

$$\begin{cases} 3x + y - 2z = 0 \\ -2x - 2y + 2z = 0 \\ 2x - z = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 1 & -2 & 0 \\ -2 & -2 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-1/2)}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 1 & -2 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{I \leftrightarrow II} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 3 & 1 & -2 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{I-3 \cdot I}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{II - 2 \cdot I} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{II - III}$$

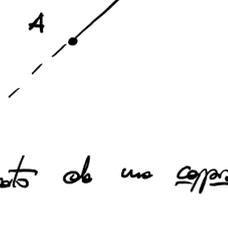
$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\sim \begin{cases} x + y - z = 0 \\ -2y + z = 0 \end{cases}$$

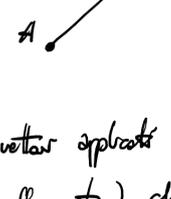
Vettori applicati e vettori liberi

Un vettore applicato è un segmento orientato ed è dunque cost: terminato da:

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

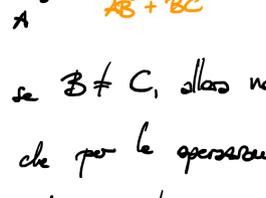


Un vettore applicato è anche determinato da una coppia ordinata di punti.



in questo caso il vettore applicato si denota con  $\vec{AB}$  e il suo modulo 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 coincida con il punto di partenza del secondo vettore applicato:



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

Ricordiamo che per le operazioni di somma e prodotto tra numeri reali vale la proprietà associativa, ovvero vale che  $\forall a, b, c \in \mathbb{R}$  vale che

$$(a + b) + c = a + (b + c)$$

$$\text{e anche } (ab) \cdot c = a \cdot (b \cdot c)$$

Prop.: se è definito, la somma tra vettori applicati gode della proprietà associativa, ovvero

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

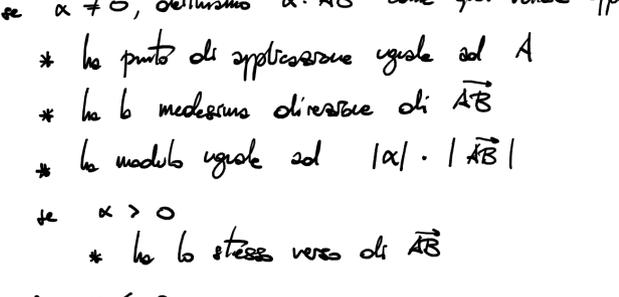
per ogni vettore applicato  $\vec{AB}$ ,  $\vec{BC}$  e  $\vec{CD}$ , ovvero per ogni quattro punti A, B, C e D del piano.

Dim.: per mostrare che vale la proprietà associativa calcoliamo esplicitamente il membro sinistro e il membro destro dell'uguaglianza da dimostrare, e verifichiamo che otteniamo in entrambi i casi il medesimo vettore applicato.

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

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

quindi

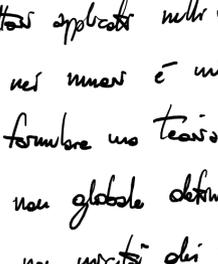


Def.: dato un vettore applicato  $\vec{AB}$  e un numero reale  $\alpha \in \mathbb{R}$ , definiamo  $\alpha \cdot \vec{AB}$  come il vettore applicato determinato nel modo seguente:

- se  $\alpha = 0$ , definiamo  $\alpha \cdot \vec{AB} = \vec{AA}$
- se  $\alpha \neq 0$ , definiamo  $\alpha \cdot \vec{AB}$  come quel vettore applicato che:

- \* ha punto di applicazione uguale ad A
- \* ha la medesima direzione di  $\vec{AB}$
- \* ha modulo uguale ad  $|\alpha| \cdot |\vec{AB}|$

- se  $\alpha > 0$ 
  - \* ha lo stesso verso di  $\vec{AB}$
- se  $\alpha < 0$ 
  - \* ha verso opposto a quello di  $\vec{AB}$



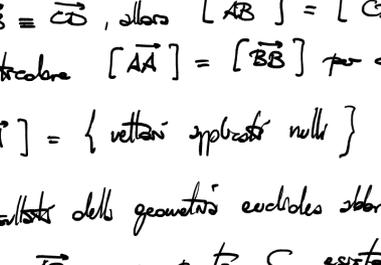
Abbiamo introdotto dei vettori applicati del tipo  $\vec{AA}$ . Notiamo che

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

Per questo motivo, i vettori applicati del tipo  $\vec{AA}$  sono detti vettori applicati nulli. Vi sono però profonde differenze con lo zero nei numeri: ad esempio, i vettori applicati nulli sono tanti quanti i punti del piano, mentre lo zero nei numeri è unico.

Cerchiamo ora di formulare una teoria più "solida", che possa risolvere il problema della non globale determinazione dello zero tra vettori applicati e il problema della non unicità dei vettori applicati nulli. Introduciamo quindi i cosiddetti vettori liberi.

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 stessa direzione, stesso verso e stesso modulo (ovvero, differiscono solamente per il punto di applicazione)



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

Def.: dato un vettore applicato  $\vec{AB}$ , definiamo la sua classe di equipollenza, che indichiamo con  $[\vec{AB}]$  come l'insieme

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

↑  
'per definizione

Qes.: se  $\vec{AB} \equiv \vec{CD}$ , allora  $[\vec{AB}] = [\vec{CD}]$

in particolare  $[\vec{AA}] = [\vec{BB}]$  per ogni A e B punti del piano

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

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.: un vettore libero è una classe di equipollenza di vettori applicati.