

Soluciones de los Ejercicios. Geometría lineal

Mario Calvarro Marines

Índice general

1. Hoja 1	5
1.1. Ejercicio 5	5
1.2. Ejercicio 7	5
1.3. Ejercicio 8	6
1.4. Ejercicio 9	6
1.5. Ejercicio 10	6
1.6. Ejercicio 11	7
1.7. Ejercicio 12	7
2. Hoja 2	9
2.1. Ejercicio 1	9
2.2. Ejercicio 2	9
2.3. Ejercicio 3	10
2.4. Ejercicio 5	11
2.5. Ejercicio 7	11
2.6. Ejercicio 8	12
2.7. Ejercicio 9	12
2.8. Ejercicio 10	13
2.9. Ejercicio 11	13

Hoja 1

Ejercicio 5

Sea $c_i = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) : i \in \{1, \dots, n\}$. Como referencia $\mathcal{R}_c = \{(0, \dots, 0), c_1, \dots, c_n\}$ y $c_0 := (0, \dots, 0)$.

Definimos $f : \mathbb{A}_k^n \rightarrow \mathbb{A}_k^n$, como $f(c_i) = c_i, \forall i$ y $f(0, \dots, 0) = (a_1, \dots, a_n) \in \mathbb{A}_k^n, a_1, \dots, a_n \in K$.

Dado $x \in \mathbb{A}_k^n, \exists x_1, \dots, x_n \in K : x = c_0 + x_1 \overrightarrow{c_0 c_1} + \dots + x_n \overrightarrow{c_0 c_n} \Rightarrow$

$$f(x) = f(c_0) + \overrightarrow{f} \left(\sum_{i=1}^n x_i \overrightarrow{c_0 c_i} \right) = (a_1, \dots, a_n) + \sum_{i=1}^n x_i \overrightarrow{f}(\overrightarrow{c_0 c_i}) = (*)$$

Como:

$$c_i = (0, \dots, 0) + \overrightarrow{c_0 c_i}, c_i = f(c_i) = f(0, \dots, 0) + \overrightarrow{f}(\overrightarrow{c_0 c_i}) = (a_1, \dots, a_n) + \overrightarrow{f}(\overrightarrow{c_0 c_i}) \Rightarrow$$

$$\overrightarrow{f}(\overrightarrow{c_0 c_i}) = c_i - (a_1, \dots, a_n) = (-a_1, \dots, 1 - a_i, \dots, -a_n) \in k^n$$

Entonces,

$$(*) = (a_1, \dots, a_n) + \sum_{i=1}^n x_i (-a_1, \dots, 1 - a_i, \dots, -a_n) = (a_1, \dots, a_n) + x_1 (1 - a_1, \dots, -a_n) + \dots +$$

$$+ x_n (-a_1, \dots, 1 - a_n) = (a_1 + x_1 - a_1 x_1 - \dots - a_1 x_n, \dots, a_n - a_n x_1 - \dots - a_n x_n + x_n) =$$

$$= (a_1 (1 - x_1 - \dots - x_n) + x_1, \dots, a_n (1 - x_1 - \dots - x_n) + x_n)$$

Ejercicio 7

Sean las rectas cuya intersección buscamos:

$$\begin{cases} L_1 = \{X_0 - X_1 - X_2 = 0\} \\ L_2 = \{2X_0 + X_1 - 2X_2 = 0\} \end{cases} \subset \mathbb{P}_k^n.$$

Pasamos al dual:

$$L_1 \leftrightarrow (1 : -1 : -1) \in \mathbb{P}_k^2$$

$$L_2 \leftrightarrow (2 : 1 : -2) \in \mathbb{P}_k^2.$$

Por tanto, la intersección es:

$$0 = \begin{vmatrix} U_0 & U_1 & U_2 \\ 1 & -1 & -1 \\ 2 & 1 & -2 \end{vmatrix} = 3U_0 + 3U_2$$

Esta ecuación se corresponde con una recta en el dual, es decir, un punto en el proyectivo:

$$L_3^* = \{3U_0 + 3U_2 = 0\} \leftrightarrow (1 : 0 : 1) \in \mathbb{P}_k^2 = L_1 \cap L_2$$

Haciendo la intersección con el punto original nos queda:

$$0 = \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 \\ 2 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix} = X_0 - 3X_1 - X_2 \Rightarrow \{X_0 - 3X_1 - X_2 = 0\} \subset \mathbb{P}_k^2$$

