## Note del corso di Geometria 1

Gabriel Antonio Videtta

5 maggio 2023

## Affinità e spazio proiettivo

**Nota.** Qualora non specificato diversamente, con E si indicherà un generico spazio affine di dimensione n su cui agisce lo spazio vettoriale V.

Sia f un'applicazione affine di E. Allora, per ogni  $O \in E$ ,  $\underline{v} \in V$ ,  $f(O + \underline{v}) = f(O) + g(\underline{v})$ , dove  $g \in \operatorname{End}(V)$  è l'applicazione lineare associata ad f. Pertanto  $f(O + \underline{v}) = O + (f(O) - O) + g(\underline{v})$ , ossia f è una traslazione di vettore f(O) - O composta ad un'applicazione lineare.

In particolare, passando alle coordinate rispetto al punto O e una base  $\mathcal{B}$  di V, si può riscrivere  $[f(P)]_{O,\mathcal{B}}$  secondo la seguente identità:

$$[f(P)]_{O,\mathcal{B}} = \underbrace{[f(O) - O]_{\mathcal{B}}}_{\underline{b}} + \underbrace{[g(P - O)]_{\mathcal{B}}}_{A[\underline{v}]_{\mathcal{B}}} = A[P - O]_{\mathcal{B}} + \underline{b},$$

dove  $A = M_{\mathcal{B}}(g)$ . In particolare, in  $\mathcal{A}_{n}(\mathbb{K})$ , scegliendo  $O = \underline{0}$  come origine e la base canonica come base  $\mathcal{B}$ , si ottiene che:

$$f(v) = Av + b,$$

per ogni  $\underline{v} \in \mathcal{A}_{n}(\mathbb{K})$ . Se  $f \in A(E)$ , allora vale anche che:

$$f^{-1}(O+\underline{w}) = f^{-1}(f(O) + (O-f(O)) + \underline{w}) = O - g^{-1}(f(O) - O) + g^{-1}(\underline{w}),$$

dove si è usato che g è invariante per cambiamento del punto d'origine O. Pertanto, in questo caso, passando alle coordinate, vale che:

$$[f^{-1}(P)]_{O,\mathcal{B}} = A^{-1}[P-O]_{\mathcal{B}} - A^{-1}\underline{b}.$$

Considerando questa identità in  $\mathcal{A}_{n}(\mathbb{K})$ , risulta che:

$$f^{-1}(\underline{v}) = A^{-1}\underline{v} - A^{-1}\underline{b},$$

per ogni  $\underline{v} \in \mathcal{A}_{n}(\mathbb{K})$ .

Sia  $\iota: \mathcal{A}_{\mathbf{n}}(\mathbb{K}) \to H_{n+1}$  l'applicazione che associa  $\underline{x}$  a  $\left(\frac{\underline{x}}{1}\right) \in H_{n+1}$ , dove vale che:

$$H_{n+1} = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n+1} \end{pmatrix} \middle| x_{n+1} = 1 \right\},\,$$

ossia l'iperpiano affine di  $\mathcal{A}_{n+1}(\mathbb{K})$  dei vettori con l'ultima coordinata pari a 1. Per comodità si indica  $\iota(\underline{x})$  con  $\hat{\underline{x}}$ .

**Proposizione.**  $\iota$  è un'isomorfismo affine.

Dimostrazione. Si verifica innanzitutto che  $\iota$  è un'applicazione affine. Siano  $\lambda_1, ..., \lambda_k \in \mathbb{K}$  tali che  $\sum_{i=1}^k \lambda_i = 1$ , e siano  $x_1, ..., x_k \in E$ . Allora vale che:

$$\iota\left(\sum_{i=1}^k \lambda_i \underline{x_i}\right) = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^k \lambda_i \underline{x_i} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^k \lambda_i \underline{x_i} \\ \sum_{i=1}^k \lambda_i \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^k \lambda_i \iota(\underline{x_i}).$$

Si consideri<sup>1</sup> ora l'applicazione lineare g associata a  $\iota$ . Allora, posto  $O = \underline{0}$ ,  $g(\underline{v}) = f(O + \underline{v}) - f(O) = f(\underline{v}) - f(\underline{0}) = f(\underline{v}) - \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix}^{\top}$ . Dal momento che la direzione di  $H_{n+1}$  è n-dimensionale (scegliendo O come origine, tutti i vettori ottenibili scartano l'ultima coordinata, sempre pari a 0), q mappa due spazi vettoriali di stessa dimensione.

