

4.) $\{p_1, p_2, p_3, p_4\}$ en P^2

Demuestra que dados dos subespacios $\{p_1, p_2, p_3, p_4\}$ y $\{q_1, q_2, q_3, q_4\}$ en P^2 ,

$\exists!$ homografía $f: P^2 \rightarrow P^2$ tal que
 $f(p_i) = q_i, \quad i=1,2,3,4.$

Tomando $X = \{p_1, p_2, p_3, p_4\} \Rightarrow \hat{X} = L(\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3, \vec{p}_4)$, como

estamos en \mathbb{R}^3 ~~se tiene~~ que por ser P^2 tenemos que

$\dim \hat{X} \leq \dim \mathbb{R}^3 = 3$ y análogamente para $\{q_1, q_2, q_3, q_4\}$

e $\hat{Y} = L(\vec{q}_1, \vec{q}_2, \vec{q}_3, \vec{q}_4)$

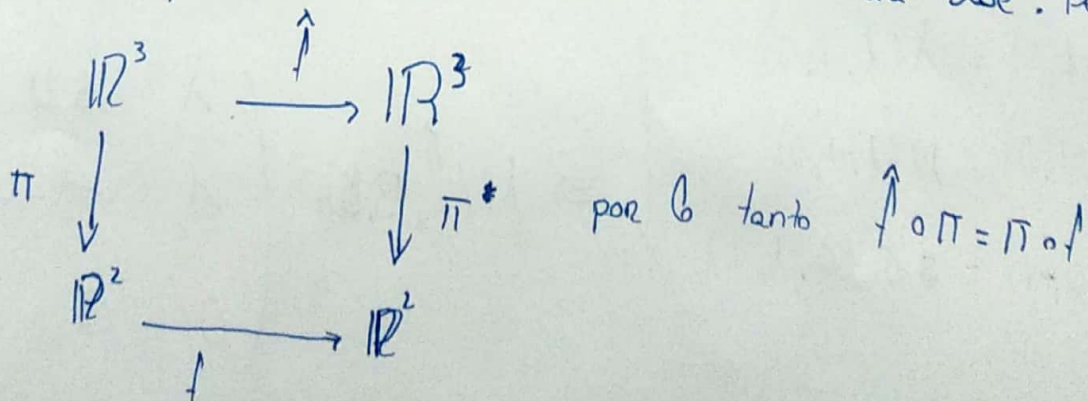
Suprimiendo el vector linealmente independiente defino

$B_{\hat{X}} = \{\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3\}$ y $B_{\hat{Y}} = \{\vec{q}_1, \vec{q}_2, \vec{q}_3\}$

Como $\exists \hat{f}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tal que $\hat{f}(\vec{p}_1) = \lambda \vec{q}_1, \hat{f}(\vec{p}_2) = \mu \vec{q}_2$ y $\hat{f}(\vec{p}_3) = \nu \vec{q}_3$

siendo \hat{f} única y biyectiva por llevar una base en una base. De aquí

tenemos



Como $\pi(\vec{p}_i) = p_i$ y $\pi(\vec{q}_i) = q_i \quad \forall i \in \{1, 2, 3\}$ por ser inyectiva, entonces obtenemos que \hat{f} es biyectiva \Rightarrow por $\hat{f} \circ \pi = \pi \circ \hat{f}$ tenemos que \hat{f} es biyectiva, es decir es una homeografía.

Además \hat{f} es única al imponer $\hat{f}(p_i) = q_i \Rightarrow$ El factor ~~proporcional~~ de proporcionalidad es único y \hat{f} es única.

Sea $f: \mathbb{P}^2 \rightarrow \mathbb{P}^2$ tal que $f(p_i) = q_i, i = 1, 2, 3, 4$.

$$p_1 = (1:1:0), p_2 = (1:-1:0), p_3 = (1:0:1) \quad p_4 = (1:0:-1)$$

$$q_1 = (1:1:0), q_2 = (1:-1:0), q_3 = (0:1:1) \quad q_4 = (0:1:-1).$$

Formamos los conjuntos X e Y del apartado anterior \Rightarrow

$$X = \{p_1, p_2, p_3, p_4\}, \quad \hat{X} = L(\{\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3, \vec{p}_4\}), \quad \text{análogo para}$$

$$Y. \quad \text{Ahora definimos } B_X = \{\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3\} \quad \text{y } B_Y = \{\vec{q}_1, \vec{q}_2, \vec{q}_3\}$$

$$\left. \begin{aligned} \hat{f}(1, 1, 0) &= \lambda(1, 1, 0) \\ \hat{f}(1, -1, 0) &= \mu(1, -1, 0) \\ \hat{f}(1, 0, 1) &= \delta(0, 1, 1) \end{aligned} \right\} \Rightarrow M(\hat{f}, B_X, B_Y) = \begin{pmatrix} \lambda & \mu & 0 \\ \lambda & -\mu & \delta \\ 0 & 0 & \delta \end{pmatrix}$$

$$M(I_d, B, B_0) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow M(\hat{I}, B_0) = M(\hat{I}, B, B_0) \cdot M(I_d, B_0, B) = \begin{pmatrix} \lambda & \mu & 0 \\ \lambda & -\mu & \gamma \\ 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} & \frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} & -\frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} \\ \frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} & \frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} & -\frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} + \gamma \\ 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix} \quad \text{Impongo } \det(p_H) = 0$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} & \frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} & -\frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} \\ \frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} & \frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} & -\frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} + \gamma \\ 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} + \frac{\lambda}{2} + \frac{\mu}{2} \\ \frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} + \frac{\lambda}{2} - \frac{\mu}{2} \\ -\gamma \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} \lambda + \mu = 0 \\ \lambda - \mu = 1 \\ -\gamma = -1 \end{cases} \Rightarrow \lambda = \frac{1}{2} \quad \mu = -\frac{1}{2} \quad \gamma = 1$$

y finalmente tenemos la expresión matricial $\Rightarrow M(\hat{I}, B_0)$

$$M(\hat{I}, B_0) = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$