

Álgebra Multilineal y Geometría Proyectiva

Contenidos

0	Formas Cuadráticas	1
0.1	Definición, matriz de una forma cuadrática y bases	1
	Teorema de Sylvester	3
	Teorema Método convergencia-pivote	4
0.2	Clasificación afín y proyectiva	7
	Teorema de Sylvester	7
1	Álgebra multilineal	8
1.1	Espacio dual	8
1.2	Tensores	9
1.3	Dimensión y bases de $T_p^q(\mathbb{E})$	11
	Teorema (base de $T_p^q(\mathbb{E})$)	11
1.4	Recordatorio de permutaciones	13
1.5	Tensores simétricos y antisimétricos	13
1.6	Producto exterior	18
2	Geometría Proyectiva	21
2.1	Contexto e idea	21
	2.1.1 Problema matemático	22
2.2	Definición y caracterizaciones del espacio proyectivo	23
2.3	Variedades lineales proyectivas	24

0 Formas Cuadráticas

0.1 Definición, matriz de una forma cuadrática y bases

Definición 0.1.1

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. Diremos que una aplicación

$$\begin{aligned}\phi: E \times E &\rightarrow k \\ (u, v) &\mapsto \phi(u, v)\end{aligned}$$

es una forma bilineal simétrica si

- $\phi(u_1 + u_2, v) = \phi(u_1, v) + \phi(u_2, v)$
- $\phi(\lambda u, v) = \lambda \phi(u, v)$
- $\phi(u, v) = \phi(v, u)$

$\forall u, v, u_1, u_2 \in E$ y $\forall \lambda \in k$.

Definición 0.1.2

Sea ϕ una forma bilineal simétrica sobre un \mathbf{k} -ev. \mathbb{E} . Diremos que la aplicación

$$\begin{aligned} q: E &\rightarrow k \\ u &\mapsto q(u) = \phi(u, u) \end{aligned}$$

es la forma cuadrática asociada a ϕ .

Observación 0.1.3 Se cumple que $q(\lambda u) = \lambda^2 q(u)$

Lema 0.1.4 Sea ϕ una forma bilineal simétrica sobre un \mathbf{k} -ev. \mathbb{E} con $\text{car} \mathbb{E} \neq 2$ y sea q la forma cuadrática asociada a ϕ , entonces

$$\phi(u, v) = \frac{1}{2}(q(u + v) - q(u) - q(v))$$

Demostración

$$\begin{aligned} q(u + v) - q(u) - q(v) &= \phi(u + v, u + v) - \phi(u, u) - \phi(v, v) = \\ &= \phi(u, u) + \phi(u, v) + \phi(v, u) + \phi(v, v) - \phi(u, u) - \phi(v, v) = 2\phi(u, v) \end{aligned}$$

Definición 0.1.5

Sea ϕ una forma bilineal simétrica/cuadrática sobre un \mathbf{k} -ev. \mathbb{E} y sea $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ una base. La matriz de ϕ en base B es

$$M_B(\phi) = (a_{ij}) = (\phi(u_i, u_j))$$

Observación 0.1.6 La matriz $M_B(\phi)$ es simétrica

Definición 0.1.7

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. y sea $\phi: \mathbb{E} \times \mathbb{E} \rightarrow \mathbf{k}$ una forma bilineal simétrica.

- Diremos que ϕ es definida positiva si

$$\phi(x, x) > 0, \quad \forall x \in \mathbb{E} \quad x \neq \vec{0}$$

- Diremos que ϕ es definida negativa si

$$\phi(x, x) < 0, \quad \forall x \in \mathbb{E} \quad x \neq \vec{0}$$

- Diremos que ϕ es no definida en cualquier otro caso.

Observación 0.1.8 Si ϕ es una forma bilineal simétrica y definida positiva entonces define un producto escalar sobre \mathbb{E} .

Definición 0.1.9

Dada una matriz cuadrada A ($\dim n$) definimos

$$A_k = (a_{ij}), \quad 1 \leq i, j \leq k \quad \text{y} \quad \delta_k(A) = |A_k|$$

Teorema de Sylvester (0.1.10)

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. de dimension n y sea $\phi: \mathbb{E} \times \mathbb{E} \rightarrow \mathbf{k}$ una forma bilineal simétrica, entonces

$$\phi \text{ es definida positiva} \iff \delta_k(M_B(\phi)) > 0 \quad \forall 1 \leq k \leq n \quad \forall B \text{ base de } \mathbb{E}$$

Demostración

\implies

Como ϕ es definida positiva, define un producto escalar sobre \mathbb{E} . Si tomamos una base B cualquiera, mediante Gramm-Schmidt podemos construir una base ortogonal $B_2 = \{v_1, \dots, v_n\}$. Por tanto

$$i \neq j \implies \phi(v_i, v_j) = 0, \quad \phi(v_i, v_i) > 0 \quad 1 \leq i, j \leq n$$

Llamamos $\phi(v_i, v_i) = \lambda_i > 0$. Por tanto

$$M_{B_2}(\phi) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix} \implies |M_{B_2}(\phi)| = \prod_{i=1}^n \lambda_i > 0$$

Entonces, como $M_B(\phi) = S_{B, B_2}^T M_{B_2}(\phi) S_{B_2, B}$

$$|M_B(\phi)| = |S_{B_2, B}|^2 |M_{B_2}(\phi)| > 0$$

Por lo tanto, la matriz de un producto escalar tiene determinante positivo independientemente de la base tomada. Observamos que ϕ también define un producto escalar en el subespacio vectorial $\langle v_1, \dots, v_k \rangle$ cuando lo restringimos a este. Por lo que hemos visto antes se tiene que

$$|M_B(\phi)_k| = \delta_k(M_B(\phi)) > 0 \quad \forall 1 \leq k \leq n.$$

\Leftarrow

Tenemos que $\delta_k(M_B(\phi)) > 0 \quad \forall 1 \leq k \leq n$. Aplicamos la siguiente variación de Gramm-Schmidt. Tomamos la base $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ Y hacemos la siguiente construcción:

$$\begin{cases} v_1 = u_1 \\ v_2 = \alpha_{2,1}u_1 + u_2 \\ v_3 = \alpha_{3,1}u_1 + \alpha_{3,2}u_2 + u_3 \\ \vdots \\ v_n = \alpha_{n,1}u_1 + \dots + \alpha_{n,n-1}u_{n-1} + u_n \end{cases} \quad \alpha_{i,j} \text{ son tales que } \phi(v_k, u_i) = 0 \quad \begin{matrix} 2 \leq k \leq n \\ 1 \leq i \leq k-1 \end{matrix}$$

Propiedades de $\{v_1, \dots, v_n\}$

- $\forall k, \langle v_1, \dots, v_k \rangle = \langle u_1, \dots, u_k \rangle$ En particular, $B_2 = \{v_1, \dots, v_n\}$ es base de \mathbb{E} .
- $\phi(v_k, v_i) = 0 \forall 1 \leq i \leq k-1$ porque $v_i \in \langle u_1, \dots, u_i \rangle$ y hemos tomado los α de manera que $\phi(v_k, u_i) = 0 \implies B_2$ es base ortogonal
- La matriz $S_{B_2 B}$

$$S_{B_2 B} = \begin{pmatrix} 1 & \alpha_{2,1} & \cdots & \alpha_{n,1} \\ 0 & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \alpha_{n,n-1} \\ 0 & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix} \implies |S_{B_2 B}| = 1 \text{ y } \delta_k(S_{B_2 B}) = 1$$

Finalmente, tenemos

$$\begin{aligned} M_B(\phi) &= S_{B, B_2}^T M_{B_2}(\phi) S_{B, B_2} \\ \left(\begin{array}{c|c} k & \updownarrow \\ \hline \leftrightarrow & \end{array} \right) &= \left(\begin{array}{c|c} k & \updownarrow \\ \hline \leftrightarrow & \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} \phi(v_1, v_1) & \\ \vdots & \\ \hline & \phi(v_k, v_k) \\ \hline & \vdots \\ & \phi(v_n, v_n) \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} k & \updownarrow \\ \hline \leftrightarrow & \end{array} \right) \\ \implies \delta_k(M_B(\phi)) &= \delta_k(S_{B, B_2}^T) \delta_k(M_{B_2}(\phi)) \delta_k(S_{B, B_2}) = \delta_k(M_{B_2}(\phi)) = \\ &= \prod_{i=1}^k \phi(v_i, v_i) > 0 \text{ (por hipótesis)} \implies \frac{\delta_k(M_B(\phi))}{\delta_{k-1}(M_B(\phi))} = \phi(v_k, v_k) > 0 \end{aligned}$$

Finalmente, $\forall x \in \mathbb{E}$

$$\phi(x, x) = \phi \left(\sum_{i=1}^k x_i v_i, \sum_{i=1}^k x_i v_i \right) = \sum_{i=1}^k x_i^2 \phi(v_i, v_i) > 0 \text{ si } x \neq \vec{0}$$

QED

Teorema Método convergencia-pivote (0.1.11)

Dada una forma bilineal simétrica ϕ , queremos encontrar una base de \mathbb{E} , B_2 , en la cual $M_{B_2}(\phi)$ sea una matriz diagonal. Partimos de una base B i de $M_B(\phi)$. El proceso es: operación con filas a las dos matrices y luego la misma operación pero en las columnas de la primera matriz únicamente (véase ejemplo).

$$\begin{aligned} (M_B(\phi) | Id) &\stackrel{\text{op. filas}}{\sim} (S_1 M_B(\phi) | S_1) \stackrel{\substack{\text{misma op.} \\ \text{en columnas}}}{\sim} (S_1 M_B(\phi) S_1^T | S_1) \sim \dots \sim \\ &\sim (S_r \dots S_1 M_B(\phi) S_1^T \dots S_r^T | S_r \dots S_1) \end{aligned}$$

Donde la matriz de la izquierda es M_{B_2} y es diagonal.

