

UN PO' DI TEORIA DEI CAPITOLI 0 E 1

DEF Siano X e Y insiemi.

- side \rightarrow .
- Ogni sottosistema R di $\overbrace{X \times Y}^{\text{prodotto cartesiano}}$ viene chiamato relazione (binaria) fra X e Y .
 - Una relazione binaria è una terza ordinata (X, Y, R) dove X e Y sono insiemi e R è una relazione binaria fra X e Y .
 - Se R è una relazione binaria fra X e Y diciamo che $x \in X$ è in relazione R con $y \in Y$, cioè $x R y$, se $(x, y) \in R$. Altrimenti $x \not R y$.
 - Se $X = Y$ diciamo che R è una relazione binaria sull'insieme X .

DEF Sia $R \subseteq X \times X$ una relazione binaria su un insieme X . R è:

- reflessiva se $x R x \quad \forall x \in X$, cioè: $x \in X \Leftrightarrow x R x$
- simmetrica se, dati $x, y \in X$, da $x R y$ segue che $y R x$, cioè: $x R y \Rightarrow y R x, \quad x, y \in X$.
- transitiva se, dati $x, y, z \in X$, da $x R y$ e $y R z$ segue che $x R z$, cioè: $(x R y \text{ e } y R z) \Rightarrow x R z, \quad x, y, z \in X$.

Si dice che R è una relazione di equivalenza se R è riflessiva, simmetrica e transitiva.

ESEMPIO La relazione binaria R su \mathbb{Q} data da

$$x R y \Leftrightarrow x - y \in \mathbb{Z} \quad x, y \in \mathbb{Q}$$
 è una relazione di equivalenza

DD = Devo Dimostrare

Vediamo...

$$1) x R x \Rightarrow x - x = 0 \in \mathbb{Z} \quad \checkmark$$

$$2) x R y \Rightarrow x - y \in \mathbb{Z} \\ - (x - y) = -x + y = y - x \in \mathbb{Z} \quad \checkmark$$

$$\text{DD: } y - x \in \mathbb{Z}$$

$$3) x R y \Rightarrow x - y \in \mathbb{Z} \quad \text{e} \quad y R z \Rightarrow y - z \in \mathbb{Z}$$

$$\text{DD: } x - z \in \mathbb{Z}$$

$$x - z = (x - y) + (y - z) \in \mathbb{Z} \quad \checkmark$$

$\begin{matrix} \text{Sommo e} \\ \text{sottraggio} \\ y \in \mathbb{Z} \end{matrix} \quad \begin{matrix} \cap \\ \mathbb{Z} \end{matrix} \quad \begin{matrix} \cap \\ \mathbb{Z} \end{matrix}$

$\Rightarrow E'$ una relazione di equivalenza

DEF Sia $R \subseteq X \times X$ una relazione binaria su un insieme X . Diciamo che R è:

- antisimmetrica o propria se, dati x e $y \in X$, da $x R y$ e $y R x$ segue che $x = y$, cioè $(x R y \text{ e } y R x) \Rightarrow x = y \quad x, y \in X$.
- un'ordine parziale o relazione d'ordine parziale se R è riflessiva, antisimmetrica e transitiva (si indica con \leq)

Un insieme parzialmente ordinato è una coppia (X, \leq) , dove X è un insieme e \leq è una relazione di ordine parziale su X .

Un'ordine parziale su X si dice totale se dati comunque $x, y \in X$ si ha che $x \leq y$ oppure $y \leq x$; in altre parole, se due suoi elementi sono sempre confrontabili.

ESEMPI 1. Sia X un insieme. La relazione R definita su $\underbrace{P(X)}_{\text{insieme delle parti di } X}$ da
$$A R B \Leftrightarrow A \subseteq B$$

è una relazione d'ordine parziale su $P(X)$.