Pertanto, è sufficiente dimostrare che g è surgettiva affinché sia invertibile (e dunque  $\iota$  sia un isomorfismo affine). Chiaramente g è surgettiva, dal momento che ad ogni vettore  $\underline{\hat{v}} = (\underline{v} \quad 0) \in \text{Giac}(H_{n+1})$  è tale che  $g(\underline{v}) = \underline{\hat{v}}$ . Si conclude dunque che g è invertibile, e che  $\iota$  è un isomorfismo affine.  $\square$ 

**Proposizione.** Sia  $f \in A(\mathcal{A}_n(\mathbb{K}))$  e sia  $f' = \iota \circ f \circ \iota^{-1} \in A(H_{n+1})$  l'identificazione di f in  $H_{n+1}$ . Allora si può estendere f' ad un'applicazione lineare invertibile  $\hat{f}$  di  $\mathbb{K}^{n+1}$  (ossia ad un'applicazione  $\hat{f}$  tale per cui  $\hat{f}|_{H_{n+1}} = f'$ ).

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Per concludere in modo più diretto la dimostrazione è sufficiente anche esibire l'inverso di g, ottenuto ignorando l'ultima coordinata di un vettore di  $H_{n+1}$ .

Viceversa, data un'applicazione lineare invertibile  $g \in \operatorname{End}(\mathbb{K}^{n+1})$  tale che  $g|_{H_{n+1}} = H_{n+1}$ , allora la restrizione  $g|_{H_{n+1}}$  è un'affinità di  $H_{n+1}$  ed induce un'affinità f di  $\mathcal{A}_n(\mathbb{K})$  in modo tale che  $f = \iota^{-1} \circ g|_{H_{n+1}} \circ \iota$ .

In particolare, una tale  $\hat{f}$  è tale che  $\hat{f}(\underline{x}') = A'\underline{x}' \ \forall \underline{x}' \in \mathbb{K}^{n+1}$ , dove vale che:

$$A' = \begin{pmatrix} A & \underline{b} \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \qquad f(\underline{v}) = A\underline{v} + \underline{b} \quad \forall \, \underline{v} \in \mathcal{A}_{\mathrm{n}}(\mathbb{K}).$$

Dimostrazione. Si consideri  $\hat{f} \in \text{End}(\mathbb{K}^{n+1})$  tale che  $\hat{f}(\underline{x}') = A'\underline{x}'$ .  $\hat{f}$  è invertibile dal momento che A' lo è. Infatti vale che:

$$(A')^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} & -A^{-1} \underline{b} \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Sia  $\hat{x} = (\underline{x} \quad 1)^{\top} \in H_{n+1}$ . Sia ora  $\hat{x} \in H_{n+1}$ . Allora  $\hat{f}(\hat{x}) = (A\underline{x} + \underline{b} \quad 1)^{\top} = (f(\underline{x}) \quad 1)^{\top} = \iota(f(\underline{x})) = \iota(f(\iota^{-1}(\hat{x}))) = f'(\hat{x}) \in H_{n+1} \quad \forall \hat{x} \in H_{n+1}$ . Pertanto  $\hat{f}|_{H_{n+1}} = f'$ .

Si consideri adesso  $g\in \mathrm{GL}(\mathbb{K}^{n+1})$  tale che  $g|_{H_{n+1}}=H_{n+1}$ . Sia A' tale che  $g(\underline{x}')=A'\underline{x}'\ \forall \underline{x}'\in \mathbb{K}^{n+1}$ . Poiché  $g|_{H_{n+1}}=H_{n+1}$ , allora  $(A')_{n+1,n+1}=g(\underline{e_{n+1}})_{n+1}=1$ . Poiché  $g(\underline{e_n}+\underline{e_{n+1}})_{n+1}=1$ , allora  $(A')_{n+1,n}=0$ . In particolare, partendo da j=n fino a j=1, si deduce, per induzione, che  $g(\underline{e_j}+\ldots+\underline{e_{n+1}})_{n+1}=1 \Longrightarrow (A')_{n+1,j}=0$ .

