

Geometria 4/5/22

Quadrica L
equat. II grado x, y, z

$\overline{L}$ = completamento
aggiunge $w \in \mathbb{P}^3(\mathbb{R})$

L_∞ = pti all'inf
 $w=0 \in \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$

ipab. ell. 2 folde
 $x^2 + y^2 + 1 = z^2$

$$x^2 + y^2 + w^2 = z^2$$

ellissoide proiettivo

$$x^2 + y^2 = z^2$$

unica conica non deg.

ipab. ipab. 1 folde
 $x^2 + y^2 = z^2 + 1$

$$x^2 + y^2 = z^2 + w^2$$

ipab. proiettivo

$$x^2 + y^2 = z^2$$

unica conica non deg.

parab. ipab. (2 rette)
 $z = x^2 - y^2$

$$zw = x^2 - y^2$$

$$\begin{cases} z = u + v \\ w = u - v \end{cases}$$

$$u^2 - v^2 = x^2 - y^2$$

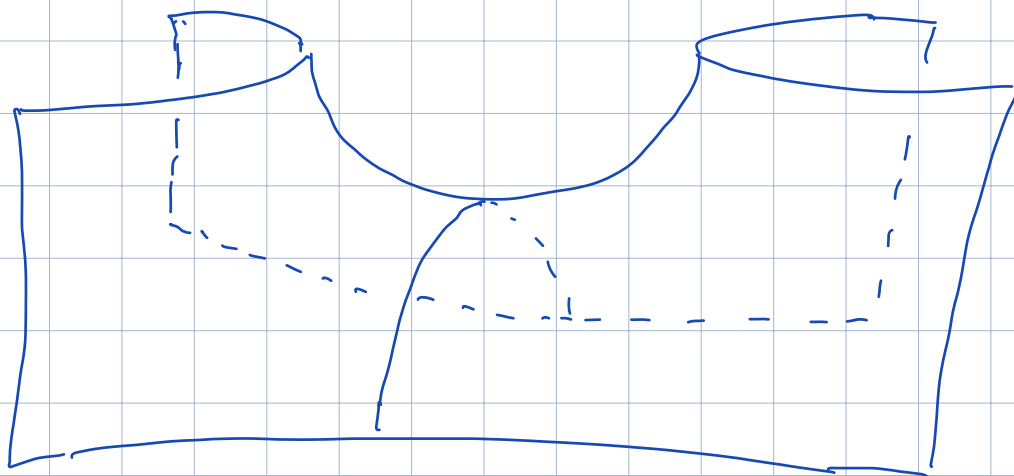
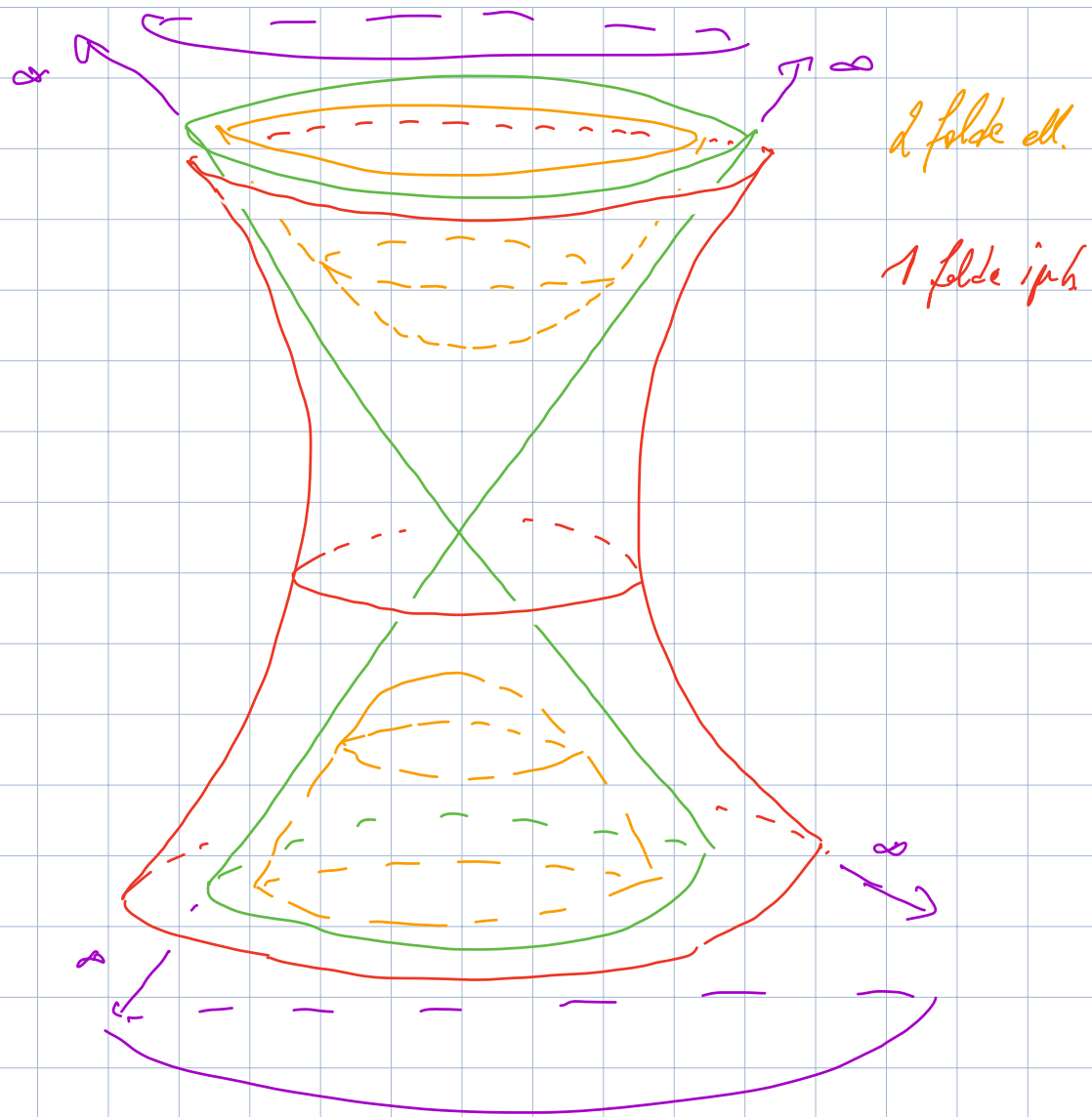
$$u^2 + y^2 = v^2 + x^2$$

