Exemple
$$\vec{V}_{A} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}$$
, $\vec{V}_{Z} = \vec{O}$, $\vec{V}_{3} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \end{pmatrix}$.

$$\begin{pmatrix} \vec{V}_{A} & \vec{V}_{3} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3}$$

$$\begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \vec{V}_{A} & \vec{V}_{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \vec{V}_{A} & \vec{V}_{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \end{pmatrix} + \vec{V}_{A} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \end{pmatrix} + \vec{V}_{A} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Cela organte qu'il existe des combinaisons linéaires de vi, vi, vi vi non triviales qui donnent (°)