Allora A' è della seguente forma:

$$A' = \begin{pmatrix} A & \underline{b} \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad A \in M(n, \mathbb{K}), \, \underline{b} \in \mathbb{K}^n.$$

Considerando allora l'applicazione affine  $f \in \mathcal{A}_{n}(\mathbb{K})$  tale che  $f(\underline{v}) = A\underline{v} + \underline{b}$ , g è l'applicazione lineare invertibile che estende  $f' = \iota \circ f \circ \iota^{-1}$ , come visto prima, da cui la tesi.

Osservazione. Le matrici della forma:

$$\begin{pmatrix} A & \underline{b} \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$
,  $A \in M(n, \mathbb{K}), \underline{b} \in \mathbb{K}^n$ ,

formano un sottogruppo di  $(M(n+1,\mathbb{K}),\cdot)$  canonicamente isomorfo a  $A(\mathcal{A}_n(\mathbb{K}))$ . In particolare si osserva che un'affinità dipende da esattamente

 $n^2+n,$  dove  $n^2$  sono i parametri su cui si basa A, e n sono i parametri su cui si basa b.

Se  $D \subseteq E$  è un sottospazio affine di E, l'insieme  $T = \{f \in A(E) \mid f(D) = D\}$  forma un sottogruppo di  $(A(E), \circ)$ . In particolare, se dim D = k, un'affinità di T dipende da esattamente (k+1)k + (n-k)n parametri.

Infatti in tal caso, scegliendo una base opportuna di  $D_0$ , estesa poi a base di  $E_0$ , e riferendosi ad un'origine di D, A conterrà un blocco  $k^2$  relativo alle immagini della base di D ed un blocco (n-k)n relativo alle immagini degli altri vettori, non appartenenti a D. Inoltre dovranno essere scelti i parametri riguardanti il vettore  $\underline{b}$ , che, essendo stato scelto come riferimento un punto d'origine appartenente a D, richiederà la scelta di k parametri.

**Definizione** (spazio proiettivo). Si definisce lo **spazio proiettivo**  $\mathbb{P}(\mathbb{K}^{n+1}) = \mathbb{P}^n(\mathbb{K})$  come l'insieme dei sottospazi di dimensione unitaria di  $\mathbb{K}^{n+1}$ .

Osservazione. Se si definisce la relazione di equivalenza  $\sim$  su V in modo tale che  $\underline{x} \sim \underline{y} \iff \exists \alpha \in \mathbb{K}^* \mid \underline{x} = \alpha \underline{y}, \ V/\sim$  è in bigezione con lo spazio proiettivo. In particolare, ogni elemento di  $V/\sim$  è un unico elemento dello spazio proiettivo a cui è stato tolto il vettore 0.

Osservazione. Ogni elemento  $\hat{x} = (\underline{x} \ 1)^{\top}$  di  $H_{n+1}$  identifica un unico elemento dello spazio proiettivo, ossia  $\mathrm{Span}(\hat{x})$ , dal momento che due vettori di  $H_{n+1}$  appartengono alla stessa retta se e solo se sono linearmente dipendenti, ossia se sono uguali.

Gli elementi di  $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$  che non contengono elementi di  $H_{n+1}$  sono esattamente i sottospazi contenenti vettori la cui ultima coordinata è nulla. Pertanto questi elementi, detti **punti all'infinito** di  $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$ , si possono identificare in particolare come elementi di  $\mathbb{P}^{n+1}(\mathbb{K})$ .

Osservazione. Si può ricoprire  $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$  con iperpiani analoghi ad  $H_{n+1}$ , ossia con gli iperpiani della seguente forma:

$$T_i = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n+1} \end{pmatrix} \middle| x_i = 1 \right\}.$$

Ogni elemento di  $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$  interseca infatti almeno uno di questi iperpiani, dacché in esso deve esistervi obbligatoriamente un vettore non nullo. In particolare, se esiste un'intersezione tra  $T_i$  e un elemento di  $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$ , questa è unica.