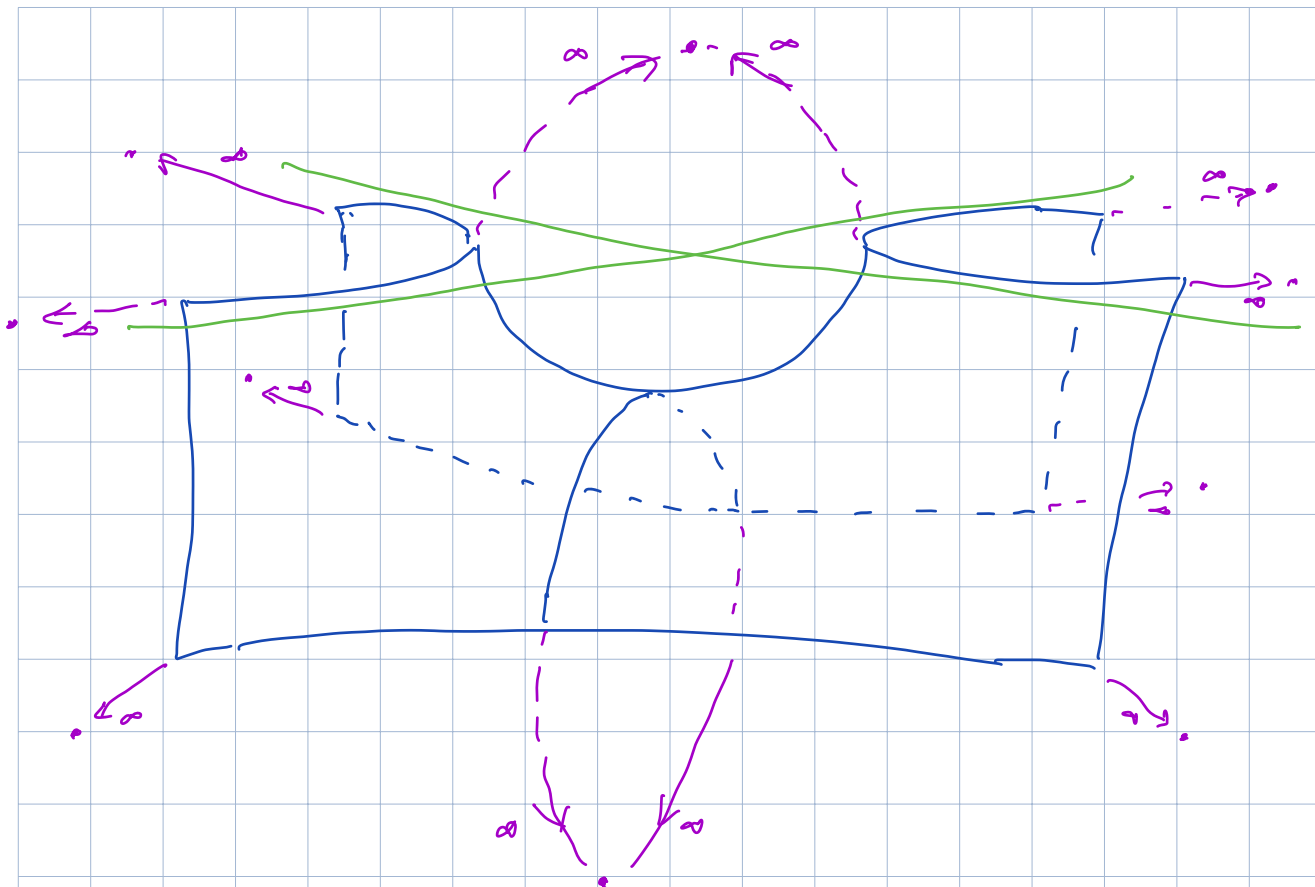
ipab. proiettivo

$$x^2 - y^2 = 0$$

$$x = \pm y$$

2 rette distinte
in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$



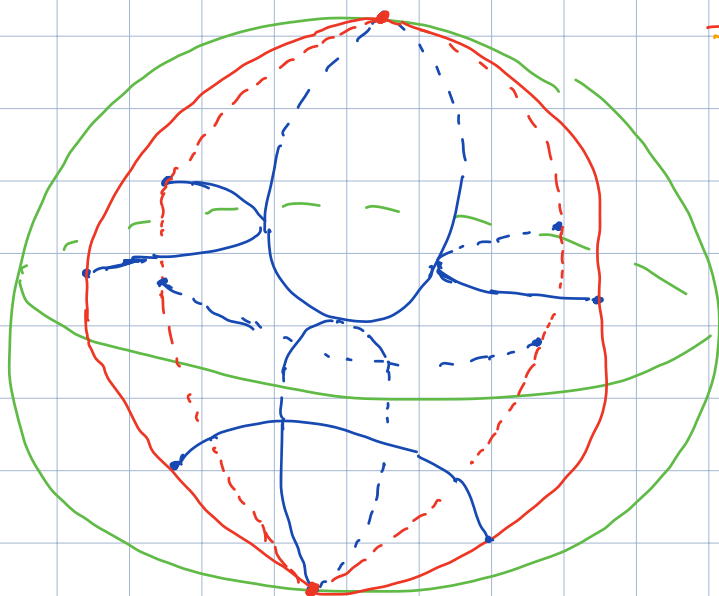
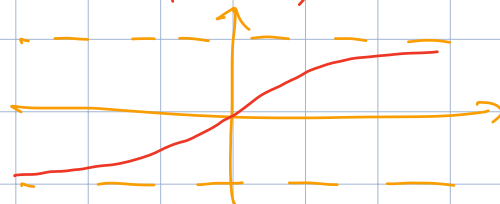


$$x \mapsto \frac{x}{1+\|x\|}$$

$$\mathbb{R}^3 \mapsto \{y : \|y\| < 1\}$$

$$t \mapsto \frac{t}{1+|t|}$$

$$\mathbb{R} \rightarrow (-1,1) \quad f \mapsto f(t)$$



Quadrica non dep:

$$\mathcal{L} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : {}^t \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} \cdot A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \right\}$$

A simm.

$$\det(A) \neq 0$$

$$A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ b & d & e \\ c & e & f \end{pmatrix}$$

Teo: a meno di cambi di segno dell'equazione i segni degli autoval di Q/A sono costanti e in ciascun caso esiste una transf. affine che trasforma $\mathcal{L}$ nel modello corrispondente:

(1) $+++ / ++++$ $x^2 + y^2 + z^2 + 1 = 0$ $\begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix} \emptyset$

(2) $+++ / +++-$ $x^2 + y^2 + z^2 = 1$ $\begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & -1 \end{pmatrix}$ ellissoide

(3) $++0 / +++-$ $z = x^2 + y^2$ $\begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 0 \end{pmatrix}$ parab. ell.

(4) $++- / +++-$ $x^2 + y^2 + 1 = z^2$ $\begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & -1 \end{pmatrix}$ ipub. ell.
 z fissa

(5) $++- / ++--$ $x^2 + y^2 = z^2 + 1$ $\begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & -1 \end{pmatrix}$ ipub. ipub.
 z fissa

(6) $+ - 0 / ++--$ $z = x^2 - y^2$ $\begin{pmatrix} 1 & & \\ & -1 & \\ & & 0 \end{pmatrix}$ parab. ipub.

Diamo: tramite transf. aff.