Ejemplo 0.1.12

$$q_\phi(x, y, z) = 2x^2 + 2y^2 - 4xy - 2yz; \quad A = M_B(\phi) = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 0 \\ -2 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} & \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & -2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -2 & 2 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[\text{(1)+(2)}]{\text{fila}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & -2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[\text{(1)+(2)}]{\text{columna}} \\ & \xrightarrow[\text{(1)+(2)}]{\text{columna}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[\text{(2)+(3)}]{\text{fila}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[\text{(2)+(3)}]{\text{columna}} \\ & \xrightarrow[\text{(2)+(3)}]{\text{columna}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow[\text{(3)-}\frac{1}{2}\text{(2)}]{\text{fila}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{1}{2} \end{array} \right) \xrightarrow[\text{(3)-}\frac{1}{2}\text{(2)}]{\text{columna}} \\ & \xrightarrow[\text{(3)-}\frac{1}{2}\text{(2)}]{\text{columna}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{-1}{2} & \frac{1}{2} \end{array} \right) \end{aligned}$$

Entonces, en base B , los vectores de B_2 son:

- $v_1 = (1, 0, 0); \quad \phi(v_1, v_1) = 2$
- $v_2 = (1, 1, 1); \quad \phi(v_2, v_2) = -2$
- $v_3 = (\frac{-1}{2}, \frac{-1}{2}, \frac{1}{2}); \quad \phi(v_3, v_3) = \frac{1}{2}$

Y $\phi(v_i, v_j) = 0, i \neq j$.

Proposición 0.1.13

Sea E un k -ev. de dimension n , sea $\phi: E \times E \rightarrow k$ una forma bilineal simétrica y sea q su forma cuadrática asociada. Consideremos $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ una base q -ortogonal de E . Sabemos que

$$D = M_B(\phi) = \begin{pmatrix} \alpha_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \alpha_n \end{pmatrix}.$$

Consideremos el subespacio vectorial $E^\perp \subseteq E$ definido por $E^\perp = \{u \in E \mid \phi(u, v) = 0 \forall v \in E\}$. Tenemos que

i)

$$D = M_B(\phi) = \begin{pmatrix} \alpha_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \ddots & & \\ & & \alpha_m & \\ \vdots & & 0 & \vdots \\ 0 & \cdots & & \ddots & 0 \end{pmatrix} \implies E^\perp = \langle u_{m+1}, \dots, u_n \rangle.$$

ii)

$$\operatorname{rg} q + \dim E^\perp = n \implies i_0(q) = \dim E^\perp.$$

iii) Sean $k = \mathbb{R}$, e $i_+(q)$ el número de elementos estrictamente positivos de la diagonal de $M_B(\phi)$. $i_+(q)$ no depende de la base q -ortogonal B elegida.

iv) Sea $k = \mathbb{R}$ y sean $\delta_0 = 1, \delta_1, \dots, \delta_n \neq 0$. Entonces, $i_-(q)$ es igual al número de cambios de signo en la secuencia $\delta_0, \dots, \delta_n$.

Demostración

i) $u_i \in \{u_{m+1}, \dots, u_n\}$,

$$\begin{aligned} \phi(u_j, u_i) &= (0 \ \cdots \ 1 \ \cdots \ 0) \begin{pmatrix} \alpha_1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & \alpha_m & & \\ & & & 0 & \\ & & & & \ddots \\ & & & & & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \quad \forall 1 \leq j \leq n \implies \\ &\implies \langle u_{m+1}, \dots, u_n \rangle \subseteq E^\perp. \end{aligned}$$

Sea $u \in E$ tal que $u \notin \langle u_{m+1}, \dots, u_n \rangle$. Se tiene que $\exists 1 \leq i \leq m$ t.q. $x_i \neq 0$. Entonces,

$$e_i^t M_B(\phi) u = (0 \ \cdots \ 1_i \ \cdots \ 0) \begin{pmatrix} \alpha_1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & \alpha_m & & \\ & & & 0 & \\ & & & & \ddots \\ & & & & & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \vdots \\ x_i \\ \vdots \end{pmatrix} = \alpha_i x_i \neq 0 \implies u \notin E^\perp.$$

Así pues, $E^\perp = \langle u_{m+1}, \dots, u_n \rangle$.

iii) Sea $B' = \{u'_1, \dots, u'_n\}$ una base q -ortogonal de E .

$$M_{B'}(\phi) = D' = \begin{pmatrix} \alpha'_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \alpha'_n \end{pmatrix}.$$

Tenemos que

$$m = i_+(q, B); \quad F^+ = \langle u_1, \dots, u_m \rangle; \quad E = F^+ \oplus \langle u_{m+1}, \dots, u_n \rangle = F^+ \oplus F'^{\leq 0}.$$

Análogamente,

$$m' = i_+(q, B'); \quad F'^+ = \langle u'_1, \dots, u'_m \rangle; \quad E = F'^+ \oplus \langle u'_{m+1}, \dots, u'_n \rangle = F'^+ \oplus F'^{\leq 0}.$$

Consideremos la función que proyecta un vector de F^+ sobre F'^+ .

$$\begin{aligned} f: F^+ &\rightarrow E \rightarrow F'^+ \\ v &\longmapsto f(v). \end{aligned}$$

Sea $v \in F^+$ y sean v_1 y v_2 las proyecciones de v sobre F'^+ y $F'^{\leq 0}$ respectivamente. Tenemos que $f(v) = v_1$. Entonces,

$$f(v) = 0 \implies v_1 = 0 \implies v = v_2.$$

Además, $0 \leq \phi(v, v)$ y $\phi(v_2, v_2) = \phi(v, v) \leq 0$, de modo que $v = 0$ y f es inyectiva. Considerando la función que proyecta un vector de F'^+ sobre F^+ .

$$\begin{aligned} g: F'^+ &\rightarrow E \rightarrow F^+ \\ v &\longmapsto g(v). \end{aligned}$$

y siguiendo un razonamiento equivalente, obtenemos que g es inyectiva, de modo que $m = m'$.

0.2 Clasificación afín y proyectiva

Definición 0.2.1

Sean E y F k -espacios vectoriales. Sean

$$\phi: E \times E \rightarrow k,$$

$$\psi: F \times F \rightarrow k$$

formas bilineales simétricas. Diremos que ϕ y ψ son afínmente equivalentes, y escribiremos $\phi \sim \psi$, si existe un isomorfismo $f: E \rightarrow F$ tal que

$$\phi(u, v) = \psi(f(u), f(v)) \quad \forall u, v \in E,$$

$$\phi(f^{-1}(u'), f^{-1}(v')) = \psi(u', v') \quad \forall u', v' \in F.$$

Teorema de Sylvester (0.2.2)

i) $k = \mathbb{R}$

$$\phi \sim \psi \iff \text{rg } \phi = \text{rg } \psi \text{ y } i_+(\phi) = i_+(\psi).$$

ii) $k = \mathbb{C}$

$$\phi \sim \psi \iff \text{rg } \phi = \text{rg } \psi.$$

1 Álgebra multilineal

1.1 Espacio dual

Definición 1.1.1

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. Definimos el espacio Dual de \mathbb{E} como $\mathbb{E}^* = \{\phi : \mathbb{E} \rightarrow \mathbf{k} \text{ lineales}\}$ (también es un \mathbf{k} -espacio vectorial)

Observación 1.1.2 Para definir \mathbb{E}^* tenemos que usar bases de \mathbb{E} .

Definición 1.1.3

Si $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ es una base de \mathbb{E} (\mathbf{k} -ev.) definimos

$$\begin{aligned} u_i^* : \mathbb{E} &\rightarrow \mathbf{k} \\ u_j &\mapsto u_i^*(u_j) = \delta_{ij} \end{aligned}$$

Y llamaremos base dual de B a $B^* = \{u_1^*, \dots, u_n^*\}$ (que efectivamente es una base de \mathbb{E}^*).

