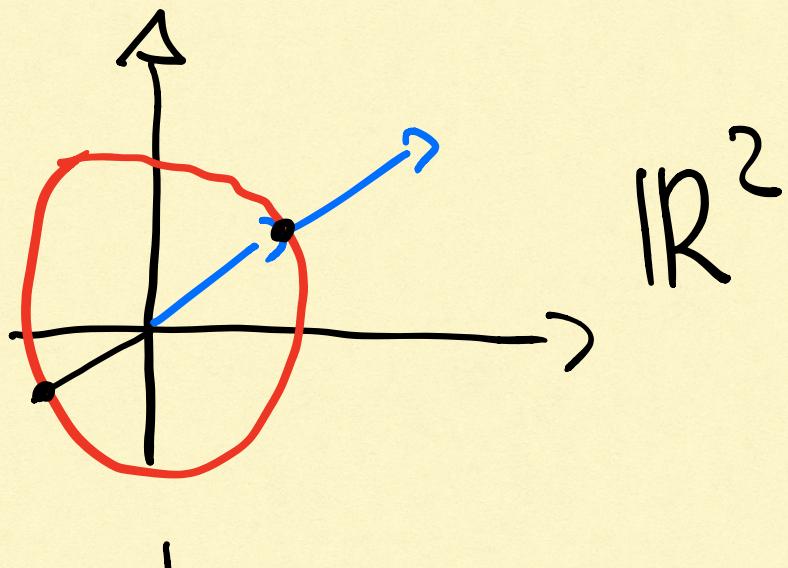
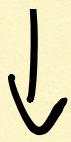


$\text{IP}(V)$

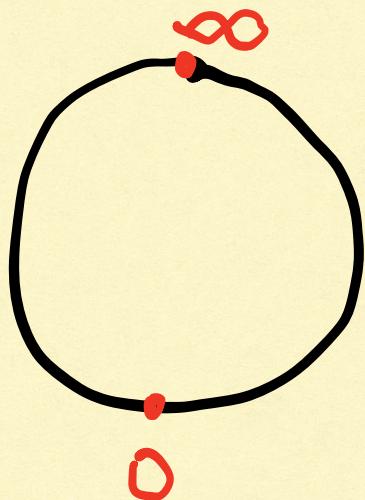
RETTE PROJEKTIVE

$$\text{IP}^1(\mathbb{R}) = \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$$





$$\text{IP}^1(\mathbb{R}) \cong S^1$$

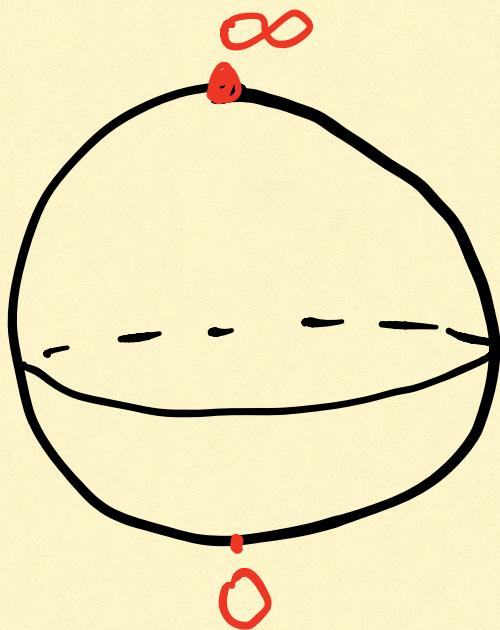


$$\cong \mathbb{R} \cup \{\infty\}$$

$$\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) = \mathbb{D} \cup \{\infty\}$$

Homeo

S^2



BIRAPPORTO

$$\mathbb{P}^1 = \mathbb{P}^1(\mathbb{K})$$

consideriamo 4 punti

$$P_1, P_2, P_3, P_4$$

Prendiamo coordinate (x_0, x_1)

t.c.