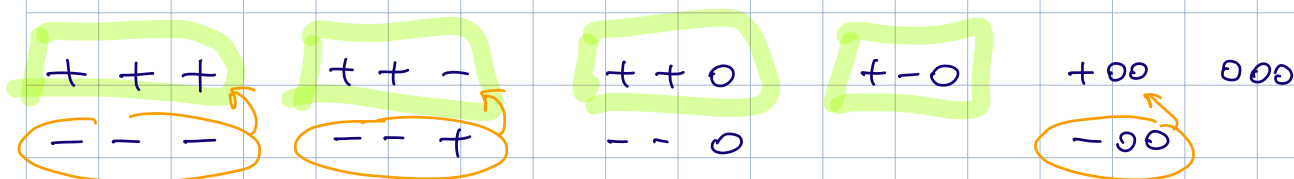
$$A \mapsto {}^t M \cdot A \cdot M$$

$$Q \mapsto {}^t B \cdot Q \cdot B$$

e so che i segni degli autoval. di A e Q non cambiano.

Y invece $A \mapsto -A$ i segni cambiano tutti.

Come possono essere segni autoval Q ?



Per concludere che l'enunciato è corretto tutti devo vedere che $+00$, 000 sono impossibili:

altimenti trovo B ortog. t.r. ${}^t B \cdot Q \cdot B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & * \end{pmatrix}$.

Se uso $M = \begin{pmatrix} B & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ ho

$${}^t M \cdot A \cdot M = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & * & * \\ * & * & * & * \end{pmatrix}$$

$\underbrace{\begin{matrix} \text{det} \neq 0 \\ \text{det} \neq 0 \end{matrix}} \quad \underbrace{\text{det} = 0}$

Devo vedere che dati i 4 casi per gli autoval. di Q restano solo i casi elencati per quelli di A e che posso ricondurmi al modello.

Esattamente come per le coniche mi riconduco a

$$\begin{pmatrix} +1 & & & 0 \\ & +1 & & 0 \\ & & \pm 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \pm 1 \end{pmatrix}$$

nei casi in cui
 $\det Q \neq 0$

++++ $\emptyset$
+++ - ellisside
++ - + iprob. ell.
+- - - iprob. iprob.

$$\begin{pmatrix} +1 & & & 0 \\ & \pm 1 & & 0 \\ & & 0 & -1/2 \\ 0 & 0 & -1/2 & 0 \end{pmatrix}$$

nei casi in cui
 $\det Q = 0$

+++ - parab. ell.
+- + - parab. iprob.



Monale: se $\det(A) \neq 0$ secondo i segni
degli autoval. di Q e A trovo il modello.

Come trovare tali segni? [The poco]

Supplemento: non imparare e memorizzare la tabella
ma ragionare:

$$++- / +- --$$

$$x^2 + y^2 - z^2 - 1 = 0$$

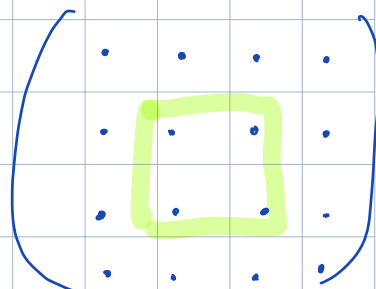
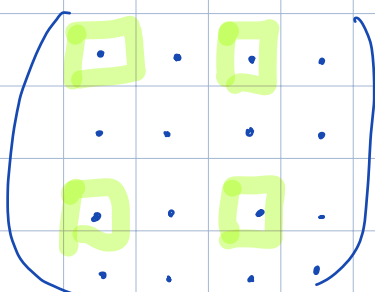
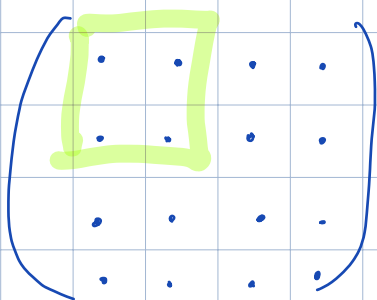
$$x^2 + y^2 = 1 + z^2$$

imp. iprob.

Fatto: se $d_2 \neq 0$ trovare i segni degli autoval.
di Q/A è sempre facile:

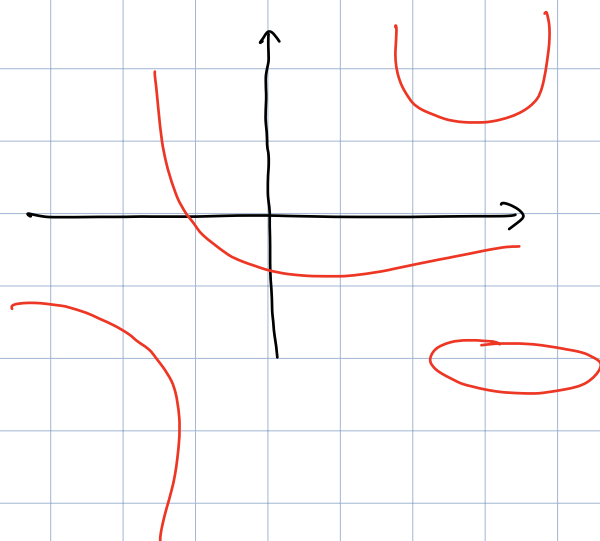
	d_2	d_4	
$d_2 > 0 \rightarrow ++$	+	+	+++ / ++++
	+	-	+++ / +++-
	-	+	++- / +++-
	-	-	++- / ++--
	0	X	++0 / +++-
$d_2 < 0 \rightarrow +-$	+	+	+-- / +- -- = +- - / +- --
	+	-	+-- / +--- = +- - / +++-
	-	+	...
	-	-	...
	0	X	+ - 0 / +- --

Se $d_2 = 0$ posso scegliere un altro d_2

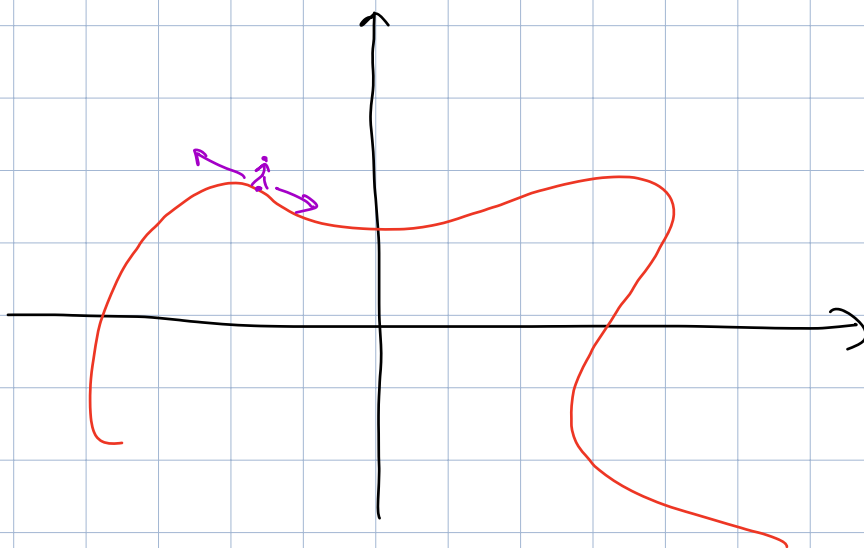


Tutti i d_2 sono nulli: solo caso molto particolare.

Curve



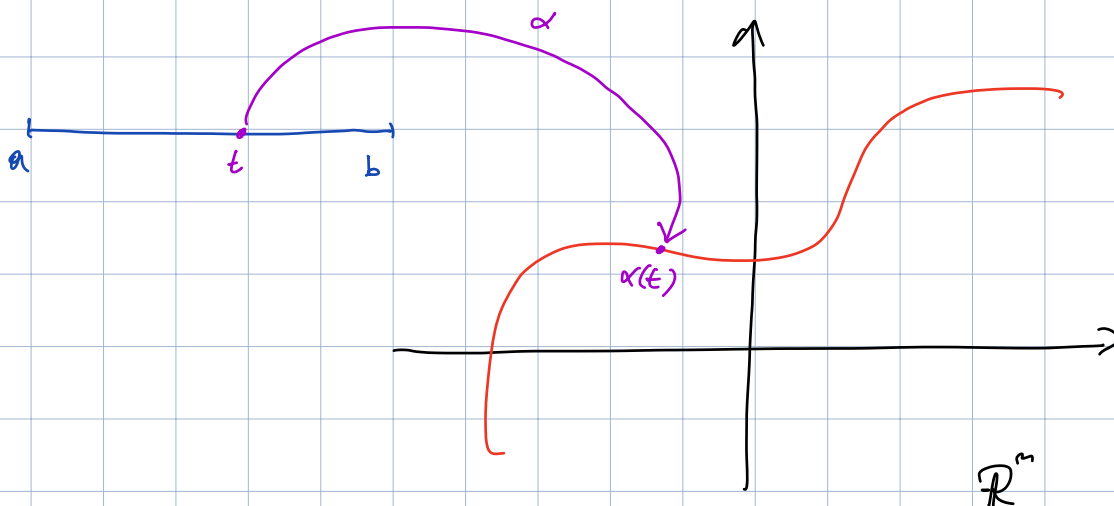
Oggetto "unidimensionale"
in $\mathbb{R}^2$ (o $\mathbb{R}^n$) ma
non dritto (retto)