2. L'usuale \leq su \mathbb{N} è una relazione d'ordine totale.

DEF Sia R una relazione su X . Dato $x \in X$ si definisce classe di x un sottoinsieme di X dato da tutti gli elementi di X in relazione con x
$$cl(x) =: \{ y \in X : (x, y) \in R \}.$$

x può appartenere o meno a $cl(x)$.
Vale la propria \Rightarrow riflessiva $\Rightarrow x \in cl(x)$

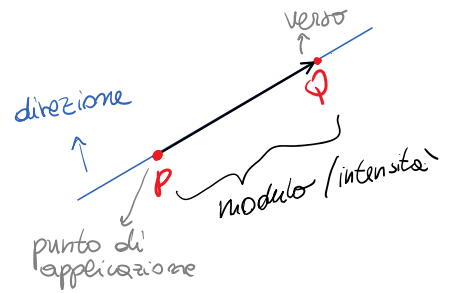
Se R è una relazione di equivalenza $\Rightarrow cl(x)$ è detta classe di equivalenza e x è detto rappresentante della classe.

DEF L'insieme delle classi di equivalenza di X rispetto a R viene chiamato insieme quoziente di X rispetto a R e si indica con X/R .
per indicarle si usa appunto un rappresentante.

DEF Dati due punti P e Q nel piano o nello spazio, il vettore geometrico in P e di estremi Q è il segmento orientato \vec{PQ} . Esso è caratterizzato da:

- una direzione, quella della retta a cui appartengono
- un verso, quello che si osserva percorrendo il segmento orientato \vec{PQ}
- un modulo (o norma) $|\vec{PQ}|$ che è il numero reale non negativo che esprime la lunghezza del segmento.

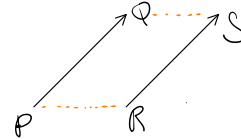
- OSS**
- Se $P \equiv Q \Rightarrow \vec{PQ} = \vec{0}$ vettore nullo
 - Esiste l'opposto di \vec{PQ} , ossia $-\vec{PQ}$
 - Versore = vettore con modulo unitario.



DEF $(\vec{PQ}, \vec{RS}) \in \mathcal{R} \iff$ i segmenti PQ e RS sono //, concordi e $|\vec{PQ}| = |\vec{RS}|$

Sono equipollenti \swarrow Relazione di equipollenza

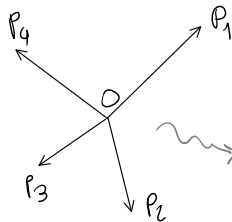
Equivalentemente: se \exists una traslazione che permette di sovrapporre l'uno all'altro



Tale relazione è di equivalenza \Rightarrow le classi di equiv. inducono una partizione



ogni classe è un elemento di V/\mathcal{R} , denotato con V e detto insieme dei vettori liberi del piano/spazio.



\leadsto 3 vettori applicati in O sono rappresentanti di tutti i vettori liberi.

DEF Versori degli assi cartesiani:

	\mathbb{R}^2	\mathbb{R}^3	\mathbb{R}^n
$\vec{i} = \vec{e}_1$	$(1, 0)$	$(1, 0, 0)$	$(1, 0, \dots, 0)$
$\vec{j} = \vec{e}_2$	$(0, 1)$	$(0, 1, 0)$	$(0, 1, 0, \dots, 0)$
$\vec{k} = \vec{e}_3$	\nexists	$(0, 0, 1)$	$(0, 0, \dots, 1)$

Operazioni coi vettori:
Siano \vec{v}_1, \vec{v}_2 e \vec{v}_3 dei vettori, $\lambda \in \mathbb{R}$ uno scalare

- Somma / differenza \rightarrow regola del parallelogramma
 $\vec{v}_1 \pm \vec{v}_2 = \text{VETTORE}$
- prodotto per uno scalare $\lambda \cdot \vec{v}_1 = \text{VETTORE}$
- prodotto scalare tra due vettori $\langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \rangle = \begin{smallmatrix} \text{SCALARE} \\ (\text{NUMERO}) \end{smallmatrix}$
- prodotto vettoriale $\vec{v}_1 \times \vec{v}_2 = \text{VETTORE}$
- prodotto misto: $\langle \vec{v}_1, \vec{v}_2 \times \vec{v}_3 \rangle = \begin{smallmatrix} \text{SCALARE} \\ (\text{NUMERO}) \end{smallmatrix}$