Esame scritto di Geometria A

Università degli Studi di Trento Corso di laurea in Matematica A.A. 2015/2016

Appello di luglio 2016

Esercizio 1

Sia $f_a: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ l'endomorfismo definito da

$$f_a((x,y,z)) = (x+y+(a-1)z, ax+2y, x-3y-z), \quad a \in \mathbb{R}.$$

- (i) Determinare per ogni $a \in \mathbb{R}$, i vettori $v \in \mathbb{R}^3$ tali che $f_a(v) = (0, -1, 9a 3)$, e indicarne la dimensione come sottospazio affine di \mathbb{R}^3 .
- $\it (ii)$ Calcolare la matrice associata all'endomorfismo f_a^2 rispetto alla base canonica.
- (iii) Determinare per quali valori di a l'endomorfismo f_a^2 è iniettivo e per quali è suriettivo.
- (iv) Calcolare il rango di f_a^2 per $a = \frac{2}{3}$.

Esercizio 2

Si consideri l'applicazione lineare $f: \mathbb{C}^4 \to \mathbb{C}^4$ descritta dalla matrice

$$A = \left(\begin{array}{cccc} 2 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 3 & 0 & -1 \\ 0 & 5 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{array}\right).$$

(i) Determinare una base del sottospazio vettoriale f(W) con

$$W = \langle (1, -1, 1, 1), (-2, 5, 4, 1), (0, 1, 2, 1) \rangle.$$

- (ii) Determinare se f è diagonalizzabile. In caso affermativo, esibire una base diagonalizzante, altrimenti determinare la forma canonica di Jordan di f.
- (iii) Calcolare il rango della matrice $(A-2I_4)^n$ per ogni intero n positivo.

Esercizio 3

Si consideri lo spazio vettoriale euclideo $V = \mathbb{R}^3$ munito del prodotto scalare standard e della base ortonormale $\{e_1, e_2, e_3\}$ e delle relative coordinate ortonormali (x, y, z). Si consideri la forma quadratica

$$Q(xe_1 + ye_2 + ze_3) = Q(x, y, z) = x^2 + y^2 + az^2 - 4xz + 4yz$$

dove a è un parametro reale.

- (i) Si scriva la matrice A che rappresenta Q nelle coordinate (x, y, z). Esiste un vettore $v_0 = (x_0, y_0, z_0)$ per cui $Q(x_0, y_0, z_0) = 4/3$? Si dica per quali valori di a è definita positiva.
- (ii) Posto a=-1, si scrivano, se esistono, una matrice C ortonormale e una matrice Δ diagonale tali che $C^TAC=\Delta$. In caso negativo dimostrare che non esistono.

Sia \mathbb{E}^3 lo spazio euclideo reale su V. Posto a=-1, si consideri la quadrica

$$Q = \{ P = (x, y, z) \mid Q(x, y, z) - 27 = 0 \}.$$

(iii) Si scriva la forma canonica euclidea di Q e si dica di che tipo di quadrica si tratta.

Esercizio 4

Si consideri, sul piano affine $\mathbb{A}^2_{\mathbb{C}}$ munito di un sistema di coordinate (x,y), la curva \mathcal{C} di equazione

$$C: f(x,y) = x^4 + x^3 + x^2y^2 - xy^2 + y^4 = 0$$

e i punti $P_1 = (1,0), P_2 = (0,0)$ e $P_3 = (-1,0)$.

- (i) Si ricavino le molteplicità $m_{P_i}(\mathcal{C})$ di P_i per la curva \mathcal{C} e le tangenti principali a \mathcal{C} in P_2 e P_3 ;
- (ii) Per ogni tangente t ricavata nel punto precedente si calcolino le intersezioni tra t e la curva e, in ogni punto di intersezione, la molteplicità di intersezione tra C e t;
- (iii) Si dimostri che P_2 è l'unico punto singolare della chiusura proiettiva di \mathcal{C} .