Def: chiamo curve parametrizzate una funzione

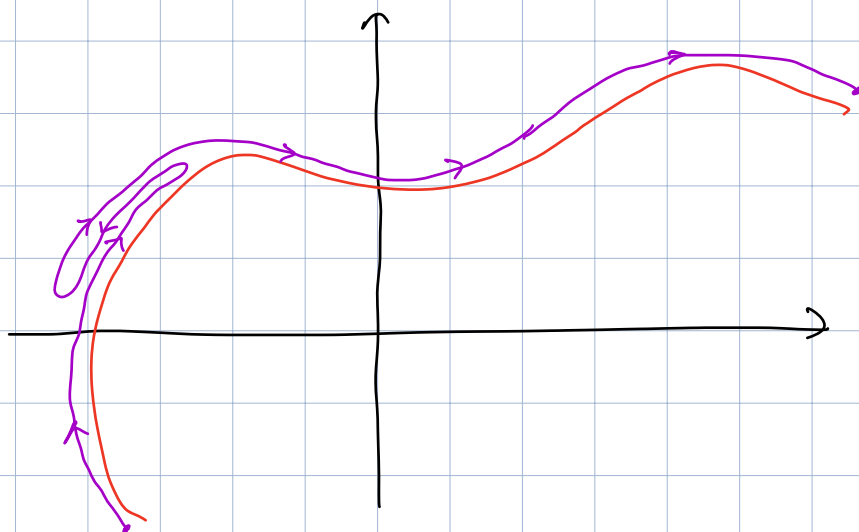
$\alpha: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ continua, dove $I \subset \mathbb{R}$

è intervallo (limitato o no / chiuso o no dx/dim)



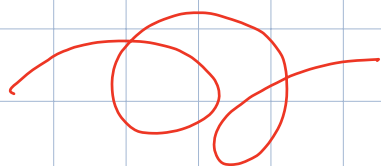
Chiamo supporto di α la sua immagine.

At: non escluso:

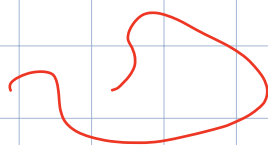


$\alpha: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^m$ si dice

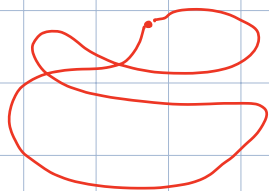
- semplice se $\bar{\alpha}$ è iniettiva
- chiusa se $\alpha(a) = \alpha(b)$
- semplice e chiusa se $\alpha|_{[a, b]}$ è iniettiva e $\alpha(a) = \alpha(b)$



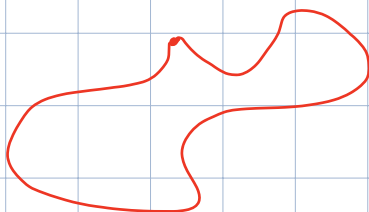
no semplice



semplice

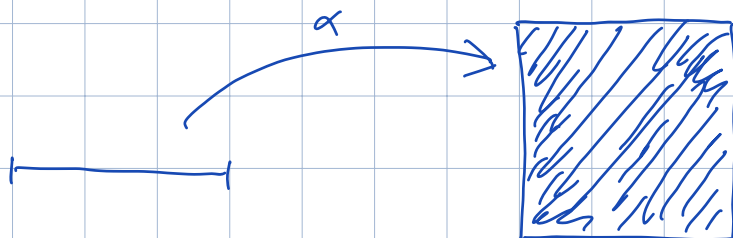


chiusa non semplice e densa

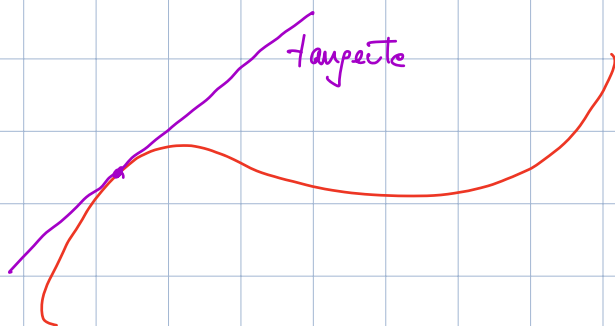


semplice e densa

Fatto: esistono funzioni continue $\alpha: [0,1] \rightarrow \mathbb{R}^2$
con immagine $[0,1] \times [0,1]$.



Per recuperare l'idea che in ogni punto del supporto
ci sono 1 direz. e 2 vers. non basta continua.