Observación 1.1.4 En particular si $w \in \mathbb{E}^*$ y $w = \sum_{i=1}^n a_i u_i^*$, se cumple que:

$$w(u_j) = \sum_{i=1}^n a_i u_i^*(u_j) = a_j \implies w = \sum_{i=1}^n w(u_i) u_i^*$$

Proposición 1.1.5 (cambios de base)

Sean B_1 y B_2 bases de \mathbb{E} (\mathbf{k} -ev. de $\dim \mathbb{E} = n$) y sean B_1^* y B_2^* las bases duales de B_1 y B_2 . Si $S_{B_1 B_2}$ es la matriz de cambio de base de B_1 a B_2 , entonces:

$$S_{B_1^* B_2^*} = (S_{B_1 B_2}^{-1})^T = (S_{B_2 B_1})^T$$

Proposición 1.1.6 (aplicaciones lineales)

Sean \mathbb{E} y \mathbb{F} \mathbf{k} -ev. y sea $\phi : \mathbb{E} \rightarrow \mathbb{F}$ una aplicación lineal, entonces ϕ induce la aplicación lineal siguiente:

$$\begin{aligned} \phi^* : \mathbb{F}^* &\rightarrow \mathbb{E}^* \\ w &\mapsto \phi^*(w) = w \circ \phi \end{aligned}$$

Observación 1.1.7 Si \mathbb{E} y \mathbb{F} son de dimensión finita, ϕ admite expresión matricial (en coordenadas). En particular:

$$\left. \begin{array}{l} B_1 \text{ base de } \mathbb{E} \\ B_2 \text{ base de } \mathbb{F} \end{array} \right\} \implies \phi \text{ viene dada por } M_{B_1, B_2}(\phi)$$

$$\left. \begin{array}{l} B_1^* \text{ base de } \mathbb{E}^* \\ B_2^* \text{ base de } \mathbb{F}^* \end{array} \right\} \implies \phi^* \text{ viene dada por } M_{B_2^*, B_1^*}(\phi^*) = (M_{B_1, B_2}(\phi))^T$$

Proposición 1.1.8 (espacio bidual)

Dado \mathbb{E} \mathbf{k} -ev. podemos definir $\mathbb{E}^*, \mathbb{E}^{**}, \dots$. En particular tenemos que \mathbb{E}^{**} es canónicamente isomorfo a \mathbb{E} mediante el isomorfismo

$$\begin{aligned}\phi: \mathbb{E} &\rightarrow \mathbb{E}^{**} \\ u &\mapsto \phi(u)\end{aligned}$$

donde

$$\begin{aligned}\phi(u): \mathbb{E}^* &\rightarrow \mathbf{k} \\ w &\mapsto (\phi(u))(w) = w(u)\end{aligned}$$

Observación 1.1.9 Como este isomorfismo es canónico (no depende de las bases), $\mathbb{E} \cong \mathbb{E}^{**}$ y no distinguimos entre \mathbb{E} y \mathbb{E}^{**}

1.2 Tensores

Definición 1.2.1

Sean $\mathbb{E}_1, \dots, \mathbb{E}_r$ \mathbf{k} -ev. Diremos que $f: \mathbb{E}_1 \times \dots \times \mathbb{E}_r \rightarrow \mathbf{k}$ es un tensor (o una aplicación multilinear) si $\forall i = 1, \dots, r$ y $\forall v_j \in \mathbb{E}_j$ ($i \neq j$) se cumple que

$$\begin{aligned}\phi_i: \mathbb{E}_i &\rightarrow \mathbf{k} \\ v &\mapsto \phi(u) = f(v_1, \dots, v_{i-1}, v, v_{i+1}, \dots, v_r)\end{aligned}$$

es una aplicación lineal.

Definición 1.2.2

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. Llamaremos tensor de tipo (p, q) (o tensor p veces covariante y q veces contravariante) (o tensor p -covariante y q -contravariante) a un tensor

$$\begin{aligned}f: \overbrace{\mathbb{E} \times \dots \times \mathbb{E}}^p \times \overbrace{\mathbb{E}^* \times \dots \times \mathbb{E}^*}^q &\rightarrow \mathbf{k} \\ (v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) &\mapsto f(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q)\end{aligned}$$

Observación 1.2.3 Al conjunto de tensores de este tipo se le denota como $T_p^q(\mathbb{E})$.

Observación 1.2.4 Por convenio $T_0(\mathbb{E}) = T^0(\mathbb{E}) = T_0^0(\mathbb{E}) = \mathbf{k}$.

Ejemplo 1.2.5

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev.

- $T_1(\mathbb{E}) = T_1^0(\mathbb{E}) = \mathbb{E}^*$
- $T^1(\mathbb{E}) = T_0^1(\mathbb{E}) = \mathbb{E}^{**} (\cong \mathbb{E})$
- $T_2(\mathbb{E}) = T_2^0(\mathbb{E}) = \{\text{formas bilineales de } \mathbb{E} \text{ en } \mathbf{k}\}$

Proposición 1.2.6

$T_p^q(\mathbb{E}) = T_q^p(\mathbb{E}^*)$ (cambiando el orden)

Proposición 1.2.7

$T_p^q(\mathbb{E})$ tiene estructura de \mathbf{k} -espacio vectorial. Si $f, g \in T_p^q(\mathbb{E})$ y $\alpha, \beta \in \mathbf{k}$

$$\begin{aligned} \alpha f + \beta g: \overbrace{\mathbb{E} \times \cdots \times \mathbb{E}}^p \times \overbrace{\mathbb{E}^* \times \cdots \times \mathbb{E}^*}^q &\rightarrow \mathbf{k} \\ (v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) &\mapsto (\alpha f + \beta g)(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) \end{aligned}$$

donde

$$\begin{aligned} (\alpha f + \beta g)(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) &= \alpha f(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) + \\ &\quad \beta g(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q). \end{aligned}$$

Definición 1.2.8 (producto tensorial)

Dados $f \in T_p^q(\mathbb{E})$ y $g \in T_{p'}^{q'}(\mathbb{E})$, definimos el producto tensorial de f y g como

$$\begin{aligned} f \otimes g: \overbrace{\mathbb{E} \times \cdots \times \mathbb{E}}^{p+p'} \times \overbrace{\mathbb{E}^* \times \cdots \times \mathbb{E}^*}^{q+q'} &\rightarrow \mathbf{k} \\ (v_1, \dots, v_p, \overline{v_1}, \dots, \overline{v_{p'}}, w_1, \dots, w_q, \overline{w_1}, \dots, \overline{w_{q'}}) &\mapsto f(v_1, \dots, v_p, w_1, \dots, w_q) + \\ &\quad g(\overline{v_1}, \dots, \overline{v_{p'}}, \overline{w_1}, \dots, \overline{w_{q'}}) \end{aligned}$$

Observación 1.2.9 Si f y g son tensores, entonces $f \otimes g$ también lo es. Además $f \otimes g \in T_{p+p'}^{q+q'}(\mathbb{E})$.

Proposición 1.2.10

Sean $f \in T_p^q(\mathbb{E})$, $g \in T_{p'}^{q'}$ y $h \in T_{p''}^{q''}(\mathbb{E})$.

- \otimes NO es abeliano. En general $f \otimes g \neq g \otimes f$.
- \otimes es asociativo. $(f \otimes g) \otimes h = f \otimes (g \otimes h)$. Denotado por $f \otimes g \otimes h$
- $\vec{0} \otimes f = f \otimes \vec{0} = \vec{0}$
- $f \otimes (g + h) = f \otimes g + f \otimes h$ $((f + g) \otimes h = f \otimes h + g \otimes h)$
- $\alpha \in k$. $(\alpha f) \otimes g = \alpha(f \otimes g) = f \otimes (\alpha g)$

Ejemplo 1.2.11

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^3$, $B = \{e_1, e_2, e_3\}$, $B^* = \{e_1^*, e_2^*, e_3^*\}$. Y consideramos el producto tensorial de los tensores e_1^* y e_2^* sobre los vectores $v_1 = (x_1, y_1, z_1)$ y $v_2 = (x_2, y_2, z_2)$.

$$\left. \begin{aligned} (e_1^* \otimes e_2^*)(v_1, v_2) &= e_1^*(v_1)e_2^*(v_2) = x_1 y_2 \\ (e_2^* \otimes e_1^*)(v_1, v_2) &= e_2^*(v_1)e_1^*(v_2) = y_1 x_2 \end{aligned} \right\} \implies e_1^* \otimes e_2^* \neq e_2^* \otimes e_1^*$$

Ejemplo 1.2.12

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^2$, $B = \{e_1, e_2\}$, $B^* = \{e_1^*, e_2^*\}$, entonces

$$e_1 \otimes e_2 \in T^2(\mathbb{E}) \quad \left\{ \begin{aligned} (e_1 \otimes e_2) &= (e_1^{**} \otimes e_2^{**})(e_1^*, e_1^*) = e_1(e_1)e_2(e_1) = 0 \\ (e_1 \otimes e_2)(e_1^*, e_2^*) &= 1 \\ (e_1 \otimes e_2)(e_2^*, e_1^*) &= 0 \\ (e_1 \otimes e_2)(e_2^*, e_2^*) &= 0 \end{aligned} \right.$$

Observación 1.2.13 a Si \mathbb{E} es un \mathbf{k} -ev de dimensión n y $B = \{e_1, \dots, e_n\}$

$$\underbrace{(e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^*)}_{I=\{i_1, \dots, i_p\}} \otimes \underbrace{(e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q})}_{J=\{j_1, \dots, j_q\}} \underbrace{(e_{l_1}, \dots, e_{l_p})}_{L=\{l_1, \dots, l_p\}} \underbrace{(e_{m_1}^*, \dots, e_{m_q}^*)}_{M=\{m_1, \dots, m_q\}} = \begin{cases} 1 & \text{Si } I = L \text{ y } J = M \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

Observación 1.2.14 Sean $f, g \in T_p^q(\mathbb{E})$ entonces

$$f = g \iff \begin{matrix} \forall e_{i_1}, \dots, e_{i_p} \in B \\ \forall e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^* \in B^* \end{matrix} f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*) = g(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*)$$

1.3 Dimensión y bases de $T_p^q(\mathbb{E})$

Recordemos que $T_p^q(\mathbb{E})$ es un \mathbf{k} -ev.