Esame scritto di Geometria II

Università degli Studi di Trento Corso di laurea in Matematica A.A. 2014/2015

Appello di luglio 2016

Esercizio 5

Si consideri lo spazio vettoriale euclideo $V = \mathbb{R}^3$ munito del prodotto scalare standard e della base ortonormale $\{e_1, e_2, e_3\}$ e delle relative coordinate ortonormali (x, y, z). Si consideri la forma quadratica

$$Q(xe_1 + ye_2 + ze_3) = Q(x, y, z) = x^2 + y^2 + az^2 - 4xz + 4yz$$

dove a è un parametro reale.

- (i) Si scriva la matrice A che rappresenta Q nelle coordinate (x, y, z). Esiste un vettore $v_0 = (x_0, y_0, z_0)$ per cui $Q(x_0, y_0, z_0) = 4/3$? Si dica per quali valori di a è definita positiva.
- (ii) Posto a=-1, si scrivano, se esistono, una matrice C ortonormale e una matrice Δ diagonale tali che $C^TAC=\Delta$. In caso negativo dimostrare che non esistono.

Sia \mathbb{E}^3 lo spazio euclideo reale su V. Posto a=-1, si consideri la quadrica

$$Q = \{ P = (x, y, z) \mid Q(x, y, z) - 27 = 0 \}.$$

(iii) Si scriva la forma canonica euclidea di $\mathcal Q$ e si dica di che tipo di quadrica si tratta.

Esercizio 6

Sia $X = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 | y \ge 0\}$ e si consideri la funzione $d: X \times X \to \mathbb{R}$ tale che, se $P = (x_P, y_P), Q = (x_Q, y_Q) \in X$ sono sulla stessa retta verticale allora $d(P, Q) = |y_Q - y_P|$ mentre in caso contrario si ha $d(P, Q) = |y_P| + |y_Q| + |x_P - x_Q|$.

- (i) Dimostrare che (X, d) è uno spazio metrico e che su ogni semiretta verticale la distanza indotta è quella euclidea;
- (ii) Descrivere le palle aperte di centro (0,0) e (0,1);
- (iii) Si considerino le successioni $(P_n)_{n\geq 1}$ e $(Q_n)_{n\geq 1}$ con $P_n=(1/n,1)$ e $Q_n=(1,1/n)$. Si dica se le successioni convergono in (X,d);
- (iv) Chiamando τ la topologia definita dalla metrica, dire se (X,τ) è T_2 e compatto.

Il punto i) richiede di risolvere un sistema lineare dipendente dal parametro a. Operiamo un'eliminazione di Gauss-Jordan sulla matrice completa associata.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & a-1 & 0 \\ a & 2 & 0 & -1 \\ 1 & -3 & -1 & 9a-3 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 1 & a-1 & 0 \\ 0 & 2-a & -a^2+a & -1 \\ 0 & -4 & -a & 9a-3 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 1 & a-1 & 0 \\ 0 & 4 & a & 3-9a \\ 0 & 4(2-a) & -4a^2+4a & -4 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 1 & a-1 & 0 \\ 0 & 4 & a & 3-9a \\ 0 & 0 & -a(3a-2) & -9a^2+21a-10 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 1 & a-1 & 0 \\ 0 & 4 & a & 3-9a \\ 0 & 0 & a(3a-2) & (3a-5)(3a-2) \end{pmatrix}$$

Se a=0 allora la matrice dei coefficienti ha rango 2 mentre quella completa ha rango 3, per

cui il sistema non ha soluzione e quindi $f_0^{-1}(0,-1,-3)$ è vuoto. Se $a=\frac{2}{3}$ allora entrambe le matrici hanno rango 2 e quindi $f_{\frac{2}{3}}^{-1}(0,-1,3)$ è una retta affine, e

precisamente la retta di equazioni cartesiane $\begin{cases} x+y-z/3=0\\ 4y+\frac{2}{3}z=-3 \end{cases}$ Se $a\not\in\left\{0,\frac{2}{3}\right\}$ posso dividere per a(3a-2) e portare la matrice completa del sistema nella