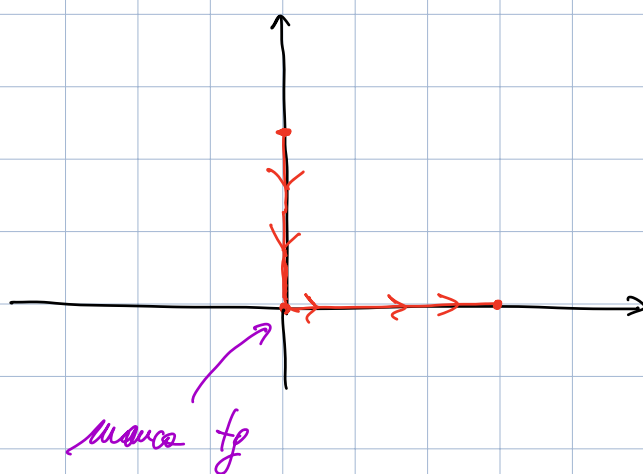


Se $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$
 è derivabile il suo
 grafico ha nella tangente.

$$\alpha: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2 \quad \alpha = \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} \quad \alpha(t) = \begin{pmatrix} X(t) \\ Y(t) \end{pmatrix}$$

Es: $\alpha: [-1, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$\alpha(t) = \begin{cases} (e^{-1/t^2}, 0) & t \in (0, 1] \\ (0, 0) & t = 0 \\ (0, e^{-1/t^2}) & t \in [-1, 0) \end{cases}$$

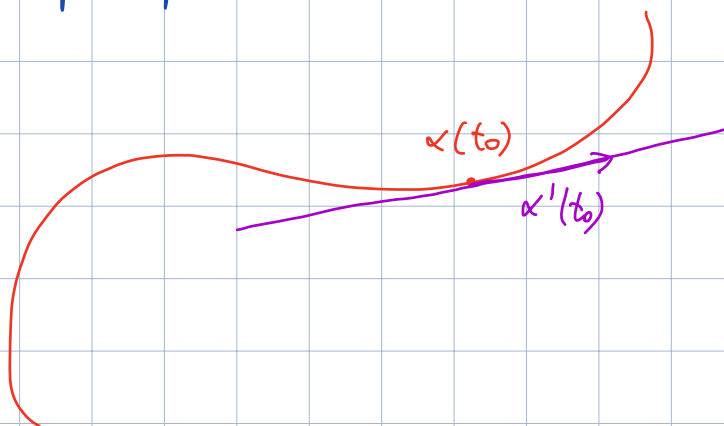


e^{-1/t^2} ha tutte le
 derivate che tendono a 0
 in $t \rightarrow 0^\pm$
 $\Rightarrow \alpha \in C^\infty$
 (in $t=0$ tutte
 le derivate sono $(0,0)$.)

Def: chiamo α regolare se $\alpha'(t) \neq 0 \quad \forall t \in I$

Prop: se α è regolare e $t_0 \in I$ la retta secante l_{α} in $\alpha(t)$ e $\alpha(t_0)$ tende a una singola retta per $t \rightarrow t_0$ ^{*}; tale retta ha "contatto duplice" con l_{α} in $\alpha(t_0)$. *la chiamo tangente*

^{*} cioè alla retta che passa per $\alpha(t_0)$ e ha direzione $\alpha'(t_0)$



Dico: retta che passa per $\alpha(t_0)$ e $\alpha(t)$ è

$$\alpha(t_0) + \text{Span}(\alpha(t) - \alpha(t_0)) = \alpha(t_0) + \text{Span}\left(\frac{\alpha(t) - \alpha(t_0)}{t - t_0}\right)$$

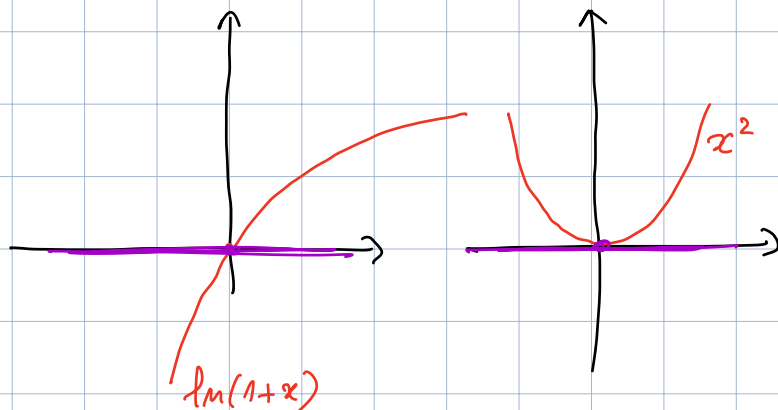
$\downarrow t \rightarrow t_0$
 $\alpha'(t_0) \neq 0$