Ejercicio 8

Recta que pasa por $(1 : -1 : -1)$, $(2 : 1 : -2)$ en el proyectivo:

$$0 = \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 \\ 1 & -1 & -1 \\ 2 & 1 & -2 \end{vmatrix} = 3X_0 + 3X_2$$

Intersección con $2X_0 + X_1 - X_2 = 0$. Pasamos al dual: ecuación generada por los puntos $(3 : 0 : 3)$ y $(2 : 1 : -1)$

$$0 = \begin{vmatrix} U_0 & U_1 & U_2 \\ 3 & 0 & 3 \\ 2 & 1 & -1 \end{vmatrix} = -3U_0 + 9U_1 + 3U_2$$

los coeficientes coinciden con las coordenadas del punto intersección en el proyectivo:

$$(-3 : 9 : 3) = (-1 : 3 : 1) \in \mathbb{P}_k^2$$

Ejercicio 9

Construimos la recta L que pasa por A y C :

$$\begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 \\ 2 & 0 & 3 \\ 3 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow L := \{-3X_0 + 9X_1 + 2X_2 = 0\}$$

Vemos que $B \notin L$ ya que $-3(-1) + 9(1) + 2(2) \neq 0 \Rightarrow \underline{\text{NO}}$ están alineados.

Ejercicio 10

Pasamos al dual:

$$\begin{cases} X_0 - X_1 + 2X_2 = 0 \\ 3X_0 + 2X_1 - X_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} (1 : -1 : 2) \\ (3 : 2 : -1) \end{cases}$$

$$0 = \begin{vmatrix} U_0 & U_1 & U_2 \\ 1 & -1 & 2 \\ 3 & 2 & -1 \end{vmatrix} = \boxed{-3U_0 + 7U_1 + 5U_2 = 0}$$

Ejercicio 11

Calculemos las intersecciones de los siguientes pares de rectas haciendo uso del dual:

$$L_1 = \{X_0 - X_1 + 2X_2 = 0\}, \quad L_2 = \{3X_0 + 2X_1 - X_2 = 0\} \Rightarrow \begin{cases} L_1 \leftrightarrow (1 : -1 : 2) \in \mathbb{P}_k^{2*} \\ L_2 \leftrightarrow (3 : 2 : -1) \in \mathbb{P}_k^{2*} \end{cases}$$

$$0 = \begin{vmatrix} U_0 & U_1 & U_2 \\ 1 & -1 & 2 \\ 3 & 2 & -1 \end{vmatrix} = -3U_0 + 7U_1 + 5U_2 \rightarrow (-3 : 7 : 5) \in \mathbb{P}_k^2$$

que será el punto de intersección $L_1 \cap L_2$.

Por otro lado,

$$L_3 = \{3X_0 - 2X_1 - X_2 = 0\}, \quad L_4 = \{2X_0 + 2X_1 + X_2 = 0\} \Rightarrow \begin{cases} L_3 \leftrightarrow (3 : -2 : -1) \\ L_4 \leftrightarrow (2 : 2 : 1) \end{cases}$$

$$0 = \begin{vmatrix} U_0 & U_1 & U_2 \\ 3 & -2 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{vmatrix} = -5U_1 + 10U_2 \rightarrow (0 : -1 : 2) \in \mathbb{P}_k^2$$

que será el punto de intersección $L_3 \cap L_4$.

Por último, recta que pasa por los dos puntos de intersección $(-3 : 7 : 5)$, $(0 : -1 : 2)$:

$$0 = \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 \\ -3 & 7 & 5 \\ 0 & -1 & 2 \end{vmatrix} = \boxed{19X_0 + 6X_1 + 3X_2 = 0}$$

Podemos hacerlo de otra manera, parametrizamos el haz de rectas de un par y buscamos la recta que pasa por el otro punto de intersección:

$$(0 : -1 : 2) \in \{t_0 (X_0 - X_1 + 2X_2) + t_1 (3X_0 + 2X_1 - X_2) = 0\}$$

$$5t_0 - 4t_1 = 0 \Leftrightarrow (t_0 : t_1) = (4 : 5) \in \mathbb{P}_k^1$$

Y sustituimos $(4, 5)$ en (t_0, t_1) .