**Teorema.** Sia E uno spazio affine sullo spazio V di dimensione n. Allora valgono i seguenti due risultati.

- (i) Se  $f \in A(E)$  e i punti  $P_1, ..., P_k$  sono affinemente indipendenti, allora anche i punti  $f(P_1), ..., f(P_k)$  sono affinemente indipendenti.
- (ii) Se i punti  $P_1, ..., P_{n+1}$  sono affinemente indipendenti, e lo sono anche i punti  $Q_1, ..., Q_{n+1}$ , allora esiste un'unica affinità  $f \in A(E)$  tale che  $f(P_i) = Q_i \ \forall \ 1 \le i \le n+1$ .

Dimostrazione. Si dimostrano i due risultati separatamente.

- (i) Poiché  $f \in A(E)$ , allora  $g \in GL(V)$ , ed è dunque invertibile. Si considerino i vettori  $f(P_i) f(P_1) = g(P_i P_1)$  con  $2 \le i \le k$ . Dal momento che è invertibile, g mappa vettori linearmente indipendenti a vettori ancora linearmente indipendenti.
  - Allora, poiché i punti  $P_1$ , ...,  $P_k$  sono affinemente indipendenti, i vettori  $P_i P_1$  sono linearmente indipendenti per  $2 \le i \le k$ . Pertanto anche i vettori  $g(P_i P_1) = f(P_i) f(P_1)$  con  $2 \le i \le k$  sono linearmente indipendenti, da cui si conclude che i punti  $f(P_1)$ , ...,  $f(P_k)$  sono affinemente indipendenti.
- (ii) Dal momento che i punti  $P_1$ , ...,  $P_{n+1}$  sono affinemente indipendenti, allora i vettori  $P_i P_1$  con  $2 \le i \le n+1$  sono linearmente indipendenti, e formano dunque una base di V, essendo tanti quanti la dimensione di V. Analogamente anche i vettori  $Q_i Q_1$  con  $2 \le i \le n+1$  formano una base di V.

In particolare esiste una sola applicazione lineare g che associa a  $P_i-P_1$  il vettore  $Q_i-Q_1$ , con  $2 \leq i \leq n+1$ . Dacché le immagini formano una base di V, g è suriettiva, e dunque, poiché  $g \in \text{End}(V)$ , g è anche invertibile. Un'affinità  $f \in A(E)$  tale che  $f(P_i) = Q_i$  con  $1 \leq i \leq n+1$  è per esempio  $f(P) = Q_1 + g(P - P_1)$ .

Si mostra che tale f è anche unica. Se esistesse  $f' \in A(E)$  con le stesse proprietà di f, varrebbe che  $Q_i - Q_1 = f'(P_i) - f'(P_1) = g'(P_i - P_1)$   $\forall 2 \leq i \leq n+1$ . Tuttavia una g' tale che mappi  $P_i - P_1$  a  $Q_i - P_1$   $\forall 2 \leq i \leq n+1$  è unica, e quindi g' = g. Allora  $f'(P) = Q_1 + g(P - P_1) = f(P)$   $\forall P \in E \implies f' = f$ .

**Proposizione.** Sia  $f \in A(E)$  e sia D un sottospazio affine di E. Allora anche f(D) è un sottospazio affine di E della stessa dimensione di D.

Dimostrazione. Sia  $P_0 \in D$ . Allora  $(f(D))_0 = \{f(P) - f(P_0) \forall P \in D\} = \{g(\underline{v}) \forall \underline{v} \in D_0\} = g(D_0)$ . Dal momento che f è un'affinità, g è invertibile, e quindi preserva la dimensione di  $D_0$ . Pertanto  $\dim(f(D))_0 = \dim D_0 \implies \dim f(D) = \dim D$ .

**Osservazione.** Siano D e D' due sottospazi affini di E. Allora  $D \cap D'$  è sempre o vuoto o un sottospazio affine. Se infatti  $D \cap D'$  non è vuoto, presa una sua combinazione affine, essa è in particolare una combinazione affine sia di punti di D che di punti di D', per cui appartiene a  $D \cap D'$ .