$$P_1 = (1:0) \quad \text{origine}$$

$$P_2 = (0:1) \quad \text{punto } \infty$$

$$P_3 = (1:1)$$

Def. Bireporto di
 P_1, P_2, P_3, P_4

notazione : $\text{Bir}(P_1, \dots, P_4)$

o
 $\beta(P_1, \dots, P_4)$

è il numero $\frac{x_1}{x_0} \in \mathbb{K} \cup \{\infty\}$

dove $(x_0 : x_1)$ sono le
coordinate di P_4 in \mathbb{P}^1

rISPETTO al riferimento
 $\{P_1, P_2, P_3\}$

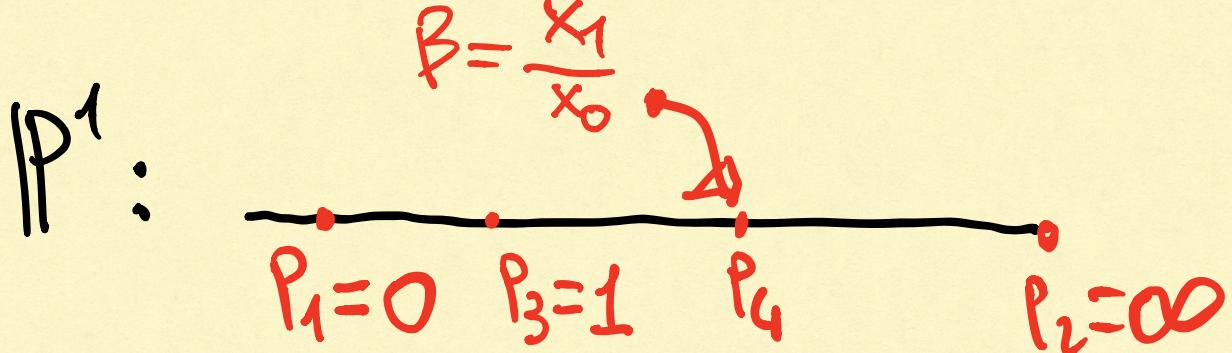
convenzione: $\frac{1}{n} = \infty$

Esempi

$$\beta(p_1, p_2, p_3, p_1) = 0$$

$$\beta(p_1, p_2, p_3, p_2) = \infty$$

$$\beta(p_1, p_2, p_3, p_3) = 1$$



FORMULA:

in \mathbb{P}^1 4 punti qualsiasi
(3 distinti)

$$P_i = (\lambda_i : \mu_i)$$

$$\beta(P_1, -; P_4) =$$

$$= \frac{(\lambda_1 \mu_4 - \lambda_4 \mu_1)}{(\lambda_1 \mu_3 - \lambda_3 \mu_1)} \cdot \frac{(\lambda_3 \mu_2 - \lambda_2 \mu_3)}{(\lambda_4 \mu_2 - \lambda_2 \mu_4)}$$

Teorema

Di: $P_1, \dots, P_4 \in \mathbb{P}^1$

$Q_1, \dots, Q_4 \in \mathbb{P}^1$

P_1, P_2, P_3 distinti

Q_1, Q_2, Q_3 distinti.

Allora \exists proiettività

$f: \mathbb{P}^1 \rightarrow \mathbb{P}^1$ tale che

$$f(P_i) = Q_i \quad i=1, \dots, 4$$

\Updownarrow

$$\beta(P_1, \dots, P_4) = \beta(Q_1, \dots, Q_4)$$

SIMMETRIE del BIRAPPORTO

$\beta(P_1, \dots, P_4)$ dipende
dell'ordine con cui
ho scelto i punti

Pew` (formule) :

$$\begin{aligned}\beta(P_1, \dots, P_4) &= \beta(P_2, P_1, P_4, P_3) \\ &= \beta(P_3, P_4, P_1, P_2) \\ &= \beta(P_4, P_3, P_2, P_1)\end{aligned}$$

OVVERO :