Teorema (base de $T_p^q(\mathbb{E})$) (1.3.1)

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. de dimensión n y sea $B = \{e_1, \dots, e_n\}$, entonces

- i) $\dim_k T_p^q(\mathbb{E}) = n^{p+q}$
- ii) Una base de $T_p^q(\mathbb{E})$ es

$$B_p^q = \left\{ e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^* \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q} \mid \begin{matrix} i_1, \dots, i_p \in \{1, \dots, n\} \\ j_1, \dots, j_q \in \{1, \dots, n\} \end{matrix} \right\}$$

- iii) Si $f \in T_p^q(\mathbb{E})$, las coordenadas de f en la base B_p^q son

$$f_{B_p^q} = (f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*))$$

Demostración

- i) Es consecuencia directa de [ii](#)
- ii) Primero veamos que B_p^q es li. Sea

$$w = \sum \alpha_{IJ} (e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^* \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q}) = 0$$

Sean I_0, J_0 dos conjuntos de índices cualesquiera, entonces

$$0 = w(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*) = \alpha_{I_0 J_0}$$

(Por la [1.2.13](#)). Veamos ahora que B_p^q es generadora. Sea $f \in T_p^q(\mathbb{E})$, definimos $g \in T_p^q(\mathbb{E})$ como

$$g = \sum_{\forall I, J} (f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*)) (e_{i_1}^* \otimes \dots \otimes e_{i_p}^* \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_q})$$

Mostrando ahora que $f = g$ quedan provados [ii](#) y [iii](#). Tenemos ahora que

$$g(e_{i_1}^0, \dots, e_{i_p}^0, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*) = f(e_{i_1}^0, \dots, e_{i_p}^0, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*)$$

Por la [1.2.13](#) y queda demostrado el teorema.

Ejemplo 1.3.2

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^n$, $B = \{e_1, \dots, e_n\}$ y $B^* = \{e_1^* \dots e_n^*\}$

- Sea $u \in \mathbb{R}^n$

$$u = u(e_1^*) + \dots + u(e_n^*) \quad (B_0^1 = B)$$

- Sea $w \in T_1^0(\mathbb{E})(= \mathbb{E}^*)$

$$w = w(e_1)e_1^* + \dots + w(e_n)e_n^* \quad (B_1^0 = B^*)$$

- Sea $n = 3$ y sea $f \in T_2(\mathbb{E})$

$$B_2^0 = \{e_1^* \otimes e_1^*, e_1^* \otimes e_2^*, \dots, e_3^* \otimes e_3^*\}$$

$$f = f(e_1, e_1)e_1^* \otimes e_1^* + f(e_1, e_2)e_1^* \otimes e_2^* + \dots + f(e_3, e_3)e_3^* \otimes e_3^*$$

Proposición 1.3.3 (cambio de base)

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. de dimensión n y sean $B = \{e_1, \dots, e_n\}$ y $\overline{B} = \{u_1, \dots, u_n\}$. Sea $S = (s_j^i)$ la matriz de cambio de base de \overline{B} a B y sea $T = (t_j^i)$ su inversa. De manera que tenemos esta relación:

$$B \begin{matrix} \xleftarrow{S} \\ \xrightarrow{T} \end{matrix} \overline{B} \quad B^* \begin{matrix} \xleftarrow{S^t} \\ \xrightarrow{T^t} \end{matrix} \overline{B}^*$$

Sea $f \in T_p^q(\mathbb{E})$ y sean

$$f_B = (\alpha_{IJ})_{I,J} = \left(f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*) \right)_{I,J}$$

$$f_{\overline{B}} = (\overline{\alpha}_{IJ})_{I,J} = \left(f(u_{i_1}, \dots, u_{i_p}, u_{j_1}^*, \dots, u_{j_q}^*) \right)_{I,J}$$

Entonces, $\forall I, J$

$$\overline{\alpha}_{IJ} = f(u_{i_1}, \dots, u_{i_p}, u_{j_1}^*, \dots, u_{j_q}^*) = \sum_{\forall L, M} s_{i_1}^{l_1} \dots s_{i_p}^{l_p} t_{m_1}^{j_1} \dots t_{m_q}^{j_q} f(e_{i_1}, \dots, e_{i_p}, e_{j_1}^*, \dots, e_{j_q}^*)$$

Ejemplo 1.3.4

- $f \in T^1(\mathbb{E}) = \mathbb{E}^{**} = \mathbb{E}$ por lo tanto $f = u$ y $\frac{u_B = (x_1, \dots, x_n)}{u_{\overline{B}} = (\overline{x}_1, \dots, \overline{x}_n)}$, entonces

$$\begin{pmatrix} \overline{x}_1 \\ \vdots \\ \overline{x}_n \end{pmatrix} = T \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

- $f \in T_1(\mathbb{E}) = \mathbb{E}^*$ por lo tanto $f = w$ y $\frac{w_B = (x_1, \dots, x_n)}{w_{\overline{B}} = (\overline{x}_1, \dots, \overline{x}_n)}$, entonces

$$\begin{pmatrix} \overline{x}_1 \\ \vdots \\ \overline{x}_n \end{pmatrix} = S^t \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

- $f \in T_2(\mathbb{E})$ por lo tanto f es una forma bilineal y $\frac{f_B = A \in M_{n,n}(k)}{f_{\overline{B}} = \overline{A} \in M_{n,n}(k)}$, entonces

$$\overline{A} = S^t A S$$

1.4 Recordatorio de permutaciones

- Denotaremos como $x_n = \{1, \dots, n\}$
- Denotaremos como $\mathcal{S}_n = \{\sigma: x_n \rightarrow x_n \text{ bilineales}\}$
- $\#\mathcal{S}_n = n!$
- \mathcal{S}_n es un grupo por composición. Además denotaremos $s_1 s_2 = s_1 \circ s_2$
- Fijada $s_0 \in \mathcal{S}_n$, la aplicación

$$\begin{aligned}\phi: \mathcal{S}_n &\rightarrow \mathcal{S}_n \\ s &\mapsto s_0 s\end{aligned}$$

es biyectiva.

- Sea $s \in \mathcal{S}_n$, denotaremos s de las siguientes maneras

$$- s = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & n \\ s(1) & s(2) & \cdots & s(n) \end{pmatrix}$$

- Si s es cíclica la denotaremos como $s = (1, 3, 7, 5)$. En este caso, $s(1) = 3$, $s(3) = 7$, $s(7) = 5$ y $s(5) = 1$, para el resto de valores $s(i) = i$.

- Llamaremos trasposición a una permutación del tipo $s = (i, j)$ con $i \neq j$
- $\forall s \in \mathcal{S}_n$, s se puede expresar como composición (o producto) de trasposiciones. Además, la paridad del número de trasposiciones se mantiene, es decir

$$s = t_1 \cdots t_p = l_1 \cdots l_q \implies p \equiv q \pmod{2}$$

- Sea $s \in \mathcal{S}_n$ y sea $s = t_1 \cdots t_p$ una descomposición de s en trasposiciones. Entonces, definimos el signo de s como $\varepsilon(s) = (-1)^p$.

1.5 Tensores simétricos y antisimétricos

Definición 1.5.1

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. de dimensión n , sea $f \in T_p(\mathbb{E})$ y $s \in \mathcal{S}_p$, entonces, definimos $(\underline{s}f) \in T_p(\mathbb{E})$ como

$$(\underline{s}f)(v_1, \dots, v_p) = f(v_{s(1)}, \dots, v_{s(p)})$$

Ejemplo 1.5.2

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^4$, $B = \{e_1, e_2, e_3, e_4\}$, $f = e_1^* \otimes e_2^* \otimes e_3^* \in T_3(\mathbb{E})$ y $s = (1, 2, 3) \in \mathcal{S}_3$, entonces

$$(\underline{s}f)(v_1, v_2, v_3) = f(v_2, v_3, v_1)$$

Proposición 1.5.3

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. de dimensión n , sean $w_1, \dots, w_p \in T_1(\mathbb{E}) = \mathbb{E}^*$, y $s \in \mathcal{S}_p$ ($t = s^{-1}$). Entonces

$$\underline{s}(w_1 \otimes \cdots \otimes w_p) = w_{t(1)} \otimes \cdots \otimes w_{t(p)}$$

Demostración

Sean $u_1, \dots, u_n \in \mathbb{E}$ (obsérvese que $w_1 \otimes \dots \otimes w_p \in T_p(\mathbb{E})$)

$$\underline{s}(w_1 \otimes \dots \otimes w_p)(u_1, \dots, u_p) = (w_1 \otimes \dots \otimes w_p)(u_{s(1)}, \dots, u_{s(p)}) = w_1(u_{s(1)}) \cdot w_2(u_{s(2)}) \cdot \dots \cdot w_p(u_{s(p)})$$

Dado que $s(i) = j \iff i = t(j)$, $w_i(u_{s_i}) = w_i(u_j) = w_{t(j)}(u_j)$. Con lo que podemos reordenar el último producto como

$$w_{t(1)}(u_1) \cdot w_{t(2)}(u_2) \cdot \dots \cdot w_{t(p)}(u_p) = w_{t(1)} \otimes \dots \otimes w_{t(p)}(u_1, \dots, u_p)$$

Ejemplo 1.5.4

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^3$, $B = \{e_1, e_2, e_3\}$, $B^* = \{e_1^*, e_2^*, e_3^*\}$ para los dos siguientes ejemplos.