**Proposizione.** Siano D e D' due sottospazi affini di E con  $D \cap D' \neq \emptyset$ . Allora valgono i seguenti due risultati:

- (i)  $Aff(D \cup D')_0 = D_0 + D'_0$ ,
- (ii)  $(D \cap D')_0 = D_0 \cap D'_0$ .

Dimostrazione. Si dimostrano i due risultati separatamente.

(i) Si dimostra l'identità mostrando che vale la doppia inclusione dei due spazi vettoriali. Sia innanzitutto  $\underline{u} \in D_0 + D_0'$ . Allora esistono  $\underline{v} \in D_0$ ,  $\underline{w} \in D_0'$  tali che  $\underline{u} = \underline{v} + \underline{w}$ . Dal momento che  $D \cap D' \neq \emptyset$ , esiste un punto  $P \in D \cap D'$ .

Dacché allora  $\underline{v} \in D_0$ , esiste  $P_1 \in D$  tale che  $\underline{v} = P_1 - P$ . Analogamente  $\exists P_2 \in D'$  tale che  $\underline{w} = P_2 - P$ . Allora  $\underline{u} = \underline{v} + \underline{w} = (P_1 - P) + (P_2 - P) = (P_1 + P_2 - P) - P$ , dove  $P_1 + P_2 - P$  è una combinazione affine di Aff $(D \cup D')$ . Allora, poiché  $P \in \text{Aff}(D \cup D')$ ,  $\underline{u} \in \text{Aff}(D \cup D')_0$ , da cui si deduce che  $D_0 + D'_0 \subseteq \text{Aff}(D \cup D')$ .

Sia ora  $\underline{u} \in \text{Aff}(D \cup D')_0$ . Allora esistono  $P_1, ..., P_k$  punti di  $D, Q_1, ..., Q_{k'}$  punti di D' e  $\lambda_1, ..., \lambda_k, \mu_1, ..., \mu_{k'} \in \mathbb{K}$  tali che:

$$\underline{u} = \left(\sum_{i=1}^k \lambda_i P_i + \sum_{j=1}^{k'} \mu_j Q_j\right) - P, \qquad \sum_{i=1}^k \lambda_i + \sum_{j=1}^{k'} \mu_j = 1.$$

Allora si può riscrivere u come:

$$\underline{u} = \underbrace{\left(\sum_{i=1}^{k} \lambda_i P_i + \sum_{j=1}^{k'} \mu_j P\right)}_{\in D} - P + \underbrace{\left(\sum_{i=1}^{k} \lambda_i P + \sum_{j=1}^{k'} \mu_j Q_j\right)}_{\in D'} - P,$$

dove, ricordando che  $P \in D \cap D'$ , vale che:

$$\left(\sum_{i=1}^{k} \lambda_{i} P_{i} + \sum_{j=1}^{k'} \mu_{j} P\right) - P \in D_{0}, \quad \left(\sum_{i=1}^{k} \lambda_{i} P + \sum_{j=1}^{k'} \mu_{j} Q_{j}\right) - P \in D'_{0},$$

da cui si conclude che  $\underline{u} \in D_0 + D_0' \implies \text{Aff}(D \cup D')_0 \subseteq D_0 + D_0'$ , e quindi che  $\text{Aff}(D \cup D')_0 = D_0 + D_0'$ .

(ii) Come prima, si dimostra l'identità mostrando che vale la doppia inclusione dei due spazi vettoriali. Sia  $\underline{u} \in D_0 \cap D'_0$ . Sia  $P \in D \cap D'$ . Allora esiste  $P_1 \in D$  tale che  $\underline{u} = P - P_1$ . Analogamente esiste  $P_2 \in D'$  tale che  $\underline{u} = P - P_2$ . Poiché V agisce liberamente su E, esiste un solo punto P' tale che  $P = P' + \underline{u}$ . Si conclude dunque che  $P_1 = P_2$ , e dunque che  $P_1$  appartiene anche a D'. Pertanto  $\underline{u} \in (D \cap D')_0 \implies D_0 \cap D'_0 \subseteq (D \cap D')_0$ .