Se consideriamo
l'azione del gruppo
simmetrico S_4
su 4 punti

Bir è invariante

Rispetto a : Id

$$(12)(34)$$

$$(13)(24)$$

$$(14)(23)$$

\Rightarrow Nel calcolo
possiamo considerare
 P_1 al 1° posto

e vedere l'azione
di S_3 su P_1, P_2, P_3, P_4

$$\beta(P_1, P_2, P_3, P_4) = K$$

$$\Rightarrow \beta(P_1, P_2, P_4, P_3) = \frac{1}{K}$$

$$\beta(P_1, P_4, P_3, P_2) = 1 - K$$

$$\beta(P_1, P_4, P_2, P_3) = \frac{1}{1-K}$$

$$\beta(P_1, P_3, P_4, P_2) = \frac{K-1}{K}$$

$$\beta(P_1, P_3, P_2, P_4) = \frac{K}{K-1}$$

conseguenze:

due quaternie di

punti $\{P_1, \dots, P_4\}$

$\{Q_1, \dots, Q_4\}$

in \mathbb{P}^1

Sono proietivamente
equivalenti

SE

Posto $\beta(P_1, \dots, P_4) = k$

allora

$$P(Q_1, \dots, Q_4) \in \left\{ K, \frac{1}{K}, 1-K \right.$$

$$\left. \frac{1}{1-K}, \frac{K-1}{K} \right\}$$

OSS (Esercizio):

Per quali valori di K
i 6 valori associati
non sono distinti?

Risposte:

$$K = -1, 2, \frac{1}{2}$$

$$K = e^{i \frac{\pi}{3}}, e^{-i \frac{\pi}{3}}$$

Esempi - Esercizi

Proiettività

$$f: \mathbb{P}^1 \rightarrow \mathbb{P}^1$$

$$f \leftrightarrow \text{MATRICE } A = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \end{pmatrix}$$

P.ti fissi
di $f \leftrightarrow$ autovettori
di A

$$\leftrightarrow \begin{aligned} P_0 &= (1:0) \\ P_1 &= (0:1) \end{aligned}$$

Punto

$$P = (x_0:x_1) \mapsto f(P) = (\lambda x_0: \mu x_1)$$

$\text{Bir}(P_0, P_1, P, f(P)) = \text{formula}$

$$= \frac{1 \cdot \lambda x_1 - 0}{1 \cdot x_1 - 0} \cdot \frac{x_0 - 0}{\lambda x_0 - 0}$$

$$= \frac{\mu}{\lambda} \in \mathbb{K} \cup \{\infty\}$$

Se $\lambda \neq 0$

$$f \Leftrightarrow A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}$$

$$\beta = \text{Bir}(P_0, P_1, P, f(P))$$

Esercizio

Siano A, B due punti distinti di \mathbb{P}^1 .

Dimostrare che $\exists !$

involtuzione $f : \mathbb{P}^1 \rightarrow \mathbb{P}^1$

t.c. $f \neq \text{id}$

$$f(A) = A, \quad f(B) = B$$

SOL. Con eventuali
combinamenti di coordinate

possiamo supporre

$$A = P_0 = (1:0)$$

$$B = P_1 = (0:1)$$

$f \hookrightarrow$ matrice $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}$

$$f^2 = \text{id} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}^2 = \lambda \cdot \text{Id}$$

$$\Leftrightarrow \beta = \pm 1$$

$$\beta = 1 \rightarrow \text{Id}$$

$\beta = -1 \rightarrow$ metrice
richieste

conclusione

$$f \leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Esercizio 2

Sia $f: \mathbb{P}^1 \rightarrow \mathbb{P}^1$ proiettività

$$M = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

metrice
esercite
ad f

(modulo mult.)
per scolare

i) f è una involuzione $\neq \text{Id}$



$$\text{tr}(M) = \alpha + \beta = 0$$

ii) f è involuzione $\neq \text{Id}$



\exists 2 punti distinti

Q_1, Q_2 che si

scambiano tramite f

SOL $M = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$

$$f^2 = Id \quad , \quad f \neq Id$$



polinomio minimo di M
= polinomio caratteristico
di M

$$P(\lambda) = \lambda^2 - \beta$$

$$\Leftrightarrow M^2 = \beta Id$$

Per le proprietà di Pol.
caratteristico

$$\operatorname{tr}(M) = \text{coeff. di grado 1} \\ = 0$$

(ii) f involuzionale $\neq \text{Id}$

Si è Q_1 punto non fisso

Poniamo $Q_2 = f(Q_1)$

$$f^2 = \text{Id} \Rightarrow Q_2 \leftrightarrow Q_1$$

VICEVERSA :