En el primero fijamos $(1, 2) = s \in \mathcal{S}_2$. Entonces $s = (1, 2) = s^{-1} = t$ y para los siguientes elementos de $T_2(\mathbb{E})$ se cumple:

$$f_1 = e_1^* \otimes e_2^* \quad \underline{s}f_1 = e_2^* \otimes e_1^*$$

$$f_2 = e_1^* \otimes e_1^* \quad \underline{s}f_2 = e_1^* \otimes e_1^*$$

$$f_3 = e_2^* \otimes e_3^* \quad \underline{s}f_3 = e_3^* \otimes e_2^*$$

En el segundo fijamos $(1, 2, 3) = s \in (S)_3$. Entonces $t = s^{-1} = (1, 3, 2)$, es decir, que $t(1) = 3, t(2) = 1, t(3) = 2$, y para el siguiente elemento de $T_3(\mathbb{E})$ se cumple:

$$f = e_1^* \otimes e_2^* \otimes e_3^* \quad \underline{s}f = e_3^* \otimes e_1^* \otimes e_2^*$$

Observación 1.5.5 Sea $f_i \in T_p(\mathbb{E})$. Entonces $\underline{s}(\sum \alpha_i f_i) = \sum \alpha_i (\underline{s}f_i)$. Por tanto, la proposición anterior sirve para $\forall f \in T_p(\mathbb{E})$.

Ejemplo 1.5.6

Con las mismas hipótesis que en el primer caso del ejemplo 1.5.4 se cumple:

$$f = 3e_1^* \otimes e_2^* + 5e_1^* \otimes e_1^* + 5e_2^* \otimes e_3^* \quad \underline{s}f = 3e_2^* \otimes e_1^* + 5e_1^* \otimes e_1^* + 5e_3^* \otimes e_2^*$$

Definición 1.5.7

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. de dim n . Sea $f \in T_p(\mathbb{E})$.

1. f es simétrica $\iff \forall s \in \mathcal{S}_p \quad \underline{s}f = f$
2. f es antisimétrica $\iff \forall s \in \mathcal{S}_p \quad \underline{s}f = \varepsilon(s)f$
3. $S_p(\mathbb{E}) = \{f \in T_p(\mathbb{E}) \mid f \text{ simétrica}\} \subseteq T_p(\mathbb{E})$
 $A_p(\mathbb{E}) = \{f \in T_p(\mathbb{E}) \mid f \text{ antisimétrica}\} \subseteq T_p(\mathbb{E})$

Observación 1.5.8 $S_p(\mathbb{E}), A_p(\mathbb{E}) \subseteq T_p(\mathbb{E})$ son s.e.v. (ver observación 1.5.5).

Ejemplo 1.5.9

Para los dos ejemplos, sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^3$, sean B y B^* bases de \mathbb{E} y de \mathbb{E}^* correspondientemente.

1. Definimos $f = e_1^* \otimes e_2^* \in T_2(\mathbb{E})$ y $s = (1, 2) \in (S)_2$. Entonces $\mathcal{S}_2 = \{\text{Id}, s\}$ y $\varepsilon(\text{Id}) = 1$, $\varepsilon(s) = -1$.

$$\left. \begin{array}{l} \underline{\text{Id}}(f) = f = \varepsilon(\text{Id}) \cdot f \\ \underline{s}(f) = e_2^* \otimes e_1^* \neq f, \underline{s}(f) \neq -f \end{array} \right\} \implies \begin{array}{l} f \notin S_2(\mathbb{E}) \\ f \notin A_2(\mathbb{E}) \end{array}$$

2. Como anteriormente, $\mathcal{S}_2 = \{\text{Id}, s = (1, 2)\}$.

- Para $f = e_1^* \otimes e_2^* + e_2^* \otimes e_1^*$,

$$\left. \begin{array}{l} \underline{\text{Id}}(f) = f \\ \underline{s}(f) = e_2^* \otimes e_1^* + e_1^* \otimes e_2^* = f \end{array} \right\} \implies f \in S_2(\mathbb{E})$$

- Para $f = e_1^* \otimes e_2^* - e_2^* \otimes e_1^*$,

$$\left. \begin{array}{l} \underline{\text{Id}}(f) = f = \varepsilon(\text{Id})f \\ \underline{s}(f) = e_2^* \otimes e_1^* - e_1^* \otimes e_2^* = -f = \varepsilon(s)f \end{array} \right\} \implies f \in A_2(\mathbb{E})$$

Observación 1.5.10

- $\varepsilon(s) = (-1)^n$ si $\varepsilon(s) = t_1, \dots, t_n$, donde t_1, \dots, t_n son transposiciones.
- $\varepsilon(s_1 s_2) = \varepsilon(s_1) \varepsilon(s_2)$.
- $s \in \mathcal{S}_p$. Definimos $A \in \mathbb{R}^{p \times p}$, donde $A_{i,j} = 1$ si $i = s(j)$ y $A_{i,j} = 0$ en otro caso. Entonces $\det A = \varepsilon(s)$.

Proposición 1.5.11

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -e.v. de dimensión n , sea $f \in T_p(\mathbb{E})$.

1. Podemos caracterizar los tensores simétricos como:

$$f \text{ simétrica} \iff \forall u_1, \dots, u_p \in \mathbb{E}, \forall i, j \quad f(u_1, \dots, u_i, \dots, u_j, \dots, u_p) = f(u_1, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_p)$$

2. Podemos caracterizar los tensores antisimétricos como:

$$\begin{aligned} f \text{ antisimétrica} &\iff \forall u_1, \dots, u_p \in \mathbb{E}, \forall i < j \quad f(u_1, \dots, u_i, \dots, u_j, \dots, u_p) = \\ &\quad - f(u_1, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_p) \\ &\iff \forall u_1, \dots, u_p \in \mathbb{E}, \forall i < j \text{ si } u_i = u_j \text{ entonces } f(u_1, \dots, u_p) = 0. \end{aligned}$$

Demostración

1. La implicación directa es una consecuencia de la definición de simetría.

En el caso de la implicación converso se cumple:

$$\begin{aligned} \forall t \text{ transposición } \underline{t}f = f &\implies \forall t_1, \dots, t_m \text{ transposiciones } \underline{t_1, \dots, t_m}f = \\ &\underline{t_1}(\underline{t_2}(\dots(\underline{t_m}f)\dots)) = f \end{aligned}$$

Finalmente,

$$\forall s \in \mathcal{S}_p \quad s = t_1 \cdots t_m \implies \forall s \in \mathcal{S}_p \quad \underline{s}f = f \implies f \text{ es simétrica.}$$

2. Veamos primero que la tercera condición implica la segunda.

$$\begin{aligned} \forall u_1, \dots, u_p \in E, \forall i < j \quad 0 = f(u_1, \dots, u_i + u_j, \dots, u_i + u_j, \dots, u_p) = \\ f(u_1, \dots, u_i, \dots, u_i, \dots, u_p) + f(u_1, \dots, u_i, \dots, u_j, \dots, u_p) + \\ f(u_1, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_p) + f(u_1, \dots, u_j, \dots, u_j, \dots, u_p) = \\ f(u_1, \dots, u_i, \dots, u_j, \dots, u_p) + f(u_1, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_p) \implies \\ f(u_1, \dots, u_i, \dots, u_j, \dots, u_p) = -f(u_1, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_p) \end{aligned}$$

Veamos ahora que la segunda condición implica la primera. Suponiendo cierta la segunda condición se cumple:

$$\underline{t}f = -f \implies \underline{t_1 \cdots t_m}f = (-1)^m f = \varepsilon(t_1 \cdots t_m)f$$

Y entonces:

$$\forall s \in \mathcal{S}_p \quad s = t_1 \cdots t_m \text{ y } \varepsilon(s) = (-1)^m \implies \forall s \in \mathcal{S}_p \quad \underline{s}f = \varepsilon(s)f \implies f \in A_p(E)$$

Y, finalmente, que la primera implica la tercera. Por ser f antisimétrica,

$$\forall u_1, \dots, u_p \in E, \forall i < j \quad f(u_1, \dots, u_i, \dots, u_j, \dots, u_p) = -f(u_1, \dots, u_j, \dots, u_i, \dots, u_p)$$

Si $u_i = u_j$, entonces $f(u_1, \dots, u_p) = 0$.