forma

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & a-1 & 0 \\ 0 & 4 & a & 3(1-3a) \\ 0 & 0 & 1 & 3-\frac{5}{a} \end{pmatrix}$$

calcolando la cui unica soluzione troviamo in questo caso il punto di coordinate (x, y, z) $(6-\frac{5}{a},2-3a,3-\frac{5}{a}).$

ii):

$$\begin{pmatrix} 2a & -3a+6 & 0\\ 3a & a+4 & a^2-a\\ -3a & -2 & a \end{pmatrix}$$

iii) f_a^2 è un applicazione lineare tra due spazi della stessa dimensione e quindi è iniettiva se e solo se è suriettiva se e solo se è invertibile. Inoltre la composizione di due endomorfismi è invertibile se e solo se lo sono entrambi e quindi f_a^2 è invertibile se e solo se lo è f_a , cioé se e solo se la matrice dei coefficienti del sistema lineare appena risolto ha rango 3.

Quindi f_a^2 è è iniettiva se e solo se è suriettiva se e solo se $a \notin \{0, \frac{2}{3}\}$. iv) Il rango di $f_{\frac{2}{3}}$ è 2 per il calcolo al punto i), quindi il rango di $f_{\frac{2}{3}}$ è al più 2. D'altronde la matrice di $f_{\frac{2}{2}}^2$, sostituendo nella soluzione del punto ii), è

$$\begin{pmatrix} \frac{4}{3} & 4 & 0\\ 2 & 4 + \frac{2}{3} & -\frac{2}{9}\\ -2 & -2 & \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

le cui prime due righe sono ovviamente indipendenti, quindi il rango di $f_{\frac{2}{2}}$ è 2.

Calcolo il polinomio caratteristico dell matrice data

$$\det \begin{pmatrix} 2-T & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 3-T & 0 & -1 \\ 0 & 5 & -1-T & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1-T \end{pmatrix} = (2-T)(-1-T)[(3-T)(1-T)+1] = (T-2)(T+1)(T^2-4T+4) = (T+1)(T-2)^3$$

i) I tre vettori dati sono linearmente dipendenti in quanto

$$2(1,-1,1,1) + (-2,5,4,1) = 3(0,1,2,1).$$

Inoltre il primo e l'ultimo (per esempio) sono evidentemente non proporzionali, e quindi formano una base di W. Dal momento che, essendo non nullo il termine noto del polinomio caratteristico, l'applicazione f è invertibile, deduco che le immagini di tali due vettori, ossia (0, -4, -5, 0) e (0, 2, 4, 2), formano una base di f(W).

ii) Il polinomio caratteristico appena calcolato ci dice che gli autovalori sono -1, con molteplicità algebrica 1, e 2 con molteplicità algebrica 3. Quindi la molteplicità geometrica del primo è sicuramente 1, e per determinare la diagonalizzabilità ci resta da determinare se la molteplicità geometrica dell'autovalore 2 è anch'essa uguale a 3 o meno. Calcolando

$$A - 2I = \left(\begin{array}{cccc} 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 5 & -3 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \end{array}\right)$$

deduciamo immediatamente che ha rango almeno 2 in quanto il minore centrale vale $1 \cdot (-3) - 0 \cdot 5 \neq 0$. Quindi m.g. $(2) \leq 4 - 2 = 2$ e la matrice non è diagonalizzabile.

In effetti il rango di A-2I è proprio 2: per dimostrarlo basta ora far vedere, per esempio, che le colonne generano una spazio di dimensione al massimo 2, il che si può dedurre dal fatto che la prima è nulla, ed è nulla anche la somma tra la seconda, il doppio della terza e la quarta.

L'autovalore -1 ha molteplicità algebrica e geometrica uguale a 1 e quindi impone un blocco di Jordan ad esso relativo di ordine 1.