Sia ora invece  $\underline{u} \in (D \cap D')_0$ . Allora esiste  $P_1 \in D \cap D'$  tale che  $\underline{u} = P - P_1$ . In particolare, dal momento che  $P \in P_1$  appartengono a  $D, \underline{u} \in D_0$ . Analogamente  $\underline{u} \in D'_0$ . Pertanto  $\underline{u} \in D_0 \cap D'_0 \Longrightarrow (D \cap D')_0 \subseteq D_0 \cap D'_0$ , da cui si conclude che  $(D \cap D')_0 = D_0 \cap D'_0$ .  $\square$ 

**Definizione** (somma affine). Siano D e D' due sottospazi affini di E. Si definisce allora la **somma affine** D + D' come  $Aff(D \cup D')$ .

**Proposizione** (formula di Grassmann per i sottospazi affini). Siano D e D' due sottospazi affini di E con  $D \cap D' \neq \emptyset$ . Allora  $\dim(D + D') = \dim D + \dim D' - \dim(D \cap D')$ .

Dimostrazione. Per la proposizione precedente, dim Aff $(D \cup D') = \dim(D_0 + D'_0)$ . Allora, applicando la formula di Grassmann per i sottospazi vettoriali,  $\dim(D_0 + D'_0) = \dim D_0 + \dim D'_0 - \dim(D_0 \cap D'_0) = \dim D + \dim D' - \dim(D_0 \cap D'_0)$ . Sempre per la proposizione precedente,  $D_0 \cap D'_0 = (D \cap D')_0$ , da cui si deduce che  $\dim(D_0 \cap D'_0) = \dim(D \cap D')_0 = \dim D \cap D'$ . Pertanto  $\dim(D + D') = \dim \operatorname{Aff}(D \cup D') = \dim D + \dim D' - \dim(D \cap D')$ .

Osservazione. Si definisce  $\ell_{P,Q} = \{\lambda P + (1 - \lambda)Q \mid \lambda \in \mathbb{K}\}$  con  $P, Q \in E$  come la retta passante per due punti. Allora, in generale, se D e D' sono due sottospazi affini di  $E, D + D' = \bigcup_{Q \in D'} \ell_{P,Q}$ .

Infatti ogni elemento di  $\ell_{P,Q}$  è una combinazione affine di due elementi di D+D', e quindi appartiene a  $D+D' \Longrightarrow D+D' \supseteq \bigcup_{\substack{P \in D \ Q \in D'}} \ell_{P,Q}$ .

Infine, se  $T \in D+D'$ , esistono  $\lambda_1, ..., \lambda_k, \mu_1, ..., \mu_{k'} \in \mathbb{K}, P_1, ..., P_k \in D$  e  $Q_1, ..., Q_{k'} \in D'$  tali che  $T = \sum_{i=1}^k \lambda_i P_i + \sum_{j=1}^{k'} \mu_j Q_j^2$ , con  $\sum_{i=1}^k \lambda_i + \sum_{j=1}^{k'} \mu_j = 1$ . Se  $\alpha = \sum_{i=1}^k \lambda_i$  e  $\beta = \sum_{j=1}^{k'} \mu_j$ , si può riscrivere T nel seguente modo:

$$T = \alpha \underbrace{\sum_{i=1}^{k} \frac{\lambda_i}{\alpha} P_i}_{=P'} + \beta \underbrace{\sum_{j=1}^{k'} \frac{\mu_j}{\beta} Q_j}_{=Q'},$$

dove si osserva che  $P' \in D$ , essendo combinazione affine di elementi di D, e che analogamente  $Q' \in D'$ . Allora T giace sulla retta passante per P' e per Q', ossia  $T \in \ell_{P',Q'} \implies D + D' \subseteq \bigcup_{Q \in D'} \ell_{P,Q}$ .