Proposición 1.5.12

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. con $\text{car } \mathbb{E} \neq 2$ y sea $f \in T_p(\mathbb{E})$, entonces $\forall v_i, v_j \in \mathbb{E}$

$$f(\cdots, v_i, \cdots, v_j, \cdots) = -f(\cdots, v_j, \cdots, v_i, \cdots) \iff f(\cdots, w, \cdots, w, \cdots) = 0$$

Demostración

\implies

$$\begin{aligned} f(\cdots, w, \cdots, w, \cdots) = -f(\cdots, w, \cdots, w, \cdots) \implies \\ 2f(\cdots, w, \cdots, w, \cdots) = 0 \implies f(\cdots, w, \cdots, w, \cdots) = 0 \end{aligned}$$

\longleftarrow

$$\begin{aligned} f(\cdots, v_i + v_j, \cdots, v_i + v_j, \cdots) = 0 \implies \\ f(\cdots, v_i, \cdots, v_i, \cdots) + f(\cdots, v_j, \cdots, v_j, \cdots) + f(\cdots, v_i, \cdots, v_j, \cdots) + f(\cdots, v_j, \cdots, v_i, \cdots) = 0 \\ \implies f(\cdots, v_i, \cdots, v_j, \cdots) = -f(\cdots, v_j, \cdots, v_i, \cdots) \end{aligned}$$

Ejemplo 1.5.13

Sea $f \in T_2(\mathbb{E})$ (formas bilineales) y sea $B = \{e_1, \dots, e_n\}$ una base, Llamamos $M_B(f) = A = (f(e_i, e_j))$ y sea $\mathcal{S}_2 = \{\text{Id}, s = (1, 2)\}$. Entonces

$$\underline{\text{Id}}f = f \quad M_b(\underline{s}f) = (\underline{s}f(e_i, e_j)) = (f(e_j, e_i)) = A^t$$

Es decir, f es simétrico si y solo si $A^t = A \iff A$ simétrica y f es antisimétrico si y solo si $A = -A^t \iff A$ antisimétrica

Ejemplo 1.5.14

Sea $\dim \mathbb{E} = n$ y $\{e_1, \dots, e_n\}$ una base de \mathbb{E} , entonces

$$f: \overbrace{E \times \dots \times E}^n \rightarrow \mathbf{k}$$

$$(u_1, \dots, u_n) \mapsto \det_B(u_1, \dots, u_n)$$

Como f es multilinear ($\implies f \in T_n(\mathbb{E})$), f es antisimétrico por la proposición 1.5.11.

Definición 1.5.15

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. con $\text{car} \mathbf{k} = 0$ y $f \in T_p(\mathbb{E})$. Llamamos simetrizado de f a

$$S(f) = \frac{1}{p!} \sum_{s \in \mathcal{S}_p} \underline{s}f$$

y antisimetrizado de f a

$$A(f) = \frac{1}{p!} \sum_{s \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(s) \underline{s}f$$

Ejemplo 1.5.16

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^3$ y $B = \{e_1, e_2, e_3\}$ base de \mathbb{E}

- Sea $f = e_1^* \otimes e_2^* \in T_2(\mathbb{E})$ y $\mathcal{S}_p = \{\text{Id}, s = (1, 2)\}$, entonces

$$S(f) = \frac{1}{2}(e_1^* \otimes e_2^* + e_2^* \otimes e_1^*)$$

$$A(f) = \frac{1}{2}(e_1^* \otimes e_2^* - e_2^* \otimes e_1^*)$$

- Sea $g = e_1^* \otimes e_2^* \otimes e_3^*$ y $\mathcal{S}_p = \{\text{Id}, (1, 2), (1, 3), (2, 3), (1, 2, 3), (1, 3, 2)\}$, entonces

$$S(g) = \frac{1}{6}(e_1^* \otimes e_2^* \otimes e_3^* + e_2^* \otimes e_1^* \otimes e_3^* + e_3^* \otimes e_2^* \otimes e_1^* + e_1^* \otimes e_3^* \otimes e_2^* + e_3^* \otimes e_1^* \otimes e_2^* + e_2^* \otimes e_3^* \otimes e_1^*)$$

Observación 1.5.17 $s^{-1} \in \mathcal{S}_p$, por lo tanto no hace falta calcular s^{-1}

Ejemplo 1.5.18

Sea $f \in T_2(\mathbb{E})$ (formas bilineales) y sea $M_B(f) = A = (f(e_i, e_j))$, entonces

$$M_B(S(f)) = \frac{1}{2} (M_B(f) + M_B(f)^t) = \frac{1}{2}(A + A^t)$$

$$M_B(A(f)) = \frac{1}{2} (M_B(f) - M_B(f)^t) = \frac{1}{2}(A - A^t)$$

Observación 1.5.19 Si $f \in T_2(\mathbb{E}) \implies f = S(f) + A(f)$

Proposición 1.5.20

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. Consideramos $A, S: T_p(\mathbb{E}) \rightarrow T_p(\mathbb{E})$, entonces

- i) A, S son lineales
- ii) $f \in S_p(\mathbb{E}) \implies S(f) = f$ y $f \in A_p(\mathbb{E}) \implies A(f) = f$
- iii) $Im(S) = S_p(\mathbb{E})$ y $Im(A) = A_p(\mathbb{E})$

Demostración i) Queda como ejercicio. (pista: Consideramos $S(f + g)$)

ii) $f \in S_p(\mathbb{E}) \implies S(f) = f$ queda como ejercicio. Suponemos que $f \in A_p(\mathbb{E})$, entonces

$$A(f) = \frac{1}{p!} \left(\sum_{s \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(s) \underline{s}f \right) = \frac{1}{p!} \sum_{s \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(s) (\varepsilon(s)f) = \frac{p!f}{p!} = f$$

iii) $Im(S) = S_p(\mathbb{E})$ queda como ejercicio. Demostraremos que $Im(A) = A_p(\mathbb{E})$. Por [ii](#) sabemos que $A_p(\mathbb{E}) \subseteq Im(A)$, por lo tanto, resta ver que $g = A(h) \in A_p(\mathbb{E})$, sea $s \in \mathcal{S}_{op}$

$$\begin{aligned} \underline{s}h &= \underline{s} \left(\frac{1}{p!} \sum_{r \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(r) \underline{r}f \right) = \frac{1}{p!} \left(\sum_{r \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(r) \underline{s}(\underline{r}f) \right) = \\ &= \varepsilon(s) \frac{1}{p!} \left(\sum_{r \in \mathcal{S}_p \varepsilon(sr) \underline{s}rh} \right) \stackrel{1.4}{=} \varepsilon(s) \frac{1}{p!} \left(\sum_{t \in \mathcal{S}_p \varepsilon(t) \underline{t}h} \right) = \varepsilon(s)g \end{aligned}$$

Observación 1.5.21 Las mismas construcciones funcionan para tensores $(0, q)$, $T^q(\mathbb{E}) = T_q(\mathbb{E}^*)$, pero no funcionan para tensores (p, q) donde $p, q \neq 0$ porque las construcciones implican permutaciones.

1.6 Producto exterior

Observación 1.6.1 $S_p(\mathbb{E}) \subseteq T_p(\mathbb{E})$, $A_p(\mathbb{E}) \subseteq T_p(\mathbb{E})$ y S_p, A_p s.e.v..

- $f \in S_p(\mathbb{E})$, $g \in S_p(\mathbb{E})$ en general $f \otimes g \notin S_{p+p'}(\mathbb{E})$
- $f \in A_p(\mathbb{E})$, $g \in A_p(\mathbb{E})$ en general $f \otimes g \notin A_{p+p'}(\mathbb{E})$

Ejemplo 1.6.2

Sean $\omega_1, \omega_2 \in T_1(\mathbb{E})$:

- $T_1(\mathbb{E}) = \mathbb{E}^* = S_1(\mathbb{E}) = A_1(\mathbb{E})$, porque $S_1 = \{Id\}$.
- $\omega_1 \otimes \omega_2 \notin S_2(\mathbb{E}), A_2(\mathbb{E})$.

Observación 1.6.3 El producto exterior (que definiremos) manda tensores antisimétricos a antisimétricos.

Observación 1.6.4 Lo haremos en $T_p(\mathbb{E})$, análogamente se hará en $T^q(\mathbb{E})$.

Definición 1.6.5 (producto exterior de orden 1)

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -e.v.; $\omega_1, \dots, \omega_p \in T_1(\mathbb{E}) = \mathbb{E}$, el producto exterior de orden 1 es:

$$\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p = p!A(\omega_1 \otimes \dots \otimes \omega_p)$$

Observación 1.6.6

$$\begin{aligned} \omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p &= p! \left(\frac{1}{p!} \sum_{s \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(s) \underline{s} (\omega_1 \otimes \dots \otimes \omega_p) \right) = \\ &= \sum_{s \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(s) (\omega_{s^{-1}(1)} \otimes \dots \otimes \omega_{s^{-1}(p)}) \stackrel{\varepsilon(s) = \varepsilon(s^{-1})}{=} \sum_{r \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(r) (\omega_{r(1)} \otimes \dots \otimes \omega_{r(p)}) \end{aligned}$$

Ejemplo 1.6.7

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^3$, $B = \{e_1, e_2, e_3\}$, $B^* = \{e_1^*, e_2^*, e_3^*\}$.

