

## Esame scritto di Geometria 2

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI TRENTO

CORSO DI LAUREA IN MATEMATICA

A.A. 2014/2015

Luglio 2015

### Esercizio 1

Si consideri il piano affine reale  $\mathbb{A}^2$  munito di un sistema di coordinate cartesiane  $(x, y)$  di centro  $O$ .  
Si consideri, al variare del parametro reale  $k$ , la conica di equazione

$$\mathcal{C}_k : -4x^2 + 8xy - 3x - 4y^2 + (k+4)y = 3.$$

- Scrivere la forma canonica della conica al variare di  $k$ ;
- Posto  $k = 1$ , scrivere un'affinità che riduce a forma canonica la parabola  $\mathcal{C}_1$ ;
- Scrivere, se possibile, un'affinità che trasforma  $\mathcal{C}_1$  nella conica  $\mathcal{D}$  di equazione  $x + y^2 + 3 = 0$ .  
In caso contrario, motivare la risposta.

### Esercizio 2

Sia  $\mathbb{P}^3$  lo spazio proiettivo reale e sia  $[x_0, x_1, x_2, x_3]$  un sistema di coordinate proiettive. Si considerino i seguenti sottospazi proiettivi:

$$S_1 : 2x_1 - x_2 + x_3 = x_2 - x_3 = 0,$$

$$S_2 : x_0 + x_1 - x_2 + x_3 = x_1 - x_0 = x_2 - 2x_0 - x_3 = 0,$$

$$S_3 : x_1 + x_3 = x_2 - x_0 = x_2 + x_1 = 0.$$

- Si ricavino le dimensioni di  $S_1, S_2, S_3$  e  $S_1 \cap S_2$ ;
- Si scrivano delle equazioni cartesiane per  $T = \langle S_1, S_2 \rangle$ , il più piccolo spazio proiettivo contenente  $S_1$  e  $S_2$ ;
- Ricavare  $U = \langle S_1, S_2, S_3 \rangle$ , il più piccolo spazio proiettivo contenente  $S_1, S_2$  e  $S_3$ .

### Esercizio 3

Si considerino i seguenti sottoinsiemi di  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$ :

$$\mathcal{A}_1 = \{(a, b) \mid a < b \text{ e } \mathbb{Z} \cap (a, b) = \emptyset\} \quad \text{e} \quad \mathcal{A}_2 = \left\{ \bigcup_{n \in \mathbb{Z}} (n - \varepsilon, n + \varepsilon) \mid \varepsilon > 0 \right\}.$$

- Si dimostri che  $\mathcal{B} := \mathcal{A}_1 \cup \mathcal{A}_2$  è una base per una topologia  $\tau$  su  $\mathbb{R}$ . In quanto segue si indichi con  $X$  lo spazio topologico  $(\mathbb{R}, \tau)$ ;
- Si dica se  $X$  è  $T_1$  o connesso;
- Ricavare la chiusura di  $\{9/4\}$  e di  $\{0\}$  in  $X$ .

### Esercizio 4

Si considerino i sottospazi topologici  $X, Y$  e  $W$  di  $\mathbb{R}^2$  (munito della topologia euclidea) definito da

$$X = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y \geq 2\}, Y = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y - x^2 \geq 2\}$$

$$W = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid (x - 3)(y - 2) \geq 1\}$$

e  $\mathbb{Z}$  visto come sottospazio topologico di  $(\mathbb{R}, \tau_e)$ . Sia  $f : W \rightarrow \mathbb{Z}$  una qualsiasi funzione continua.

- Si dica quali spazi, tra  $X, Y$  e  $W$  sono omeomorfi tra loro. Se ce ne sono due omeomorfi esibire un omeomorfismo;
- Si dica quali valori può assumere la cardinalità dell'immagine di  $f$  facendo un esempio per ogni caso possibile.