Ejercicio 12

a) $Y = X^2 - X + 2$.

$$X_0^2 \left[\left(\frac{X_1}{X_0} \right)^2 - \frac{X_1}{X_0} - \frac{X_2}{X_0} + 2 \right] = 0 \rightarrow X_1^2 - X_1X_0 - X_2X_0 + 2X_0^2 = 0$$

$$X_0 = 0 \Rightarrow X_1^2 = 0 \Rightarrow X_1 = 0 \Rightarrow (0 : 0 : 1)$$

Como solo hay un punto en el infinito podemos clasificar la curva como parábola.

b) $X^2 - Y^2 = 1$

$$X_1^2 - X_2^2 - X_0^2 = 0 \xrightarrow{X_0=0} X_1^2 - X_2^2 = 0 \Leftrightarrow X_1^2 = X_2^2 \Leftrightarrow X_1 = \pm X_2$$

Puntos en el infinito: $(0 : 1 : -1)$, $(0 : 1 : 1)$.

c) $X^2 + XY + Y^2 = 1$

Homogeneizamos: $X_1^2 + X_1X_2 + X_2^2 = 0$

Buscamos soluciones en \mathbb{R} .

$$X_1^2 + X_1X_2 + X_2^2 = 0 \Leftrightarrow X_1 = X_2 = 0 \Rightarrow (0 : 0 : 0) \notin \mathbb{P}_k^2$$

por lo que no es punto del infinito.

Buscamos soluciones en \mathbb{C} :

$$X_1 \neq 0, X_2 \neq 0$$

$$\frac{X_1}{X_2} + 1 + \frac{X_2}{X_1} = 0 \Rightarrow s + 1 + \frac{1}{s} = 0 \Rightarrow s^2 + s + 1 = 0 \Rightarrow s = \frac{-1 \pm \sqrt{1-4}}{2} = \frac{-1 \pm \sqrt{3}i}{2} \Rightarrow \Rightarrow$$

$$X_1 = \frac{-1 \pm \sqrt{3}i}{2} X_2 \Rightarrow \left\{ \begin{pmatrix} 0 : \frac{-1+\sqrt{3}i}{2} : 1 \end{pmatrix} \right. \\ \left. \begin{pmatrix} 0 : \frac{-1-\sqrt{3}i}{2} : 1 \end{pmatrix} \right\} \quad \text{Puntos en el infinito.}$$

d) $Y = X^3$

Homogeneizamos: $X_0^2X_1 = X_1^3$

Puntos en el infinito $\Rightarrow X_0 = 0$

$$\Rightarrow X_1^3 = 0, X_2 \text{ libre} \Rightarrow \text{Tomamos } X_2 = 1$$

$$(0 : 0 : 1) \text{ punto en el infinito.}$$

e) $Y^2 = X^3$

Homogeneizamos: $X_0X_2^2 = X_1^3$

Punto en el infinito: $X_0 = 0 \Rightarrow X_1^3 = 0$

$$(0 : 0 : 1) \text{ punto en el infinito.}$$

Esta curva es la misma que la anterior en el proyectivo.

Hoja 2

Ejercicio 1

$$\begin{cases} X_0 - X_2 - X_3 = 0 \\ X_1 - 2X_2 + X_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow X_0 - X_2 - X_3 + \lambda(X_1 - 2X_2 + X_3) = 0$$

contiene a la recta dada.

Si pasa por $(0 : 1 : 1 : 0) \Rightarrow 0 - 1 - 0 + \lambda(1 - 2 \cdot 1 + 0) = 0 \Leftrightarrow -1 - \lambda = 0 \Leftrightarrow \lambda = -1$.

El plano buscado es $X_0 - X_2 - X_3 - (X_1 - 2X_2 + X_3) = \dots = X_0 - X_1 + X_2 - 2X_3 = 0$.

