

## 1

Z definice  $[2]$  víme, že  $\forall \alpha \in D : [2](\alpha) = \alpha \oplus \alpha$ . Vyjádříme tedy vzorec pro výpočet bodu  $\alpha \oplus \alpha \in D$  křivky  $V_w$ .

Nejprve vyjádříme racionální funkci. Použijeme vzorec pro součet bodů a to, že pro body  $(\alpha_1, \alpha_2) \in D$  platí  $\alpha_2^2 = \alpha_1^3 + a\alpha_1^2 + b\alpha$ .  $\gamma$  bude značit reprezentanta rac. zobrazení  $\gamma(\alpha) = [2](\alpha)$ ,  $\gamma = (\gamma_1, \gamma_2)$ ,  $\gamma_i \in K(x_1, x_2)$ .

Vyjádříme nejprve  $\gamma_1(x_1, x_2)$ . Ze vzorců pro součet stejného bodu vyjde, že:

$$\gamma_1(x_1, x_2) = \frac{-8x_1x_2^2 - 4ax_2^2 + 9x_1^4 + 12ax_1^3 + 6bx_1^2 + 4a^2x_1^2 + 4abx_1 + b^2}{4x_2^2}$$

zasubstituuje za  $x_2^2$  v čitateli a vyjde:

$$\gamma_1(x_1, x_2) = \frac{x_1^4 - 2bx_1^2 + b^2}{4x_2^2} = \left( \frac{x_1^2 - b}{2x_2} \right)^2$$

Nyní spočteme  $\gamma_2(x_1, x_2)$ :

$$\gamma_2(x_1, x_2) = \frac{3x_1^3 + 2ax_1^2 + bx_1}{2x_2} - \frac{3x_1^2 + 2ax_1 + b}{2x_2} \cdot \frac{x_1^4 - 2bx_1^2 + b^2}{4x_2^2} - x_2$$

Převedení na společného jmenovatele a použití substituce za  $x_2^2$  v čitateli:

$$\gamma_2(x_1, x_2) = \frac{x_1^6 + 2ax_1^5 + 5bx_1^4 - 5b^2x_1^2 - 2ab^2x_1 - b^3}{8x_2^3}$$

Máme tedy reprezentanty  $K$ -racionálního zobrazení  $[2] : D \rightarrow D$ , kde  $[2] = (\gamma_1 + (w), \gamma_2 + (w))$ . Sestrojíme nyní projektivní reprezentaci zobrazení  $[2]$  jako v předchozím úkolu pomocí lemma M.3.

$$\gamma_i = \frac{a_i}{b_i}, a_i, b_i \in K[x_1, x_2], b_i \neq 0$$

$$A'_1 = \widehat{a}_1 X_3^2 = (X_1^4 - 2bX_1^2X_3^2 + b^2X_3^4)X_3^2$$

$$A'_2 = \widehat{a}_2 X_3^3 = (X_1^6 + 2aX_1^5X_3 + 5bX_1^4X_3^2 - 5b^2X_1^2X_3^4 - 2ab^2X_1X_3^5 - b^3X_3^6)X_3^3$$

$$B'_1 = 4X_2^2X_3^4$$

$$B'_2 = 8X_2^3X_3^6$$

$\implies$

$$(A_1 : A_2 : A_3) = (A'_1B'_2 : A'_2B'_1 : B'_1B'_2)$$

dosazení a zkrácení:

$$(A_1 : A_2 : A_3) = (2(X_1^4 - 2bX_1^2X_3^2 + b^2X_3^4)X_2X_3 : \widehat{a}_2 : 4X_2^3X_3^3)$$

## 2

Pro reprezentaci  $[2] = (A_1 : A_2 : A_3)$  výše platí  $\deg_{X_2}(A_1) = 1, \deg_{X_2}(A_2) = 0$ . V posledním členu  $A_3$  nahradíme  $X_2^2X_3$  za  $X_1^3 + aX_1^2X_3 + bX_1X_3^2$ . Máme tedy novou

reprezentaci, která splňuje podmínky:

$$(A'_1 : A'_2 : A'_3) = (2(X_1^4 - 2bX_1^2X_3^2 + b^2X_3^4)X_2X_3 : \widehat{a}_2 : 4X_2X_3^2(X_1^3 + aX_1^2X_3 + bX_1X_3^2))$$

Pro reprezentaci  $[2] = (B_1 : B_2 : B_3)$ ,  $\deg_{X_1}(B_i) \leq 2$  využijeme substituci  $X_1^3 = X_2^2X_3 - aX_1^2X_3 - bX_1X_3^2$ . Každá substituce sníží stupeň (v  $X_1$ ) polynomu o 1. Zřejmě se dostaneme do tvaru, kde  $\deg_{X_1}(B_i) \leq 2$ . Substituce do 1. členu:

$$B_1 = 2X_2X_3^2((a^2 - 3b)X_1^2X_3 + X_1X_2^2 + abX_1X_3^2 - aX_2^2X_3 + b^2X_3^3)$$

$B_2$  získáme opakovanou substitucí za  $X_1^3$ . Polynom je tvaru:

$$B_2 = -X_3^2(-X_2^4 + X_2^2X_3f_1(X_1, X_2, X_3) + X_3^2f_2(X_1, X_2, X_3)), \deg_{X_1}(f_i) = i$$

### 3

Bod  $\infty = (0 : 1 : 0) \in D$ . Zřejmě  $A'_1, A'_3(\infty) = 0$  (násobky  $X_3$ ) a  $A'_2(\infty) = 0$  (jsou tam jen monočleny  $X_1^iX_3^j$ ). Obdobně  $B_i(\infty) = 0$  (všechno to jsou násobky  $X_3$ ).