### Soluzione dell'esercizio 1

La matrice rappresentativa della conica è

$$A = \begin{bmatrix} -3 & -3/2 & k/2 + 2 \\ -3/2 & -4 & 4 \\ k/2 + 2 & 4 & -4 \end{bmatrix}$$

e soddisfa

$$\text{Det}(A) = k^2 + 2k + 1 :$$

la conica è degenere se e solo se  $k = -1$ . Il determinante di  $A_0$ , la matrice dei termini quadratici, è invece nullo per ogni valore di  $k$ . Abbiamo quindi che  $\mathcal{C}_k$  è una parabola per  $k \neq -1$  con forma canonica  $y - x^2 = 0$ . Se  $k = -1$  la matrice  $A$  ha rango 2 (infatti il minore  $A_{3,3}$  è diverso da 0). La conica è quindi una parabola degenere. Provando a ridurre con il metodo di completamento dei quadrati si vede che l'equazione di  $\mathcal{C}_{-1}$  si può scrivere come

$$4(x-y)^2 + 3(x-y) + 3 = 0$$

che dopo un cambio di coordinate diventa

$$4X^2 + 3X + 3 = 0.$$

Con questa scrittura è evidente che  $\mathcal{C}_{-1}$  è una parabola degenere a punti non reali la cui forma canonica è quindi

$$x^2 + 1 = 0.$$

Poniamo  $k = 1$  e cerchiamo di ridurre  $\mathcal{C}_1$  a forma canonica. La seguente catena di uguaglianze

$$-4x^2 + 8xy - 3x - 4y^2 + 5y - 3 = -4(x^2 - 2xy + y^2) + 5y - 3x - 3 = -(2(x-y))^2 + (5y - 3x - 3)$$

suggerisce il seguente cambio di coordinate

$$f : \begin{cases} X = 2(x-y) \\ Y = -3x + 5y - 3 \end{cases}$$

che rappresenta un'affinità in quanto la matrice  $\begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -3 & 5 \end{bmatrix}$  ha determinante diverso da 0. Tramite questo cambio di coordinate abbiamo quindi che la parabola si scrive come  $Y = X^2$ : è ridotta in forma canonica.

L'affinità esiste poichè le due coniche hanno la stessa forma canonica essendo entrambe parabole. La conica  $\mathcal{D}$  ha equazione  $x + y^2 + 3 = 0$  che si può scrivere nella forma

$$-(x+3) = y^2.$$

Di conseguenza, l'affinità

$$g : \begin{cases} X = y \\ Y = -x - 3 \end{cases}$$

riduce l'equazione di  $\mathcal{D}$  nella forma  $Y = X^2$ : è un'affinità che permette di mandare la parabola nella sua forma canonica  $\mathcal{C}$ , la stessa di  $\mathcal{C}_1$ . Di conseguenza

$$g^{-1} : \begin{cases} x = -Y - 3 \\ y = X \end{cases}$$

consente il passaggio dalla forma canonica  $\mathcal{C}$  a  $\mathcal{D}$  e

$$g^{-1} \circ f : \begin{cases} x' = -(-3x + 5y - 3) - 3 = 3x - 5y \\ y' = 2(x - y) = 2x - 2y \end{cases}$$

è un'affinità che trasforma  $\mathcal{C}_1$  in  $\mathcal{D}$ .

### Soluzione dell'esercizio 2

Le due equazioni che definiscono  $S_1$  sono indipendenti quindi  $S_1$  ha dimensione 1: è una retta in  $\mathbb{P}^3$ .  
Le tre equazioni che definiscono  $S_2$  sono invece dipendenti: si ha infatti che

$$-(x_0 + x_1 - x_2 + x_3) + (x_1 - x_0) = x_2 - 2x_0 - x_3$$

da cui deduciamo che le ultime due equazioni (che sono indipendenti) descrivono  $S_2$  anche senza la terza equazione. Di conseguenza anche  $S_2$  è una retta e ha dimensione 1. Le tre equazioni che definiscono  $S_3$  sono invece indipendenti:  $S_3$  ha dimensione 0 ed è un punto (per la precisione di tratta del punto  $[1, -1, 1, 1]$ ). Per ricavare la dimensione di  $S_1 \cap S_2$  mettiamo a sistema le equazioni che li definiscono:

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ x_2 - x_3 = 0 \\ x_1 - x_0 = 0 \\ x_2 - 2x_0 - x_3 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x_2 = x_3 \\ x_1 = x_0 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ x_2 - 2x_0 - x_3 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x_2 = x_3 \\ x_1 = x_0 \\ 2x_1 = 0 \\ 2x_0 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x_2 = x_3 \\ x_0 = 0 \\ x_1 = 0 \end{cases}$$

Questo basta per concludere che  $S_1 \cap S_2$  è il punto  $P = [0, 0, 1, 1]$  e quindi ha dimensione 0.

Dalla formula di Grassmann abbiamo che  $\text{Dim}(T) = 1 + 1 - 0 = 2$ :  $T$  è un piano. Ricaviamoun punto che stia su  $S_1$  ma non su  $S_2$  e uno che stia su  $S_2$  ma non su  $S_1$ . Ad esempio i punti

$$P_1 := [1, 0, 1, 1] \quad P_2 := [1, 1, 1, -1]$$

soddisfano questa richiesta. Per costruzione  $P, P_1$  e  $P_2$  sono indipendenti quindi generano il piano  $T$ . Delle equazioni per  $T$  si possono ottenere chiedendo che il rango di

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -1 \\ x_0 & x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix}$$

non sia massimo: basta chiedere che il determinante di  $A$  sia 0.

$$\begin{aligned} 0 = \det(A) &= \det \left( \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & -1 \\ x_0 & x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix} \right) = \pm \det \left( \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix} \right) = \\ &= \pm \det \left( \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \\ x_1 & x_2 - x_3 & x_3 \end{bmatrix} \right) = \pm \det \left( \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ x_1 & x_2 - x_3 \end{bmatrix} \right) = x_2 - x_3 - 2x_1. \end{aligned}$$

Un'equazione cartesiana per il piano  $T$  è quindi  $x_2 - x_3 - 2x_1 = 0$ .

Ricordando che  $S_3 = [1, -1, 1, 1]$ , possiamo controllare se  $S_3$  appartiene a  $T$  sostituendone le coordinate nell'equazione di  $T$ :  $1 - 1 - 2 \neq 0$  da cui deduciamo che  $S_3 \cap T = \emptyset$ . Questo vuol dire che  $U = \langle S_1, S_2, S_3 \rangle = \langle T, S_3 \rangle = \mathbb{P}^3$  (e ha dimensione 3).

### Soluzione dell'esercizio 3

Tutto lo spazio si scrive come unione di elementi di  $\mathcal{B}$  infatti  $\mathbb{R}$  stesso è un elemento di  $\mathcal{B}$  ( $\mathbb{R} \in \mathcal{A}_2$ ). Si vede facilmente che l'intersezione di elementi di  $\mathcal{B}$  è ancora in  $\mathcal{B}$ . Ad esempio si può notare che se  $A_i \in \mathcal{A}_1$  e  $B_i \in \mathcal{A}_2$  allora  $A_1 \cap A_2 \in \mathcal{A}_1$ ,  $B_1 \cap B_2 \in \mathcal{A}_2$  e  $A_1 \cap B_1 \in \mathcal{A}_1$ .

Mostriamo che  $X$  non è  $T_1$ : ad esempio mostriamo che la chiusura di  $\{0\}$  deve contenere  $\mathbb{Z}$ . Sia  $a \in \mathbb{Z}$  e supponiamo, per assurdo, che  $a \notin \overline{\{0\}}$ . Allora  $a \in \overline{\{0\}}^C$  che è un aperto. Ma ogni aperto che contiene un intero deve contenere tutto  $\mathbb{Z}$ . Quindi otteniamo l'assurdo:  $\overline{\{0\}}^C$  contiene  $\mathbb{Z}$  ma non  $0$ . Non essendo chiuso  $\{0\}$  avremo che  $X$  non è  $T_1$ . Siccome la topologia  $\tau$  è meno fine di quella euclidea avremo che  $X = (\mathbb{R}, \tau)$  è connesso poichè anche  $(\mathbb{R}, \tau_e)$  lo è.