L'autovalore 2 ha molteplicità geometrica uguale a 2 e quindi impone due blocchi di Jordan ad esso relativi. la somma degli ordini dei due blocchi è uguale alla molteplicità algebrica dell'autovalore, quindi 3. Quindi i due blocchi hanno ordine rispettivo 1 e 2, e la forma di Jordan è la seguente:

$$J = \left(\begin{array}{cccc} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{array}\right)$$

iii) La matrice di $(A-2I)^n$ rispetto alla base della forma di Jordan è $(J-2I)^n$:

induttivamente

e quindi il rango è sempre 2 per $n=1,\,1$ altrimenti.

La matrice che rappresenta Q rispetto alla base scelta è l'unica matrice simmetrica che permette di scrivere Q come $Q(x, y, z) = x^T A x$ ed è

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 2 \\ -2 & 2 & a \end{bmatrix}.$$

Dalla matrice o dall'espressione polinomiale della forma quadratica si vede che $Q(e_1)=1$. Siccome Q è una forma quadratica e $Q(\lambda v)=\lambda^2 Q(v)$ basterà prendere $v=(2/\sqrt{3})\cdot e_1$ per avere Q(v)=4/3. Per vedere se A è definita positiva possiamo vedere quando i minori principali hanno tutti segno positivo. I minori principali sono

$$m_1 = 1$$
 $m_2 = 1$ $m_3 = \det(A) = a - 8$

quindi la matrice sarà definita positiva se e solo se a - 8 > 0 cioè se a > 8.

Indipendentemente dal valore di a, siccome A è reale e simmetrica le matrici C e Δ richieste esistono per il teorema spettrale reale. Inoltre, se $\{f_1, f_2, f_3\}$ è una base ortonormale di \mathbb{R}^3 composta di autovettori di A allora possiamo porre $C = [f_1|f_2|f_3]$ e Δ la matrice diagonale che ha sulla diagonale gli autovalori di A (nell'ordine specificato dalla scelta della base). Ricaviamo gli autovalori di A dopo avere posto a = -1.

Il polinomio caratteristico di A è

$$p_A(t) = t^3 - t^2 - 9t + 9 = (t - 1)(t + 3)(t - 3)$$

quindi gli autovalori saranno 1 e ± 3 . Ricaviamo gli autovettori incominciando da quelli relativi a 1:

$$\begin{cases} x - 2z = x \\ y + 2z = y \\ -2x + 2y - z = z \end{cases} \begin{cases} z = 0 \\ z = 0 \\ -x + y = 0 \end{cases} \begin{cases} x = y \\ z = 0 \end{cases}$$

quindi una base l'autospazio V_1 è $(1,1,0)^T$. Per gli autovettori relativi a 3 avremo

$$\begin{cases} x - 2z = 3x \\ y + 2z = 3y \\ -2x + 2y - z = 3z \end{cases} \begin{cases} z = -x \\ z = y \\ -2x + 2y - 4z = 0 \end{cases} \begin{cases} x = -z \\ y = z \end{cases}$$

quindi $V_3 = \langle (-1,1,1) \rangle$. Similmente si ottiene $V_{-3} = \langle (1,-1,2) \rangle$. Essendo 3 autovettori associati a 3 autovalori distinti sappiamo che sono ortogonali quindi ci basterà normalizzarli e inserirli come colonne della matrice C per ottenere una matrice ortogonale:

$$C = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{6} \\ 0 & 1/\sqrt{3} & 2/\sqrt{6}. \end{bmatrix}.$$

La matrice Δ corrispondente sarà quindi la matrice diagonale con diagonale (1,3,-3).

Il luogo descritto dall'equazione Q(x,y,z)-27=0 è una quadrica euclidea. Per quanto abbiamo appena mostrato esiste un'isometria di \mathbb{E}^3 che modifica il sistema di coordinate in modo che l'equazione di $\mathcal Q$ diventi

$$X^2 + 3Y^2 - 3Z^2 = 27.$$

Quindi la forma canonica euclidea di $\mathcal Q$ è la quadrica

$$\frac{X^2}{27} + \frac{Y^2}{9} - \frac{Z^2}{9} = 1$$

che rappresenta un iperboloide iperbolico.