Siamo Q_1, Q_2 2 punti
che si scambiano

Consideriamo un generico punto P

poniamo $P' = f(P)$

Tesi: $f(P') = P$

Consideriamo il Bireapporto

$\beta(Q_1, Q_2, P', P) =$

= perché f è proiettività

= $\beta(f(Q_1), f(Q_2), f(P'), f(P))$

$f(Q_1) = Q_2, f(Q_2) = Q_1$

$$= \Downarrow f(P) = P'$$

$$\beta(Q_2, Q_1, f(P'), P')$$

= per prop. di β_{12}
rispetto alle permutazioni

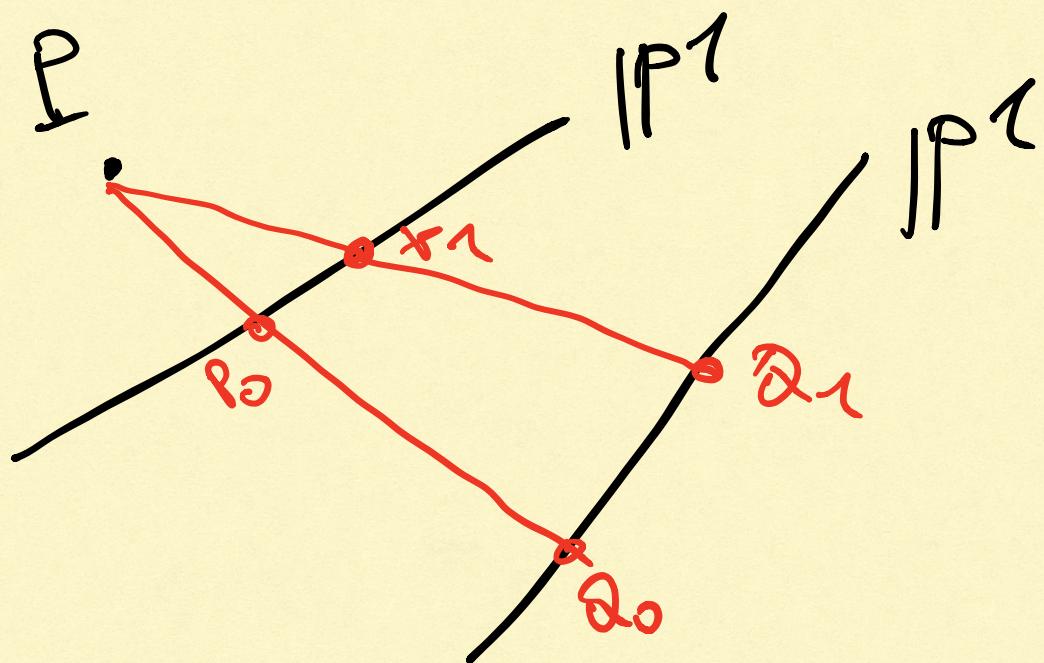
$$= \beta(Q_1, Q_2, P', f(P'))$$

CONCLUSIONE :

$$f(P') = P$$



Idee stonice
prioritivite'