Contatto tra retta l e l_{α} :

$$d(t) = \text{dist}(\alpha(t), l)$$

contatto tra l_{α} e l singolo: $d(t_0) = 0$

" " " " " doppio : $d'(t_0) = 0$



$$l: ax + by + c = 0 \quad a^2 + b^2 = 1$$

$$d(x(t), l) = |a \cdot x(t) + b \cdot y(t) + c| = d(t)$$

$$d(t_0) = 0 \quad \text{scego } c = -a \cdot x(t_0) - b \cdot y(t_0)$$

$$d(t) = \sqrt{(a \cdot x(t) + b \cdot y(t) + c)^2}$$

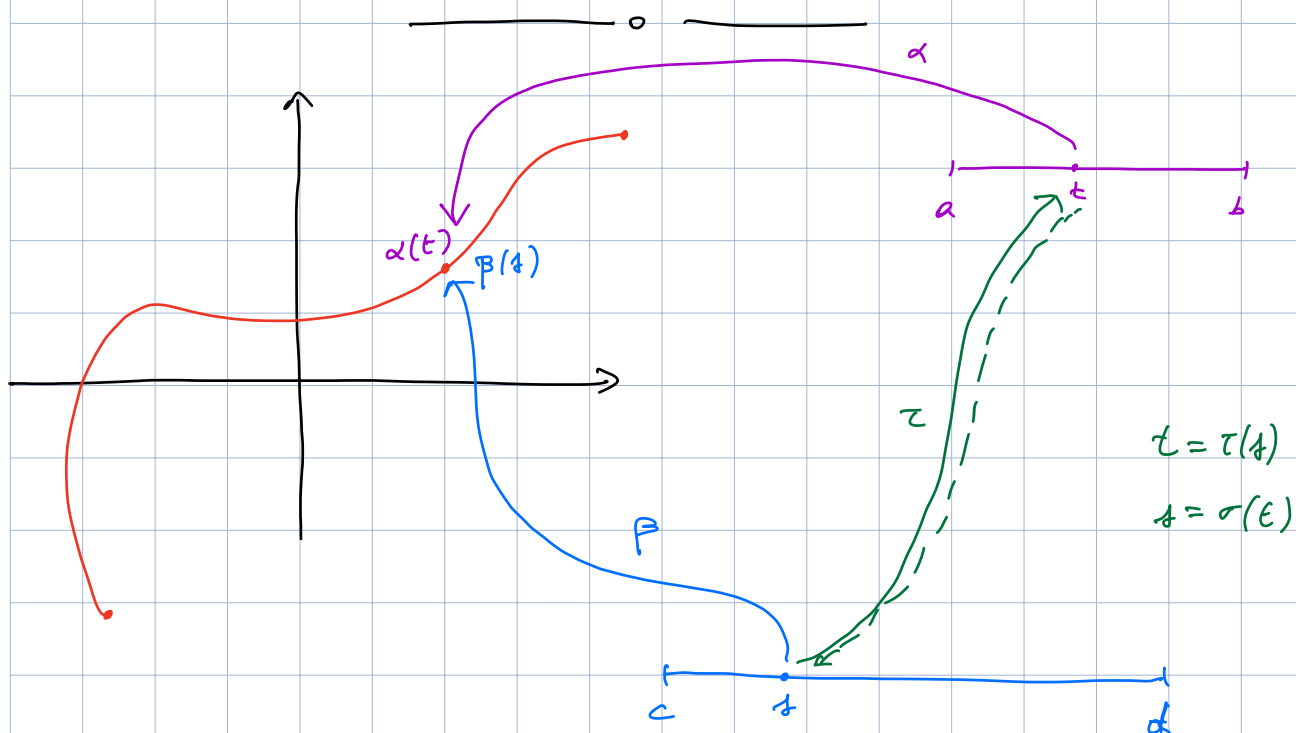
$$d'(t) = \cancel{\frac{1}{2}} \cdot \frac{1}{\underbrace{\sqrt{\dots}}_{|ax+by+c|}} \cdot \cancel{2} (ax+by+c) \cdot (ax'+by')$$

$\underline{\underline{+1}}$

$$d'(t_0) = 0 \iff a \cdot x'(t_0) + b \cdot y'(t_0) = 0$$

cioè $\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x'(t_0) \\ y'(t_0) \end{pmatrix} = \alpha'(t_0)$ soddisfa
l'equazione $ax+by=0$
che è la tangente di ℓ .

Fin: la tangente di ℓ è proprio $\alpha'(t_0)$. ▣



Dico che $\beta: [c, d] \rightarrow \mathbb{R}^n$ è ottenuta da $\alpha: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$
per cambio di parametro se esiste $\tau: [c, d] \rightarrow [a, b]$
derivabile bigettiva t.c. $\beta(s) = \alpha(\tau(s))$

(oppure: $\tau = \tau^{-1}$ $\alpha(t) = \beta(\sigma(t))$).