Ejercicio 2

$$\Pi_1 := 0 = \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 & X_3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} = \dots = X_0 + X_1 - X_2 = 0.$$

$$\Pi_1 := 0 = \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 & X_3 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} = \dots = -X_1 - X_2 + 3X_3 = 0$$

Fijamos un valor tal que $X_3 = 1$, $X_0 = \lambda \Rightarrow$

$$\left(\lambda : \frac{-\lambda + 3}{2} : \frac{\lambda + 3}{2} : 1 \right)$$

Damos valores a λ :

- Si $\lambda = 0$:

$$\left(0 : \frac{3}{2} : \frac{3}{2} : 1 \right)$$

- Si $\lambda = 1$:

$$(1 : 1 : 2 : 1)$$

Por tanto,

$$\mathbb{P}_k^1 \rightarrow \mathbb{P}(W)$$

$$(t_0, t_1) \mapsto \left(\underbrace{t_0 \cdot 0 + t_1 \cdot 1}_{=x_0} : \underbrace{t_0 \cdot \frac{3}{2} + t_1 \cdot 1}_{=x_1} : \underbrace{t_0 \cdot \frac{3}{2} + t_1 \cdot 2}_{=x_2} : \underbrace{t_0 + t_1}_{=x_3} \right).$$

Ejercicio 3

Disclaimer: No he entendido nada, posiblemente este mal copiado.

Tomamos \mathbb{P}_k^3 como k^4 / \sim .

Identificamos $r \rightarrow \pi \subset K^4 \{v_0, v_1\}$ y $r' \rightarrow \{v_2, v_3\}$ que será una base porque si no fuesen linealmente independientes (las siguientes ecuaciones) el determinante de los coeficientes sería 0:

$$r : \begin{cases} \sum a_i x_i = 0 \\ \sum b_i x_i = 0 \end{cases}$$

$$r' : \begin{cases} \sum c_i x_i = 0 \\ \sum d_i x_i = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \det \begin{pmatrix} a_i \\ b_i \\ c_i \\ d_i \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} a_i \\ b_i \\ c_i \\ d_i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ \vdots \\ x_j? \end{pmatrix} = 0$$

Tenemos?

$$\hat{p} = \underbrace{\alpha_0 v_0 + \alpha_1 v_1}_{\omega_0} + \underbrace{\alpha_2 v_2 + \alpha_3 v_3}_{\omega_1}$$

$$l = \alpha(\omega_0, \omega_1) \Rightarrow \hat{p} = \omega_0 + \omega_1$$

$$r : \begin{cases} X_1 = 0 \\ X_0 - X_2 + X_3 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} v_0 = (1, 0, 1, 0) \\ v_1 = (1, 0, 0, -1) \end{cases}$$

$$r' : \begin{cases} X_2 = 0 \\ X_0 - X_3 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} v_2 = (1, 0, 0, 1) \\ v_3 = (1, 1, 0, 1) \end{cases}$$

Que son base.

$$p = \left[\underbrace{(0, 1, -1, 1)}_{\vec{p}} \right]; \quad \vec{p} = \underbrace{-v_0}_{\in r} + \underbrace{v_3}_{\in r'}$$

$$l = \alpha(v_0, v_3) \rightarrow l = \{\lambda(v_0) + \mu v_3 \mid (\lambda, \mu) \in k^2\} \rightarrow$$

Vamos de k^4 al proyectivo:

$$\{(\lambda + \mu : \mu : \lambda : \mu) \mid (\lambda : \mu) \in \mathbb{P}_k^1\}$$

Parametrización de la recta.

Geométicamente:

La recta solución l debe estar contenida en el plano π formado por la recta r y el punto P . Este plano se cortará con p' en otro punto que también estará contenido en l por lo que tenemos dos puntos, distintos, contenidos en la recta $\Rightarrow l = \langle p, p' \rangle \subset \pi$.

Ejercicio 5

Recordamos que $\mathbb{P}_k^2 = \mathbb{A}_k^2 \cup \mathbb{P}_k^1$ y $\mathbb{P}_k^1 = \mathbb{A}_k^1 \cup \{(0:1)\}$. Tenemos que $|\mathbb{A}_k^2| = p$ y $|\mathbb{A}_k^1| = p^2 \Rightarrow$

$$|\mathbb{P}_k^2| = p^2 + p + 1$$

Por otra parte,

$$\begin{aligned} \mathbb{P}_k^2 &\xrightarrow{\Omega} \mathbb{P}_k^{2*} \\ \Lambda &\mapsto \Omega(\Lambda). \end{aligned}$$

Con Ω biyección y $\Omega(\mathbb{P}_k^2) = \mathbb{P}_k^{2*}$

(Ejemplo 2,11)

$$\bar{L} \subset \mathbb{P}_k^2 \quad \bar{L} \rightarrow \mathbb{P}_k^1$$

($L \subset \mathbb{A}_k^2$) Parametrización de L , biyección \Rightarrow en cada recta $\bar{L} \subset \mathbb{P}_k^2$ hay $p+1$ puntos.

