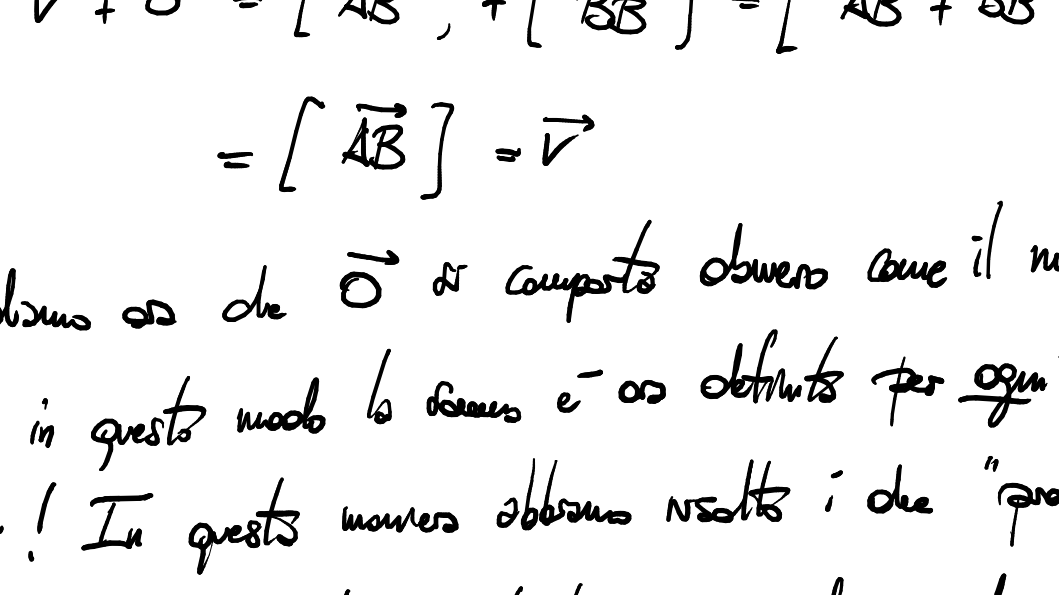
$$[\vec{AB}] := \left\{ \text{vettori applicati } \vec{CD} \text{ tali che } \vec{AB} \equiv \vec{CD} \right\}$$

↑  
definizione

Oss:  $[\vec{AA}] = \{ \text{vettori applicati nulli} \}$

$$\text{notiamo quindi } [\vec{AA}] = [\vec{BB}]$$

Prop: dai risultati della geometria euclidea abbiamo che, dato un vettore applicato  $\vec{AB}$  e un punto  $C$ , esiste sempre un unico vettore applicato  $\vec{CD}$  equipollente ad  $\vec{AB}$



da questo segue che, dato una classe di equipollenza  $\vec{v}$  e dato un punto  $C$ , esiste sempre un vettore applicato  $\vec{CD}$  che appartiene a  $\vec{v}$ , ovvero  $\vec{CD} \in \vec{v}$ .

Def: se  $\vec{AB} \equiv \vec{CD}$  (e dunque  $[\vec{AB}] = [\vec{CD}]$ ), allora si dice che  $\vec{AB}$  e  $\vec{CD}$  sono rappresentanti della medesima classe di equipollenza.

Def: una classe di equipollenza  $\vec{v}$  si dice un vettore libero.

Def: tutti i vettori applicati nulli formano un'unica classe di equipollenza, ovvero un vettore libero, che denotiamo con  $\vec{0}$ .

Def: dati due vettori liberi  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  otteniamo la loro somma (che denotiamo con  $\vec{u} + \vec{v}$ ) nello maniera seguente:

1. scegliamo un rappresentante  $\vec{AB}$  per  $\vec{u}$ , ovvero  $\vec{u} = [\vec{AB}]$
2. scegliamo un rappresentante di  $\vec{v}$  tale per cui il suo punto iniziale sia  $B$ , ovvero un vettore applicato  $\vec{BC}$  con  $\vec{v} = [\vec{BC}]$
3. otteniamo  $\vec{u} + \vec{v} := [\vec{AB} + \vec{BC}] = [\vec{AC}]$

questa costruzione non dipende dai rappresentanti di  $\vec{u}$  scelto dall'insieme

Oss: sia  $\vec{v}$  un vettore libero, allora di è

$$\vec{0} + \vec{v} = \vec{v} \quad ?$$

sia  $\vec{v} = [\vec{AB}]$  e consideriamo  $\vec{0} = [\vec{AA}]$

$$\vec{0} + \vec{v} = [\vec{AA}] + [\vec{AB}] = [\vec{AA} + \vec{AB}] = [\vec{AB}] = \vec{v}$$

analogamente

$$\vec{v} + \vec{0} = [\vec{AB}] + [\vec{BB}] = [\vec{AB} + \vec{BB}] = [\vec{AB}] = \vec{v}$$

vediamo ora che  $\vec{0}$  si comporta davvero come il numero zero!

Notiamo che in questo modo la somma è ora definita per ogni coppia di vettori liberi! In questo momento abbiamo risolto i due "problemi" che affliggevano la teoria dei vettori applicati: siamo solo parzialmente definiti e pluralità di vettori nulli.

Oss: se  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  sono vettori liberi, allora

$$\vec{v} + \vec{w} = \vec{w} + \vec{v}$$



$$\vec{v} = [\vec{AB}], \vec{w} = [\vec{BC}] \quad \vec{w} + \vec{v} = [\vec{BC} + \vec{AB}] = [\vec{AC}]$$