

Metodi matematici per l'Informatica Modulo 4 – Relazioni d'ordine e di equivalenza

Docente: Pietro Cenciarelli





 $R \subseteq A \times A$ è chiamata *ordinamento parziale* su A se è una relazione riflessiva, antisimmetrica e transitiva.

$$\{(a, b) \in \mathcal{P}(B) \times \mathcal{P}(B) : a \subseteq b\}$$

$$\mathcal{N} = \{0, 1, 2, 3, \dots \}$$

$$\{(n, m) \in \mathcal{N} \times \mathcal{N} : n \leq m\}$$



Se antiriflessiva e transitiva: ordine stretto:

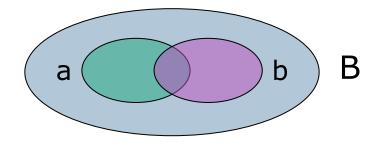
$$\{(n, m) \in \mathcal{N} \times \mathcal{N} : n < m\}$$





 $R \subseteq A \times A$ è chiamata *ordinamento parziale* su A se è una relazione riflessiva, antisimmetrica e transitiva.

$$\{(a, b) \in \mathcal{P}(B) \times \mathcal{P}(B) : a \subseteq b\}$$



Nota: a ⊈ b e b ⊈ a





 $R \subseteq A \times A$ è chiamata *ordinamento parziale* su A se è una relazione riflessiva, antisimmetrica e transitiva.

Un ordinamento parziale R su A si dice *totale* quando, per ogni a e $b \in A$, a R b oppure b R a.

$$\mathcal{N} = \{0, 1, 2, 3, ...\}$$

 $\{(n, m) \in \mathcal{N} \times \mathcal{N} : n \le m\}$
 $\{(n, m) \in \mathcal{N} \times \mathcal{N} : n < m\}$

Dunque: un ordinamento totale è un caso particolare di ordinamento parziale.





L'inversa di una relazione d'ordine (stretto) è ancora una relazione d'ordine (stretto).

Sia R \subseteq A X A una relazione riflessiva; per ogni a \in A, a R a e dunque a R⁻¹ a. Dunque anche R⁻¹ è riflessiva.

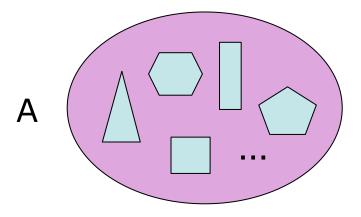
Sia $R \subseteq A \times A$ una ralazione antisimmetrica; per ogni a, $b \in A$, se a R^{-1} b e b R^{-1} a allora b R a e a R b; dall'antisimmetria di R consegue che a=b. Dunque anche R^{-1} è simmetrica.

Sia $R \subseteq A \times A$ una ralazione transitiva; per ogni a, b, $c \in A$, se a R^{-1} b e b R^{-1} c allora b R a e c R b; dalla transitività di R consegue che c R a, ovvero a R^{-1} c. Dunque anche R^{-1} è transitiva.





 $R \subseteq A \times A$ è chiamata *relazione di equivalenza* su A se è una relazione riflessiva, simmetrica e transitiva.







 $R \subseteq A \times A$ è chiamata *relazione di equivalenza* su A se è una relazione riflessiva, simmetrica e transitiva.



ogni poligono ha stessa area di se stesso

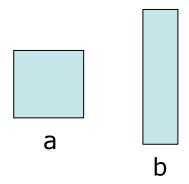
...ovvero: a R a

a





 $R \subseteq A \times A$ è chiamata *relazione di equivalenza* su A se è una relazione riflessiva, simmetrica e transitiva.



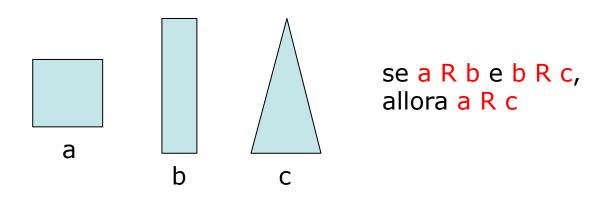
se a ha la stessa area di b, allora b ha stessa area di a

...ovvero: se a R b allora b R a





 $R \subseteq A \times A$ è chiamata *relazione di equivalenza* su A se è una relazione riflessiva, simmetrica e transitiva.







Data una relazione di equivalenza $R \subseteq A \times A$, e dato $a \in A$, l'insieme $\{b \in A : b R a\}$ è chiamato classe di equivalenza di a rispetto a R, e si indica con $[a]_R$. L'insieme delle classi di equivalenza si chiama *insieme quoziente* e si indica con A/R.

Nota: a R b implica [a] = [b].

Ogni $a \in A$, appartiene a una classe di equivalenza ([a]).

Ogni $a \in A$, appartiene a una sola classe di equivalenza.

Infatti, se $a \in [b]$ e $a \in [c]$, allora c R a e b R a; per la simmetria e transitività di R, c R b, e dunque [c] = [b].





Relazioni di equivalenza e partizioni

Dato un insieme A, una famiglia P di sottoinsiemi di A si chiama *partizione* di A se ogni $a \in A$ appartiene ad uno ed un solo insieme della famiglia P.

Data una relazione di equivalenza R su A, A/R è una partizione di A.

Data una partizione P di A, indichiamo con \sim_P la relazione su A tale che a \sim_P b se e solo se a, b \in X, per qualche X \in P.

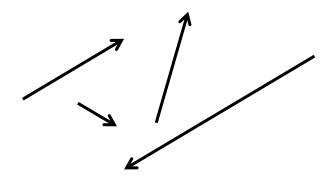
~_P è una relazione di equivalenza.

$$R = \sim_{A/R} P = A/\sim_{P}$$





vettore (in fisica) - modulo, direzione, verso, punto di applicazione.







vettore (in fisica) - modulo, direzione, verso, punto di applicazione. l'insieme A di tutte le rette del mondo; r ~ s se r è parallela a s.





vettore (in fisica) - modulo, direzione, verso, punto di applicazione.

l'insieme A di tutte le rette del mondo; r ~ s se r è parallela a s.

una *direzione* è una classe di equivalenza in A/~







vettore (in fisica) - modulo, direzione, verso, punto di applicazione. l'insieme di tutte le rette del mondo; r ~ s se r è parallela a s.

una *direzione* è una classe di equivalenza in A/~.

avere la stessa direzione vuol dire giacere su rette equivalenti.





 \mathcal{Q} , l'insieme dei numeri razionali

$$\sim \subseteq (Z \times Z) \times (Z \times Z)$$

$$(a, b) \sim (c, d)$$
 sse $a \cdot d = b \cdot c$

$$Q_I = (Z \times Z)/\sim$$