Pokud ale definujeme  $B'_i = \frac{B_i}{X_3^2}$ . Poté  $B'_2(\infty) = 1$ .

### 4

Označme

$$\rho_1 = \left( \frac{x_1^2 - b}{2x_2} \right)^2$$

$$\rho_2 = \frac{x_1^6 + 2ax_1^5 + 5bx_1^4 - 5b^2x_1^2 - 2ab^2x_1 - b^3}{8x_2^3}$$

Všimneme si, že platí:

$$\rho_1 = \frac{v^2}{4u^2} = \left( \frac{v}{2u} \right)^2$$

Kde  $u = t^2, v = st$  z minulých úloh. Obdobně také  $\rho_2$  jde vyjádřit pomocí  $u, v$ .

$$\begin{aligned} \rho_2 &= \rho_2 \frac{x_1^2}{x_1^2} = \frac{(b - x_1^2)(-1)(x_1^6 + 2ax_1^5 + 6bx_1^4 + 2abx_1^3 + b^2x_1^2)}{8x_1^2x_2^3} = \\ &= \frac{v - (x_1^6 + 2ax_1^5 + 6bx_1^4 + 2abx_1^3 + b^2x_1^2)}{8} \frac{x_2}{x_2^3} = \frac{v - ((x_1^3 + ax_1^2 + bx_1)^2 - a^2x_1^4 + 4bx_1^4)}{8} \frac{x_2}{x_2^3} = \\ &= \frac{v}{8} \frac{(-x_2^4 + a^2x_1^4 - 4bx_1^4)}{x_2^3} \frac{x_1^4}{x_1^4} = \frac{v}{8} \frac{a^2 - 4b - \frac{x_2^4}{x_1^4}}{\frac{x_2^4}{x_1^4}} = \frac{v(a^2 - 4b - u^2)}{u^2} \end{aligned}$$

Neboli  $\text{Im}([2]^*) = K(\frac{v^2}{4u^2}, \frac{v(a^2 - 4b - u^2)}{u^2})$ . Ukažeme, že  $[K(u, v) : \text{Im}([2]^*)] = 2$ .

Zvolme  $d = \sqrt{\frac{v^2}{u^2}} = \frac{v}{u}$ . Ukážeme, že  $K(\rho_1, \rho_2, d) = K(u, v)$ . Poté zřejmě  $\min_{d, K(\rho_1, \rho_2)}(T) = T^2 - \rho_1$ , což je ireducibilní a separabilní polynom nad  $K(\rho_1, \rho_2)$  (kořeny  $\pm \rho_1$ ).

$$\begin{aligned}
\rho_2 d^{-1} &= \frac{v(a^2 - 4b - u^2)}{u^2} \frac{u}{v} = \frac{a^2 u - 4bu - u^3}{u^2} = \frac{a^2 u - 4bu - (v^2 + 2au^2 - a^2 u + 4bu)}{u^2} = \\
&\quad \frac{-v^2 - 2au^2 + 2a^2 u - 8bu}{u^2} = -\frac{v^2}{u^2} - 2a + \frac{2a^2 - 8b}{u} \implies \\
\rho_2 d^{-1} + d^2 + 2a &= \frac{2a^2 - 8b}{u} \implies u = \frac{2a^2 - 8b}{\rho_2 d^{-1} + d^2 + 2a} \in K(\rho_1, \rho_2, d) \\
d &= \frac{v}{u} \implies du = v \implies v \in K(\rho_1, \rho_2, d)
\end{aligned}$$

V úpravách jsme použili rovnost  $v^2 = u^3 - 2au^2 + u(a^2 - 4b)$ , kterou jsme dokázali v úkolu 4.

Tedy  $K(u, v)/\text{Im}([2]^*)$  je separabilní a stupně 2. Z minulých úkolů víme, že  $K(D)/K(u, v)$  je galoisovo a stupně 2. Z toho vyplývá, že  $K(D)/\text{Im}([2]^*)$  je stupně  $2 \cdot 2$  a je separabilní. Ekvivalentně  $[2]$  je separabilní isogeny a  $\deg([2]) = 4$ .

V minulých úlohách jsme dokázali, že  $D$  je smooth, tedy dle X.13  $\text{Im}[2] = D$ .

Z definice isogeny víme, že  $[2](\infty_D) = \infty_D$ . Pro zjištění jádra chceme vědět, jaké body  $\alpha \in D$  se zobrazí  $[2]$  na  $\infty$  neboli pro jaké body platí  $\rho_1 = \frac{a_1}{b_1}, \rho_2 = \frac{a_2}{b_2}$  platí  $b_i(\alpha) = 0$ . Vidíme, že  $\alpha_2 = 0$ .  $D$  je smooth, tedy máme 3 různé body  $P_0, P_1, P_2 = (0, 0), (\alpha_1, 0), (\beta_1, 0) \in D$ , kde 2. souřadnice je 0.

Dle T.15  $(K(D)/\text{Im}([2]^*))$  je separabilní, tedy  $[K(D)/\text{Im}([2]^*)]_s = [K(D)/\text{Im}([2]^*)] = 4$ , tedy  $|\text{Ker}([2])| = 4$ . Našli jsme 4 různé body a tedy  $\text{Ker}([2]) = \{\infty_D, P_0, P_1, P_2\}$ .

## 5

Zadání splňuje předpoklady T.17, tedy  $\text{Gal}(K(D)|\text{Im}([2]^*)) = \{t_\alpha^* | \alpha \in \{\infty, P_1, P_2, P_3\}\}$ .