- $e_1^* \wedge e_2^* = e_1^* \otimes e_2^* - e_2^* \otimes e_1^*$
- $e_2^* \wedge e_1^* = \dots = -e_1^* \wedge e_2^*$
- $e_1^* \wedge e_1^* = e_1^* \otimes e_1^* - e_1^* \otimes e_1^* = 0$

Proposición 1.6.8

Sean $\omega_1, \dots, \omega_p \in T_1(\mathbb{E}) = \mathbb{E}^*$

- i) $\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p \in A_p(\mathbb{E})$
- ii) $\omega_1 \wedge \dots \wedge (\alpha_i \overline{\omega_i} + \beta_i \overline{\overline{\omega_i}}) \wedge \dots \wedge \omega_p = \alpha_i (\omega_1 \wedge \dots \wedge \overline{\omega_i} \wedge \dots \wedge \omega_p) + \beta_i (\omega_1 \wedge \dots \wedge \overline{\overline{\omega_i}} \wedge \dots \wedge \omega_p)$
- iii) Sea $s \in \mathcal{S}_p$, $t = s^{-1}$, $\omega_{s(1)} \wedge \dots \wedge \omega_{s(p)} = \underline{t}(\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p) = \varepsilon(s) (\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p)$
- iv) Si $u_1, \dots, u_p \in \mathbb{E}$, $(\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p)(u_1, \dots, u_p) = \det(\omega_j(u_i))$
- v) Si $\omega_i = \omega_j$, $(i \neq j) \implies \omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p = 0$
- vi) $\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p \neq 0 \iff \{\omega_1, \dots, \omega_p\}$ son l.i.

Demostración

- i) $\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p = p!A(\omega_1 \otimes \dots \otimes \omega_p) \implies \omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p \in \text{Im}(A) \stackrel{\text{visto}}{=} A_p(\mathbb{E})$
- ii) Ejercicio (misma proposición que \otimes)
- iii) $\omega_{s(1)} \wedge \dots \wedge \omega_{s(p)} = \underline{t}(\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p)$ (Ejercicio, misma proposición que \otimes)

$$\begin{aligned} \omega_{s(1)} \wedge \dots \wedge \omega_{s(p)} &\stackrel{1.6.5+1.6.6}{=} \sum_{r \in \mathcal{S}_p} \varepsilon(r) (\omega_{rs(1)} \otimes \dots \otimes \omega_{rs(p)}) = \\ &\stackrel{\varepsilon^2(s)=1}{=} \varepsilon(s) \sum_{r \in \mathcal{S}_p} \overbrace{\varepsilon(r)\varepsilon(s)}^{\varepsilon(rs)} (\omega_{rs(1)} \otimes \dots \otimes \omega_{rs(p)}) \stackrel{rs=m \in \mathcal{S}_p}{=} \varepsilon(s) \sum \varepsilon(m) (\omega_{m(1)} \otimes \dots \otimes \omega_{m(p)}) = \\ &= \varepsilon(s) (\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p) \end{aligned}$$

iv)

$$\begin{aligned} \overbrace{(\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p)}^{T_p(\mathbb{E})}(u_1, \dots, u_p) &= \sum_{r \in S_p} \varepsilon(r) (\omega_{r(1)} \otimes \cdots \otimes \omega_{r(p)})(u_1, \dots, u_p) = \\ &= \sum_{r \in S_p} \varepsilon(r) (\omega_{r(1)}(u_1) \cdots \omega_{r(p)}(u_p)) \stackrel{\text{def det}}{=} \det(\omega_j(u_i))_{i,j} \end{aligned}$$

v)

$$\begin{aligned} \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_i \wedge \cdots \wedge \omega_i \wedge \cdots \wedge \omega_p &\stackrel{1.6.8(iii)}{=} (-1) \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_i \wedge \cdots \wedge \omega_i \wedge \cdots \wedge \omega_p \implies \\ \implies 2(\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p) &= 0 \stackrel{\text{car} \neq 2}{\implies} \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p = 0 \end{aligned}$$

vi) \implies

Suponemos que son l.d. y que $\omega_p = \sum_{j=1}^{p-1} \alpha_j \omega_j$:

$$\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p = \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_{p-1} \wedge \left(\sum_{j=1}^{p-1} \alpha_j \omega_j \right) \stackrel{1.6.8(ii)}{=} \sum_{j=1}^{p-1} \alpha_j (\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_{p-1} \wedge \omega_j) \stackrel{1.6.8(v)}{=} 0 !!$$

\Leftarrow

Sea $B = \{u_1, \dots, u_n\}$, $B^* = \{\omega_1, \dots, \omega_p, \overbrace{\omega_{p+1}, \dots, \omega_n}^{\text{Steinitz}}\}$ la base dual de B , tenemos que:

$$(\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p)(u_1, \dots, u_p) \stackrel{1.6.8(iv)}{=} \det(\omega_j(u_i)) = \begin{vmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$$

Ejemplo 1.6.9

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^3$ y $B = \{e_1, e_2, e_3\}$

Espacio	dim	base	coordenadas
$A_1(\mathbb{E}) = T_1(\mathbb{E}) (= \mathbb{E}^*)$	3	$\{e_1^*, e_2^*, e_3^*\}$	$w = (a_1, b_1, c_1)$
$A_2(\mathbb{E}) \subseteq T_2(\mathbb{E})$	3	$\{e_1^* \wedge e_2^*, e_1^* \wedge e_3^*, e_2^* \wedge e_3^*\}$	$w_1 \wedge w_2 = (w_1 \wedge w_2)(e_1, e_2)e_1^* \wedge e_2^* +$ $(w_1 \wedge w_2)(e_1, e_3)e_1^* \wedge e_3^* +$ $(w_1 \wedge w_2)(e_2, e_3)e_2^* \wedge e_3^*$
$A_3(\mathbb{E}) \subseteq T_3(\mathbb{E})$	1	$\{e_1^* \wedge e_2^* \wedge e_3^*\}$	$t = (w_1 \wedge w_2 \wedge w_3) = (t(e_1, e_2, e_3))$

Además, si $w_1 = (a_1, b_1, c_1)_{B^*}$, $w_2 = (a_2, b_2, c_2)_{B^*}$ y $w_3 = (a_3, b_3, c_3)_{B^*}$

$$w_1 \wedge w_2 = \begin{vmatrix} w_1(e_1) & w_1(e_2) \\ w_2(e_1) & w_2(e_2) \end{vmatrix} (e_1^* \wedge e_2^*) = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} (e_1^* \wedge e_2^*)$$

$$w_1 \wedge w_2 \wedge w_3 = (w_1 \wedge w_2 \wedge w_3)(e_1, e_2, e_3)(e_1^* \wedge e_2^* \wedge e_3^*) = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} (e_1^* \wedge e_2^* \wedge e_3^*)$$

Definición 1.6.10

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. y sean $f \in A_p(\mathbb{E})$ y $g \in A_q(\mathbb{E})$. Definimos el producto exterior de f y g como

$$f \wedge g = \frac{(p+q)!}{p!q!} A(f \otimes g)$$

Proposición 1.6.11

Sea \mathbb{E} un \mathbf{k} -ev. y sean $f \in A_p(\mathbb{E})$, $g \in A_q(\mathbb{E})$ y $h \in A_r(\mathbb{E})$.

i) $(f \wedge g) \wedge h = f \wedge (g \wedge h) = f \wedge g \wedge h$

ii) $f \wedge g = (-1)^{p+q} g \wedge f$

iii) \wedge es lineal en cada factor.

Observación 1.6.12 $w_1 \wedge w_2 \wedge \cdots \wedge w_r = w_1 \wedge (w_2 \wedge (\cdots w_{r-1} \wedge (w_r)))$

Ejemplo 1.6.13

Sea $\mathbb{E} = \mathbb{R}^4$, $B = \{e_1, e_2, e_3, e_4\}$ y $f, g \in A_2(\mathbb{E})$

- $f = e_1^* \wedge e_2^* + e_2^* \wedge e_3^* + e_3^* \wedge e_4^*$
- $g = e_1^* \wedge e_2^* + e_1^* \wedge e_3^*$

$$\begin{aligned} f \wedge g &= (e_1^* \wedge e_2^* + e_2^* \wedge e_3^* + e_3^* \wedge e_4^*) \wedge (e_1^* \wedge e_2^* + e_1^* \wedge e_3^*) = \\ &= \cancel{e_1^* \wedge e_2^* \wedge e_1^* \wedge e_2^*} \xrightarrow{0} + \cancel{e_1^* \wedge e_2^* \wedge e_1^* \wedge e_3^*} \xrightarrow{0} + \cancel{e_2^* \wedge e_3^* \wedge e_1^* \wedge e_2^*} \xrightarrow{0} + \cancel{e_2^* \wedge e_3^* \wedge e_1^* \wedge e_3^*} \xrightarrow{0} + \\ &\quad + e_3^* \wedge e_4^* \wedge e_1^* \wedge e_2^* + \cancel{e_3^* \wedge e_4^* \wedge e_1^* \wedge e_3^*} \xrightarrow{0} = e_3^* \wedge e_4^* \wedge e_1^* \wedge e_2^* \end{aligned}$$