Siccome

$$A := \left( \bigcup_{n \in \mathbb{Z}} (n - 1/4, n + 1/4) \right) \cup \left( \bigcup_{n \in \mathbb{Z} \setminus \{3\}} (n, n + 1) \right) \cup (9/4, 3)$$

è unione di elementi di  $\mathcal{B}$  è un aperto. Poichè  $A^C = \{9/4\}$  abbiamo che la chiusura di  $\{9/4\}$  è  $\{9/4\}$ . Abbiamo già visto che la chiusura di  $\{0\}$  deve contenere  $\mathbb{Z}$ . Mostriamo che  $\mathbb{Z}$  è chiuso (e che quindi coincide con la chiusura di  $\{0\}$ ). Per farlo basta osservare che

$$\mathbb{Z}^C = \bigcup_{n \in \mathbb{Z}} (n, n + 1)$$

è unione di elementi di  $\mathcal{B}$ .

### Soluzione dell'esercizio 4

Il luogo  $(x-3)(y-2) = 1$  è un'iperbole e  $W$  è l'unione di

$$W \cup \{x > 3, y > 2\} \quad \text{e} \quad W \cup \{x < 3, y < 2\}$$

che rappresenta anche una decomposizione di  $W$  come unione di due aperti propri disgiunti di  $W$ : questo dimostra che  $W$  è sconnesso.  $X$  invece è connesso in quanto è prodotto cartesiano di spazi connessi. Di conseguenza,  $X$  e  $W$  non sono omeomorfi. Consideriamo l'applicazione

$$g: X \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) \mapsto (x, y + x^2)$$

che è continua poichè le composizioni con le proiezioni sui fattori di  $\mathbb{R}^2$  sono polinomi (e quindi sono continue come applicazioni da  $\mathbb{R}^2$  a  $\mathbb{R}$ ). Mostriamo che  $g(X) = Y$ . Il punto  $P = (x_P, y_P)$  appartiene a  $X$  se e solo se  $y_P \geq 2$ . L'immagine di  $P$  tramite  $g$  è un punto di coordinate  $(x_P, y_P + x_P^2)$  e questo punto appartiene a  $Y$  se e solo se  $(y_P + x_P^2) - (x_P)^2 \geq 2$  cioè se e solo se  $y_P \geq 2$  cioè se e solo se  $P$  appartiene a  $X$ .

L'applicazione  $h$  tale che  $(x, y) \in Y \mapsto (x, y - x^2) \in \mathbb{R}^2$  è anch'essa continua e si vede facilmente che  $h \circ g = \text{Id}_X$  e  $g \circ h = \text{Id}_Y$  (cioè  $f$  e  $g$  sono biettive e continue). Siccome  $g(X) = Y$  abbiamo che  $g$  è un omeomorfismo da  $X$  a  $Y$ . Di conseguenza  $X$  è omeomorfo a  $Y$  e  $W$  non è omeomorfo a  $X$  (e a  $Y$ ).

La topologia su  $\mathbb{Z}$  è quella discreta infatti ogni punto è aperto:

$$\{n\} = (n - 1, n + 1) \cap \mathbb{Z}.$$

Sia  $f: X \rightarrow \mathbb{Z}$  una qualsiasi funzione continua. Siccome l'immagine di un connesso è un connesso avremo che le due componenti connesse  $W_1$  e  $W_2$  di  $W$  avranno entrambe immagine contenuta in una delle componenti connesse di  $\mathbb{Z}$ : i punti di  $\mathbb{Z}$  (perchè la topologia su  $\mathbb{Z}$  è quella discreta). Abbiamo appena mostrato che  $f(W_i) = \{n_i\}$  con  $n_1, n_2 \in \mathbb{Z}$  eventualmente coincidenti. Quindi la cardinalità di  $f(X)$  è 1 o 2 a seconda che sia  $n_1 = n_2$  o meno.