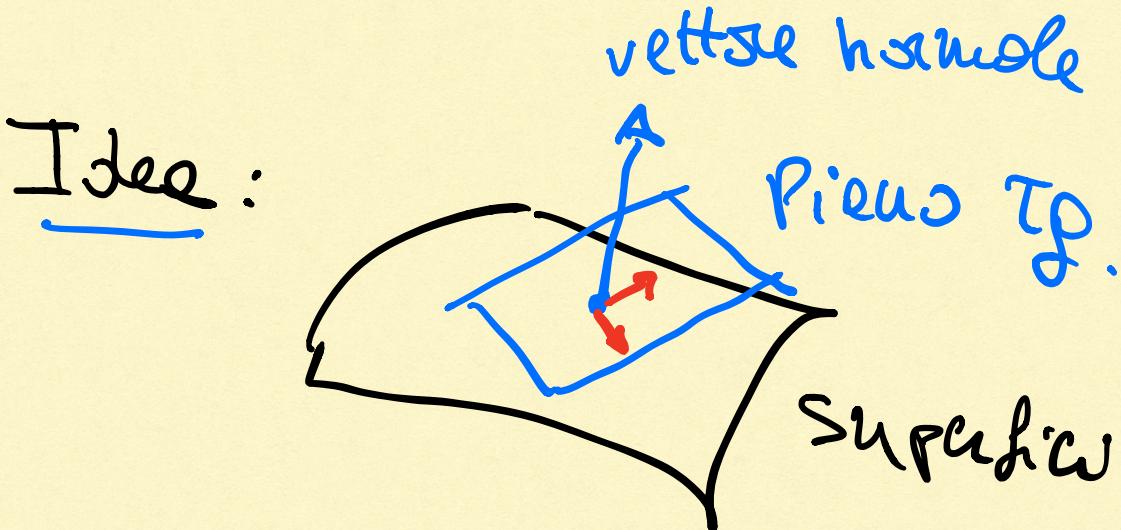


PIANO proiettivo

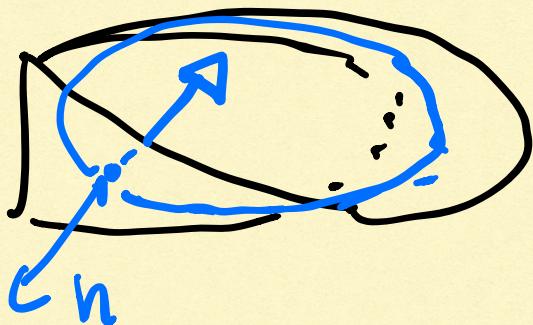
$$\mathbb{P}^2(\mathbb{K}) = \mathbb{K}^3 \setminus \{0\}$$

$$\mathbb{P}^2(\mathbb{R}) = \mathbb{R}^2 \cup \{\text{rette}\ell \text{ di } \mathbb{R}^2\}$$

non è orientabile



$\mathbb{P}^2(\mathbb{R}) \supset$ nostro di
Möbius



$\mathbb{P}^2(\mathbb{C})$ è orientabile
"

$\mathbb{C}^2 \cup \{ \text{unite ell}'\infty \}$

PROPRIETÀ
Qsiometrichie e
dualità di \mathbb{P}^2

- $\mathbb{P}^2 = \{ \text{Punti} \}$
- rette $\subset \mathbb{P}^2$
 ↑
 relazioni tra punti

rette $\cap \Leftrightarrow P_1 * P_2$

D.

$$\overline{P_1 \dots P_n} = P_1 * P_2$$

ASSIOMI

0) Ogni retta contiene
almeno 3 punti

Il piano contiene
almeno 4 punti
e 3 di essi non allineati

1) $\forall P_1, P_2$ distinti

$\exists !$ retta $R = P_1 * P_2$

t.c. $R \supset \{P_1, P_2\}$

2) $\forall R_1, R_2$ rette
distinte

$\exists ! P \in R_1 \cap R_2$

DUALITA'

Per 2 punti:
 $\exists !$ retta

Due rette
si intersecano
in uno
punto

$$P_1 * P_2 \longleftrightarrow R_1 \cap R_2$$

Teorema di Desargues

(dei triangoli omologici)

In \mathbb{P}^2 consideriamo

$ABC, A'B'C'$ due
Triangoli

Poniamo:

$$r = A * B$$

$$r' = A' * B'$$

$$s = A * C$$

$$s' = A' * C'$$

$$t = B * C$$

$$t' = B' * C'$$

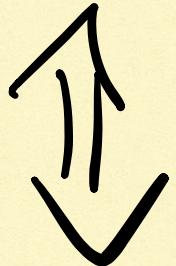
ALLORA:

Le rette

$A * A'$, $B * B'$, $C * C'$

passano per lo
stesso punto

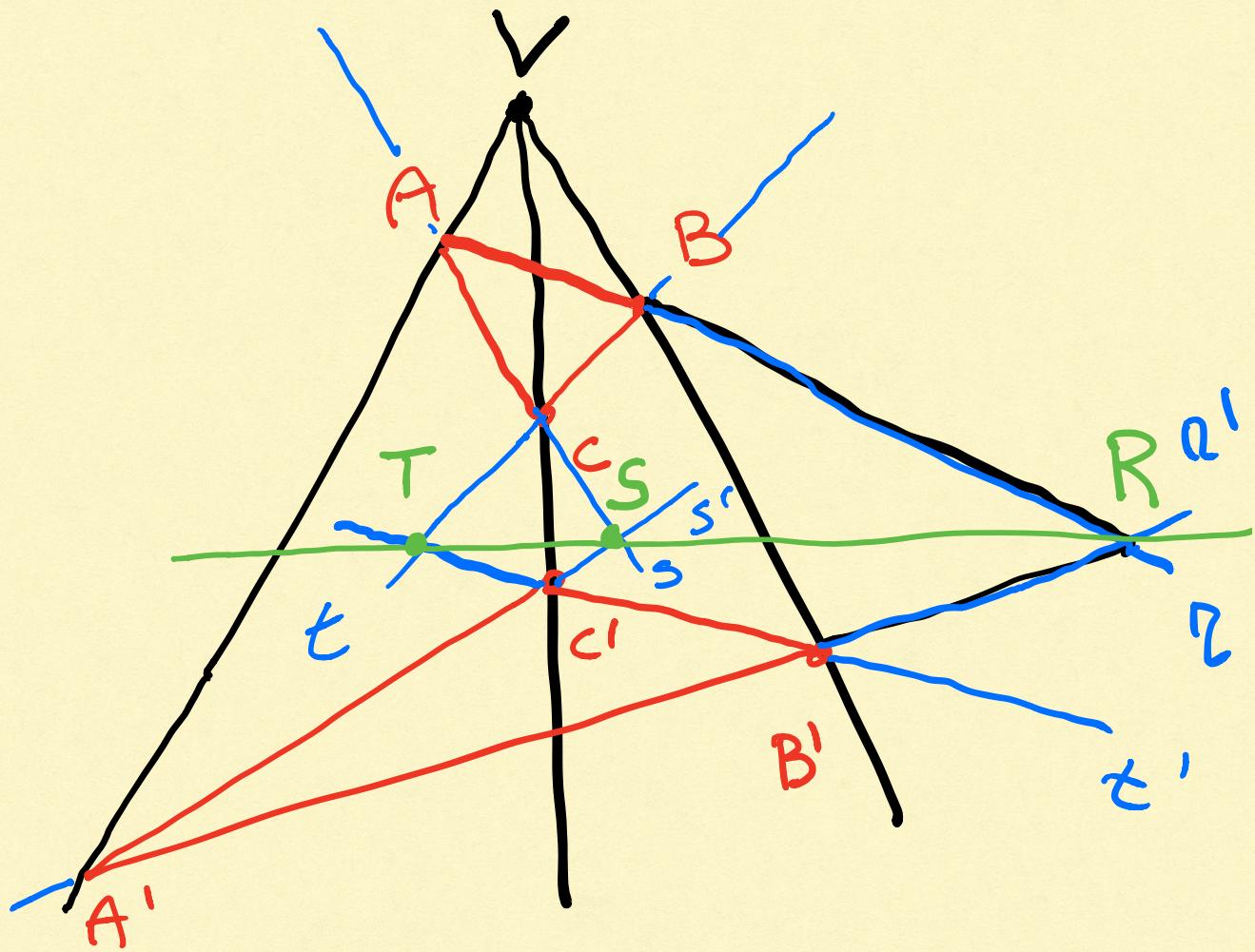
\vee (i triangoli
sono omologhi)