Otra cosa,

$$U_0X_0 + U_1X_1 + U_2X_2 = 0$$

- $X_0 = 0 \Rightarrow U_1X_1 + U_2X_2 = 0$ (U_1 ó $U_2 \neq 0$).

$$X_2 = -\frac{U_1}{U_2}X_1 \Rightarrow \left(0 : X_1 : -\frac{u_1}{u_2}X_1\right), \left(0 : 1 : -\frac{U_1}{U_2}\right) \in \mathbb{P}_k^2$$

- $X_0 \neq 0$ ($X_0 = 1$) $\Rightarrow U_0 + U_1X_1 + U_2X_2 = 0$:

$$X_2 = -\frac{(U_0 + U_1X_1)}{U_2} \Rightarrow \left(1 : X_1 : -\frac{(U_0 + U_1X_1)}{U_1}\right)$$

Ejercicio 7

(Hemos cambiado C y D)

L_∞ será aquella formada por los dos puntos en el infinito que surgen de la intersección de las rectas paralelas del paralelogramo.

Tenemos $A = (1:0:1)$, $B = (1:-1:0)$, $C = (0:2:1)$, $D = (0:0:1)$.

$$\begin{cases} \overline{AB} &= \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} = X_1 - X_2 + X_0 = 0 \\ \overline{CD} &= 2X_0 = 0 \Leftrightarrow X_0 = 0 \end{cases}.$$

Lo que nos da:

$$\begin{vmatrix} \mu_0 & \mu_1 & m_2 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} = -\mu_1 - \mu_2 = 0 \Rightarrow P = (0:1:1)$$

Por otro lado:

$$\begin{cases} \overline{AC} &= 2X_2 - 2X_0 - X_1 = 0 \\ \overline{BD} &= X_0 + X_1 = 0 \end{cases} \Rightarrow P' = (2:-2:1).$$

En consiguiente:

$$L_\infty = \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & -2 & 1 \end{vmatrix} = 3X_0 + 2X_1 - 2X_2 = 0$$

Ejercicio 8

Ni idea de este.

Sea

$$\overline{f} : \mathbb{A}_{\mathbb{R}^2} \rightarrow \mathbb{A}_{\mathbb{R}^3}$$

(Foto composición) $f \circ L_2 = L_3 \circ \overline{f}$.

$$L_2(x, y) = (1 : x : y)$$

$$L_3(x, y, z) = (1 : x : y : z).$$

Por tanto,

$$\blacksquare f(1 : 1 : 0) = (1 : 1 : 0 : 2)$$

$$\blacksquare f(1 : 1 : 2) = (1 : 0 : 1 : 1)$$

$$\blacksquare f(1 : 2 : 0) = (1 : 2 : 0 : 0)$$

$$\blacksquare \overrightarrow{f}(\overrightarrow{PQ}) = \overrightarrow{f(P)f(Q)}.$$

$$\blacksquare \overrightarrow{f}(0, 2) = (-1, 1, -1) \Rightarrow f$$

$$\blacksquare \overrightarrow{f}(1, 0) = (1, 0, -2)$$

Por tanto?

$$M(\overline{f}, R, R_{CAR^3}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 1/2 \\ 2 & -2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

Como $f(0) = (0, 0, 4) \Rightarrow$

$$M(f, R_{CAR^2}, R_{CAR^3}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 1/2 \\ 4 & -2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

Ejercicio 9

Tenemos:

$$X^2 + Y^2 = 1 \xrightarrow{f} X^2 + Y^2 - 2X - 2Y = 2$$

$$X^2 - 2X + 1 + Y^2 - 2Y + 1 = 4$$

$$(X - 1)^2 + (Y - 1)^2 = 4.$$

Por tanto, $f = (\text{translación de } (1, 1)) \circ (\text{homotecia de razón } 2)$.

Es decir,

$$M_f = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Con lo que, A matriz de la aplicación asociada \overrightarrow{f} .

$$A^t A = \lambda I_2 \Rightarrow \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} = 4I_2$$

Finalmente,

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 \\ x' \\ y' \end{pmatrix}$$

Ejercicio 10

Tenemos $P = (1 : 0 : 0)$, $Q = (0 : 0 : 1)$, $R = (1 : 0 : 1)$, $\alpha = x_0 + x_1 + x_2 = 0$

Por tanto,

$$\text{Recta } PQ = \begin{vmatrix} X_0 & X_1 & X_2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = -x_1 = 0 \Rightarrow x_1 = 0$$

Dibujo

//Corte PQ con $\alpha_\infty = \mathcal{U}_0 - \mathcal{U}_2$. PQ por $S = x_0 + x_2 = 0$.