2 Geometría Projectiva

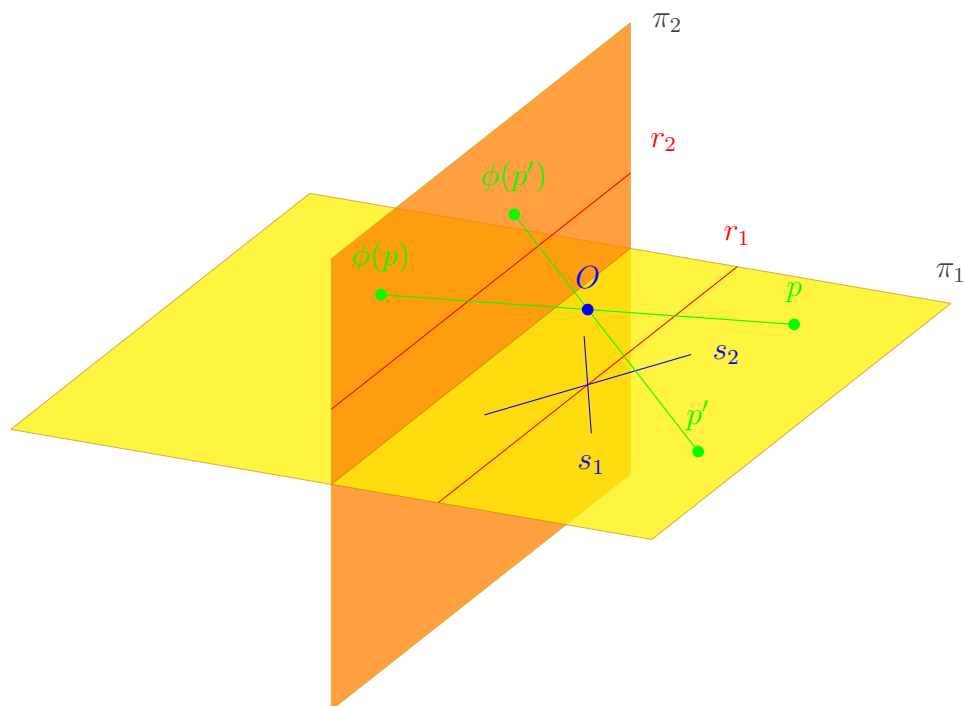
2.1 Contexto e idea

Segun el programa de Erlegen, una geometría se basa en el estudio de invariantes al aplicar unas ciertas transformaciones. Así tenemos que las geometrías estan "incluidas" en las superiores.

Así, la geometría euclídea, que estudia las transformaciones ortogonales, estaría "incluída" en la geometría afín, que estudia las tansformaciones lineales. Aquí se muestra una tabla con las distintas geometrías en la cual cada una esta "incluída" en la anterior

Geometría	Transformaciones de estudio
G. euclídea	transformaciones ortogonales
G. afín	transformaciones lineales
G. proyectiva	proyectividades
G. Algebraica	transformaciones por polinomios
G. Analítica	transformaciones por funciones analíticas
G. Diferencial	transformaciones por funciones de clase \mathcal{C}^∞
Topología	transformaciones por funciones de clase \mathcal{C}^0

2.1.1 Problema matemático



S

La idea básica del problema es enviar los puntos de π_1 a π_2 mediante la siguiente aplicación

$$\begin{aligned}\phi: \pi_1 &\rightarrow \pi_2 \\ p &\mapsto \overline{pO} \cap \pi_2\end{aligned}$$

Observación 2.1.1

- i) ϕ manda rectas a rectas
- ii) ϕ no esta definida en r_1
- iii) r_2 no esta en la imagen de ϕ
- iv) $\phi(s_1)$ y $\phi(s_2)$ son paralelas, por lo tanto, ϕ no mantiene el paralelismo
- v) ϕ no mantiene el tipo de cónica afín

Veremos que la solucion para [ii](#) y [iii](#) consistirá en añadir puntos en el ∞ .

2.2 Definición y caracterizaciones del espacio proyectivo

Definición 2.2.1

Sea k un cuerpo, \mathbb{E} un k -e.v. de $\dim n + 1$. El espacio proyectivo asociado a \mathbb{E} es

$$\mathbb{P}(\mathbb{E}) = \{\text{s.e.v. de dim 1 de } \mathbb{E}\}$$

Diremos que $\mathbb{P}(\mathbb{E})$ tiene dimensión n .

Observación 2.2.2 Se cumple $\mathbb{P}(\mathbb{E}) = (\mathbb{E} \setminus \{0\}) / \sim$, donde $v \sim v' \iff \exists \lambda \neq 0, v' = \lambda v$ para $v, v' \in \mathbb{E} \setminus \{0\}$.

Definición 2.2.3

Tenemos la siguiente aplicación π dada por el paso al cociente.

$$\begin{aligned} \pi: \mathbb{E} \setminus \{0\} &\rightarrow \mathbb{P}(\mathbb{E}) \\ v &\mapsto \pi(v) = [v] \\ \{\text{s.e.v. de dim 1 de } \mathbb{E}\} &\leftrightarrow [v] \end{aligned}$$

Definición 2.2.4

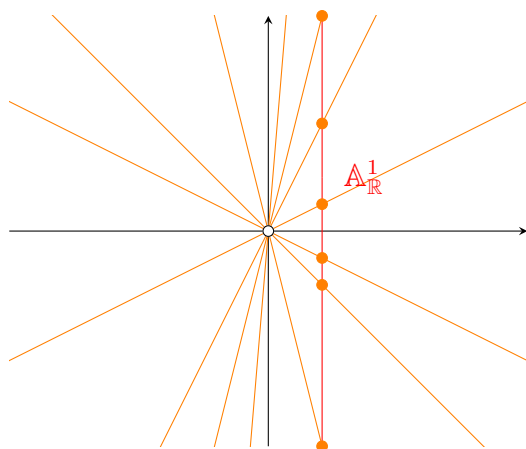
A los elementos de $\mathbb{P}(\mathbb{E})$ los llamaremos puntos de $\mathbb{P}(\mathbb{E})$.

$$p = \pi(v) = [v]$$

Observación 2.2.5

- Si \mathbb{E} no es relevante, $\mathbb{P}^n = \mathbb{P}(E)$.
- Si queremos remarcar k , $\mathbb{P}_k^n = \mathbb{P}(E)$.
- Normalmente $\mathbb{P} + k^n = \mathbb{P}(k^{n+1}) = (k^{n+1} \setminus 0) / \sim$.

Ejemplo 2.2.6



1. $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^1$.

2. $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^2$. Ídem.

3. $\mathbb{P}_{\mathbb{C}}^1 = (\mathbb{C}^2 \setminus 0) / \sim = \mathbb{C} \cup \{\infty\} = S^2$. Las igualdades por el momento son por analogía o intuición, más adelante se demostrarán. (Aquí se puede poner un dibujo de la proyección estereográfica).

4. $\mathbb{P}_{\mathbb{Z}/2}^2$ contiene 7 puntos pues las rectas de \mathbb{Z}^3 solo contienen el 0 y un punto.

Observación 2.2.7 Hemos enunciado la definición algebraica de $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^n$. Existe una definición axiomática que no es igual en algunos casos patológicos.

2.3 Variedades lineales proyectivas

Definición 2.3.1

Sea \mathbb{E} un k -e.v. de dimensión $n+1$, sea $\mathbb{P}^n = \mathbb{P}(\mathbb{E})$. Llamaremos variedad lineal (proyectiva) de dimensión r a cualquier conjunto de la forma:

$$V = \pi(H \setminus \{0\})$$

donde $H \subseteq \mathbb{E}$ es un subespacio vectorial de dimensión $r+1$.

Por convención definimos la siguiente notación:

$$V = \pi(H \setminus \{0\}) = \pi(H)$$

Ejemplo 2.3.2

- $\mathbb{P}^n = \pi(\mathbb{E})$ es una variedad lineal de dimensión n .
- $p \in \mathbb{P}^n$ $p = \pi(v) = \pi([v])$ es una variedad lineal de dimensión 0.
- $\emptyset = \pi(\emptyset_{\mathbb{E}})$ es una variedad lineal de dimensión -1 .

Definición 2.3.3

- $\dim V = 1 \longrightarrow$ Recta
- $\dim V = 2 \longrightarrow$ Plano
- $\dim V = n-1 \longrightarrow$ Hiperplano

Lema 2.3.4 $V = \pi(H \setminus \{0\}) \iff H \setminus \{0\} = \pi^{-1}(V)$

Ejercicio 2.3.5

Demostrar el lema anterior.

Observación 2.3.6 Hay una biyección

$$\{\text{s.e.v. de } \mathbb{E}\} \xrightleftharpoons[\pi^{-1}]{\pi} \{\text{variedades lineales de } \mathbb{P}(\mathbb{E})\}$$

- con dimension $r+1 \leftrightarrow r$
- $H_1 \subseteq H_2 \iff V_1 \subseteq V_2$ con $V_i = \pi(H_i)$
- Las operaciones $+$ y \cap definidas para subespacios, se definen a través de esta biyección a variedades.