$R = r \cap r'$, $S = s \cap s'$

$T = t \cap t'$

sono allineati

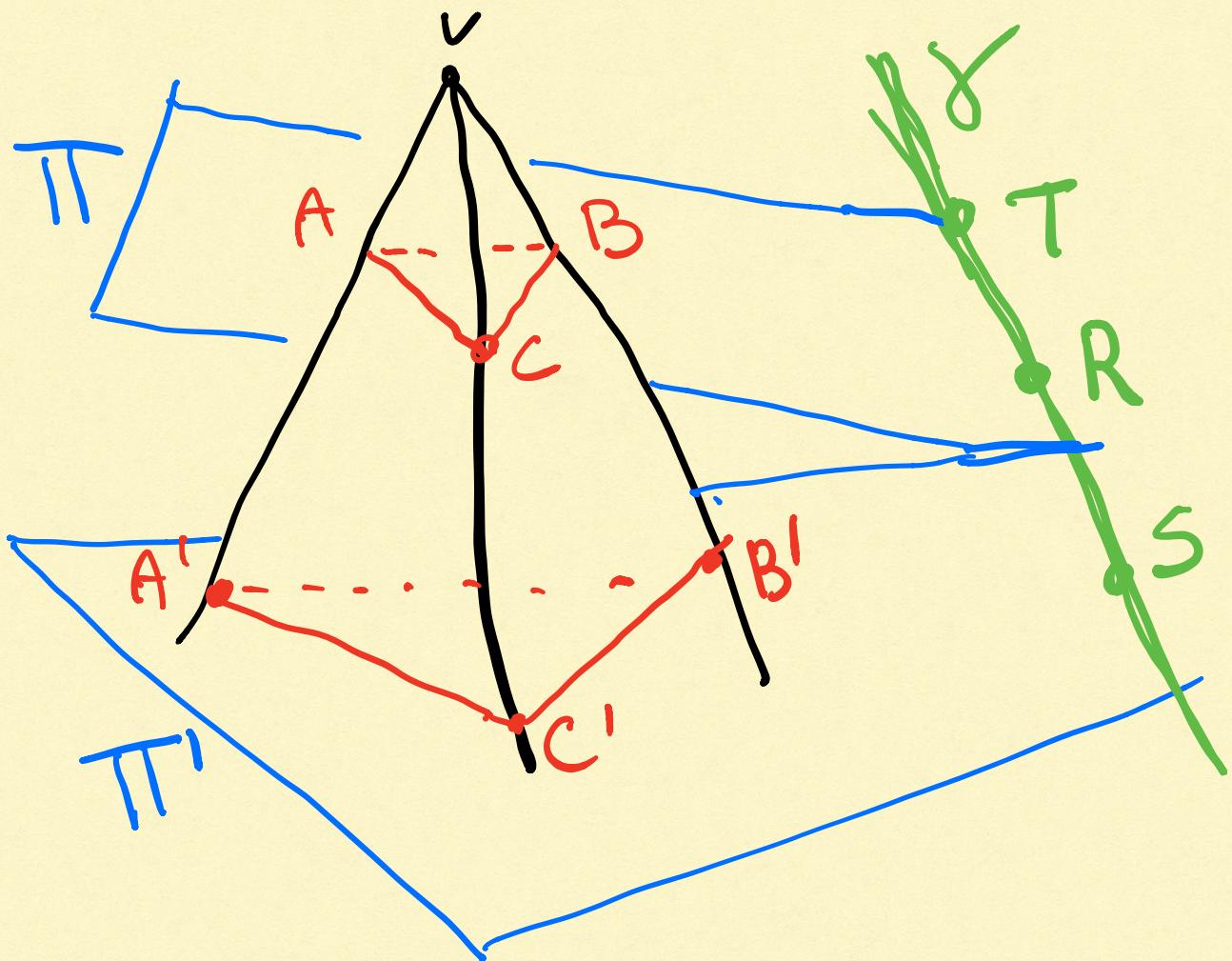


OSS. Il teorema

è AUTODUALE

DIMOSTRAZIONE GRAFICA

Trucco: consideriamo
i^e Teoreme in IP^3



Supponiamo

$A B C \subset \text{Piano } \pi$

$A' B' C' \subset \text{Piano } \pi'$

$\pi \neq \pi'$

Sia $\gamma = \text{retta } \pi \cap \pi'$

Tesi: $T, R, S \in \gamma$

Strategia \rightarrow considerare
le facce del prisma

$A, B, A' B'$ ∈ stesse
frecce

\Rightarrow solo complementari