Corte PS con $\alpha_\infty = \mathcal{U}_1 - \mathcal{U}_0 = 0$

$a \Rightarrow //PS$ por $Q : x_0 + x_1 = 0$. $S' : \text{corte } a \text{ y } PS : \mathcal{U}_1 + \mathcal{U}_2 - \mathcal{U}_0 = g(s)$.

$SR : x_0 - x_2 = 0$ corte SR con $\alpha_\infty : \mathcal{U}_0 - 2\mathcal{U}_1 + \mathcal{U}_2$

$b \Rightarrow //SR$ por $S' : 3x_0 + 2x_1 + x_2 = 0$. Corte b y $PQ : 3\mathcal{U}_2 - \mathcal{U}_0 \rightarrow R' = (-1 : 0 : 3)$.

Ejercicio 11

Sea $\{e_1, e_2, e_3\}$ la b.c de k^3 y $\{c_1, c_2, c_3, c_4\}$ la de k^4 .

- Dado $\varphi : \mathbb{P}_k^2 \dashrightarrow \mathbb{P}_k^3$ aplicación proyectiva tal que:

$$\varphi(1 : 0 : 0) = (1 : 0 : 0 : 0)$$

$$\varphi(0 : 1 : 0) = (0 : 1 : 0 : 0)$$

$$\varphi(0 : 0 : 1) = (0 : 0 : 1 : 0)$$

.

entonces $\exists f : k^3 \dashrightarrow k^4$ tal que:

$$\varphi(1 : 0 : 0) = [f(e_1)] = [\lambda_1 c_1]$$

$$\varphi(0 : 1 : 0) = [f(e_2)] = [\lambda_2 c_2]$$

$$\varphi(0 : 0 : 1) = [f(e_3)] = [\lambda_3 c_3]$$

.

entonces:

$$f\left(\sum_{i=1}^3 \lambda_i c_i\right) = \sum_{i=1}^3 \lambda_i c_i \neq \lambda c_4, \quad \lambda \neq 0$$

ya que es base, luego $\varphi(1 : 1 : 1) \neq (0 : 0 : 0 : 1)$.

- Sea $Q(\varphi) := \varphi$ es una proyectividad de \mathbb{P}_k^2 y \mathbb{P}_k^3 .

$$\begin{aligned} P(\varphi) &:= Q(\varphi) \wedge \varphi(1 : 0 : 0) = \\ &= (1 : 0) \wedge \varphi(0 : 1 : 0) = (0 : 1) \wedge \varphi(0 : 0 : 1) = (1 : 1) \wedge \varphi(1 : 1 : 1) = (1 : 1). \end{aligned}$$

Sea $\Omega = \{\varphi : P(\varphi)\}$.

Definimos $f : K \setminus \{0, 1, -1\} \rightarrow \Omega$ tal que f_z tiene aplicación lineal asociada $h_z : k^3 \rightarrow k^2$ tal que

$$\begin{aligned}h_z(e_1) &= (-1 + z)c_1 \\h_z(e_2) &= (-1 - z)c_2 \\h_z(e_3) &= c_1 + c_2\end{aligned}$$

entonces:

$$\begin{aligned}f_z(1 : 0 : 0) &= [(-1 + z)c_1] = (1 : 0) \\f_z(0 : 1 : 0) &= [(-1 - z)c_2] = (0 : 1) \\f_z(0 : 0 : 1) &= [c_1 + c_2] = (1 : 1) \\f_z(1 : 1 : 1) &= [ze_1 - ze_2] = (1 : -1)\end{aligned}$$

luego f está bien definida.

$$f_z(1 : 0 : e) = [ze_1 + e_2] = (z : 1)$$

luego f es inyectiva.

$$\begin{aligned}f(e_1) &= \lambda_1 e_1 \\f(e_2) &= \lambda_2 e_2 \\f(e_3) &= \lambda_3 (e_1 + e_2) \\f\left(\sum e_i\right) &= \lambda_4 (e_1 - e_2).\end{aligned}$$