Se andiamo a sostituire le coordinate di P_i a f scopriamo che $f(1,0) \neq 0$, mentre f(0,0) = f(-1,0) = 0 quindi $P_1 \notin \mathcal{C}$. In particolare $m_{P_1}(\mathcal{C}) = 0$.

Per ricavare la molteplicità di $P_2 = (0,0)$ ci basta osservare che il monomio di grado minimo di f ha grado 3. Si ha quindi che P_2 è un punto singolare della quartica e vale $m_{P_2}(\mathcal{C}) = 3$. Inoltre, siccome

$$f(x,y) = (x^3 - xy^2) + p_4(x,y)$$

con p_4 omogeneo di grado 4, abbiamo che le tangenti principali in P_2 alla curva sono

$$l_1: x = 0$$
 $l_2: y - x = 0$ $l_3: y + x = 0$.

In particolare, P_2 è un punto triplo ordinario.

Per ricavare $m_{P_3}(\mathcal{C})$ possiamo effettuare un'affinità che porti P_3 nell'origine e poi ragionare come per P_2 ma, almeno in questo caso, conviene prima verificare se è singolare o meno per la quartica. Abbiamo infatti

$$\nabla(f)|_{P_3} = (4x^3 + 3x^2 + 2xy^2 - y^2, 2x^2y - 2xy + 4y^3)|_{P_3} = (7, 0).$$

Siccome non è nullo (da cui si ha che il punto non è singolare e $m_{P_3}(\mathcal{C}) = 1$) possiamo anche dire che la tangente alla curva in P_3 ha equazione cartesiana

$$T: x = -1.$$

Partiamo dalla molteplicità di intersezione tra questa retta e la curva in P_3 . Una parametrizzazione è data da x = -1, y = t e, andando a sostituire nell'equazione della curva, abbiamo

$$f(-1,t) = t^4 + 2t^2$$

che si annulla al second'ordine in t = 0, il valore del parametro che corrisponde a P_3 . Abbiamo quindi

$$I(C, T, P_3) = 2$$

per cui P_3 è un punto liscio e non è un flesso. Procedendo in modo analogo per l_1, l_2 e l_3 abbiamo rispettivamente

$$f(0,t) = t^4$$
 $f(t,t) = 3t^4$ $f(t,-t) = 3t^4$

per cui

$$I(C, l_1, P_2) = I(C, l_2, P_2) = I(C, l_3, P_2) = 4.$$

Possiamo quindi concludere che l_1, l_2 e l_3 non intersecano la curva in altri punti oltre a P_2 per il Teorema di Bezout, mentre T la taglia in almeno un altro punto. Il sistema per ricavare i punti di intersezione è f(x, y) = x + 1 = 0 che è equivalente a x + 1 = f(-1, y) = 0. Poichè

$$f(-1,y) = y^4 + 2y^2 = y^2(y^2 + 2)$$

avremo altri due punti di intersezione (i punti $(-1, \pm i\sqrt{2})$) e in questi punti la molteplicità di intersezione tra T e $\mathcal C$ sarà necessariamente 1.

Supponiamo che Q sia un punto singolare per la quartica diverso da P_2 . Sia L la retta per P_2 e Q. Allora abbiamo

$$I(C, L, P_2) > m_{P_2}(C) = 3$$
 $I(C, L, Q) > m_O(C) > 2$

da cui deduciamo, per il teorema di Bezout (possiamo supporre che non vi siano punti di intersezione tra la quartica e la retta all'infinito pur di fare un cambio di coordinate),

$$4 = 4 \cdot 1 = \sum_{P \in \mathcal{C} \cap L} I(\mathcal{C}, L, P) \ge 3 + 2 = 5$$

che è assurdo: non possono esserci altri punti singolari oltre al punto triplo P_2 .