$$\Rightarrow (A * B) \cap (A' * B') = R$$

D'altra parte $A * B \subset \pi$

$$A' * B' \subset \pi'$$

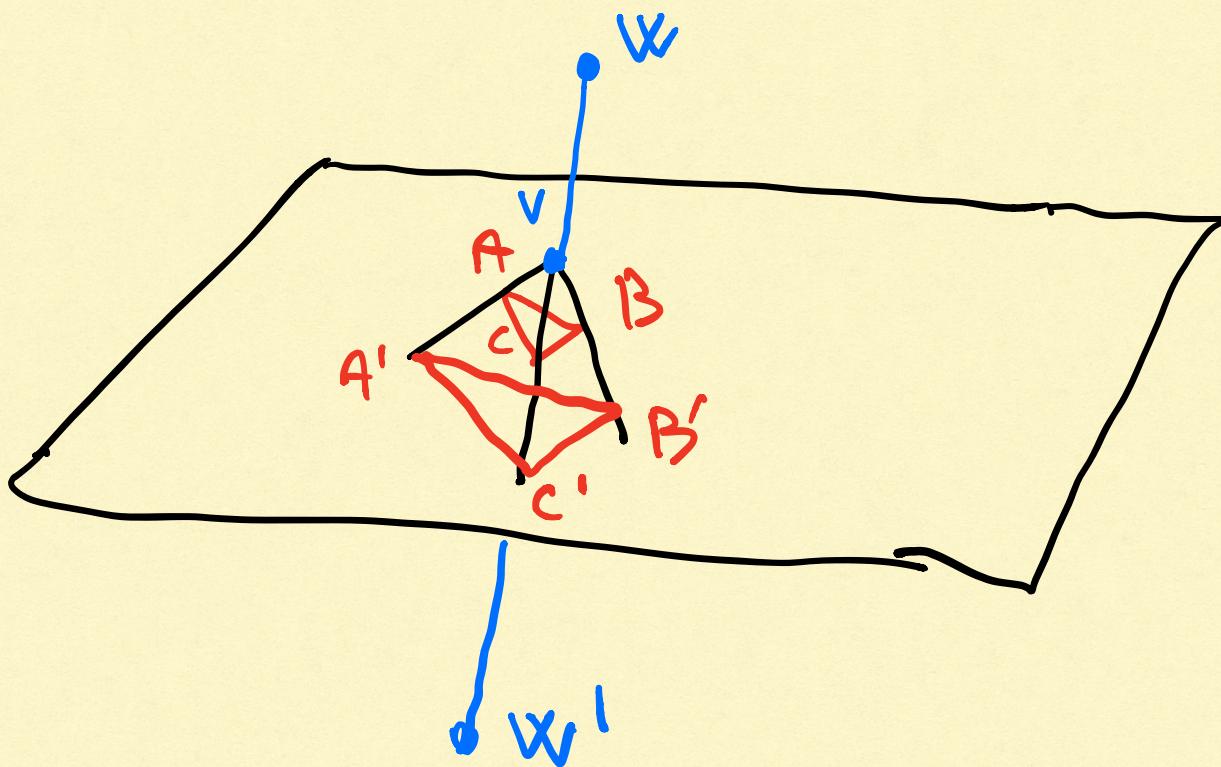
$$\Rightarrow R \in \pi \cap \pi' = \gamma$$

Analogamente :

$$S \in \gamma, T \in \gamma$$

PASSO 2:

Ricondursi al caso precedente usando 2 vertici ausiliari



consideriamo 2 vertici
 W, W' non contenuti
nel piano originale

me ellineoti com ✓

Costruiemo 2 trapezi
nello spazio

$\bar{A} \bar{B} \bar{C}$

è iteriamo pero 1.

• • •