Si veda la soluzione dell'esercizio 3.

Soluzione dell'esercizio 6

L'annullamento e la simmetria sono ovvie dalla definizione. Bisogna dimostrare la disuguaglianza triangolare. Se i tre punti sono sulla semiretta verticale con origine sull'asse x la funzione d coincide con la distanza euclidea ristretta ai punti della semiretta (la cosa è ovvia dalla definizione di d) e quindi la disuguaglianza triangolare vale. Se tutti e tre i punti $P_i = (x_i, y_i)$ sono su semirette diverse si ha

$$d(P_1, P_3) = |y_1| + |y_3| + |x_3 - x_1| \le |y_1| + |y_2| + |y_2| + |y_3| + |x_3 - x_1|.$$

Usando la disuguaglianza triangolare tra i reali abbiamo $|x_3 - x_1| \le |x_2 - x_1| + |x_3 - x_2|$ da cui deduciamo

$$d(P_1, P_3) = \langle |y_1| + |y_2| + |y_2| + |y_3| + |x_3 - x_1| + |x_2 - x_1| = d(P_1, P_2) + d(P_2, P_3).$$

Il caso in cui due punti sono sulla stessa semiretta e il terzo no si analizza in modo analogo.

Si consideri la palla aperta $B=B_r(O)$ di centro l'origine e raggio r. I punti della semiretta verticale passante per l'origine che appartengono a B sono tutti e soli quelli con ordinata minore di r. Se invece consideriamo la semiretta verticale con i punti di ascissa x_0 , abbiamo che un punto $P=(x_0,y_0)$ sulla semiretta appartiene a B se e solo se $|x_0|+|y_0|< r$. Da questo si deduce che B coincide con il triangolo con vertici (-r,0),(r,0) e (0,r) (i punti sui lati obliqui non sono nella palla). Sia ora B la palla di centro P=(0,1) e raggio r. Supponiamo inizialmente $r\leq 1$. Un punto $Q=(x_0,y_0)\neq P$ che non sta sulla semiretta per (0,1) ha distanza da P uguale a $1+|y_0|+|x_0|$ quindi non potrà mai appartenere a B. Per $r\leq 1$ si ha quindi che $B=\{0\}\times(1-r,r+r)$. Supponiamo ora r>1. Mostriamo che $B=B_r((0,1))=B_{r-1}((0,0))\cup(\{0\}\times[0,1+r))$. Che tutti i punti di $\{0\}\times[0,1+r)$) appartengano a B e che questi sono tutti e soli quelli della semiretta per P è chiaro. Se un punto $Q=(x_0,y_0)$ su un'altra semiretta appartiene a B allora $|x_0|+|y_1|+1< r$ e quindi

$$|x_0| + |y_1| < r - 1$$

che sono proprio i punti di $B_{r-1}((0,0))$.

Dimostriamo che la successione $(P_n)_{n\in\mathbb{N}}$ non è di Cauchy (e quindi non può avere limite). Supponiamo per assurdo che sia di Cauchy. Sia $N\in\mathbb{N}$ tale che, per ogni n,m>N si ha $d(P_n,P_m)<1/2$. Per $n\neq m$ si ha che P_n e P_m sono su due semirette verticali distinte quindi

$$1/2 > d(P_n, P_m) = |1/n - 1/m| + |1| + |1| = 2 + |1/n - 1/m| > 2$$

che è assurdo. Di conseguenza la successione non è di Cauchy e non può avere limite in (X, d). La successione Q_n ha invece limite: il punto (1,0). Per dire che ha limite basta osservare che è contenuta in una semiretta per l'origine sulla quale abbiamo dimostrato che la distanza è quella euclidea.

Essendo (X, τ) uno spazio topologico metrizzabile si ha che è T_2 . Non è compatto infatti la collezione di palle aperte

$$\{B_n(O)\}_{n\in\mathbb{N}}$$

è un ricoprimento aperto che non ammette sottoricoprimenti finiti.