**Osservazione.** Siano fissati  $P_0 \in D$  e  $P_0' \in D'$ , e siano  $P \in D$  e  $Q \in D'$ . Allora vale la seguente identità:

$$P - Q = \underbrace{(P - P_0)}_{\in D_0} + \underbrace{(P_0 - P_0')}_{\in \operatorname{Span}(P_0 - P_0')} + \underbrace{(P_0' - Q)}_{\in D_0'}.$$

Si osserva che in generale vale che  $(D+D')_0 = D_0 + D'_0 + \operatorname{Span}(P_0 - P'_0)$ . Chiaramente vale che  $(D+D')_0 \supseteq D_0 + D'_0 + \operatorname{Span}(P_0 - P'_0)$ , dal momento che  $D_0$ ,  $D'_0$  e  $\operatorname{Span}(P_0 - P'_0)$  sono tutti sottospazi vettoriali di  $(D+D')_0$ .

Sia ora  $P' \in D + D'$ . Allora esistono  $P'' \in D$ ,  $Q'' \in Q$  tali per cui  $P' \in \ell_{P'',Q''}$ , e quindi esiste  $\lambda \in \mathbb{K}$  per cui  $P' = P'' + \lambda(Q'' - P'')$ . Poiché  $P'' \in D$ , esiste  $\underline{v} \in D_0$  tale per cui  $P'' = P_0 + \underline{v}$ . Allora  $P' - P_0 = \underline{v} - \lambda(P'' - Q'') \in D_0 + D'_0 + \operatorname{Span}(P_0 - P'_0)$ , pertanto  $(D + D')_0 \subseteq D_0 + D'_0 + \operatorname{Span}(P_0 - P'_0)$ , da cui si conclude che  $(D + D')_0 = D_0 + D'_0 + \operatorname{Span}(P_0 - P'_0)$ .

**Proposizione** (formula di Grassmann modificata). Se  $D \cap D' = \emptyset$ , allora  $\dim(D + D') = \dim D + \dim D' - \dim(D_0 \cap D'_0) + 1$ .

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Al più T è un elemento di solo D o D'. In tal caso T appartiene già a una qualsiasi retta passante per T. Pertanto si può anche assumere successivamente che  $\alpha$ ,  $\beta \neq 0$  – se infatti uno dei due parametri fosse nullo, T apparterrebbe a D o D'.

Dimostrazione. Dalla precedente osservazione, vale che  $(D+D')_0 = D_0 + D'_0 + \operatorname{Span}(P_0 - P'_0)$ . Si dimostra che  $P_0 - P'_0 \notin D_0 + D'_0$ . Se infatti  $P_0 - P'_0$  appartenesse a  $D_0 + D'_0$ , esisterebbero  $P \in D$ ,  $Q \in D'$  tali per cui  $P_0 - P'_0 = (P_0 - P) + (Q - P'_0)$ .

Allora, facendo agire questo vettore su  $P'_0$ ,  $P_0 = Q + (P_0 - P)$ . Tuttavia, poiché l'azione di V su E è un'azione di gruppo, esiste un solo punto P' tale per cui  $P_0 = P' + (P_0 - P)$ , e in particolare P' = P. Pertanto  $P = Q \Longrightarrow P \in D'$ . Tuttavia  $D \cap D' = \varnothing$ , f. Pertanto  $P_0 - P'_0 \notin D_0 + D'_0$ . In particolare questo equivale a constatare che  $(D_0 + D'_0) \cap \operatorname{Span}(P_0 - P'_0) = \{\underline{0}\}$ , ossia ad osservare che:

$$(D+D')_0 = D_0 + D'_0 \oplus \operatorname{Span}(P_0 - P'_0).$$

Si conclude dunque che  $\dim(D+D') = \dim(D_0+D'_0) + \dim \operatorname{Span}(P_0-P'_0) = \dim D + \dim D' - \dim(D_0 \cap D'_0) + 1$ , da cui la tesi.

Osservazione. In generale vale che Span $(P_0-P_0')\subseteq D_0+D_0'\iff D\cap D'\neq\emptyset$ . Infatti Span $(P_0-P_0')\subseteq D_0+D_0'\iff D\cap D'\neq\emptyset$ , come appena dimostrato. Inoltre, se  $D\cap D'\neq\emptyset$ , esiste un punto  $P\in D\cap D'$ . Allora  $P_0-P_0'=\underbrace{(P_0-P)}_{\in D_0}+\underbrace{(P-P_0')}_{\in D_0'}\implies \operatorname{Span}(P_0-P_0')\subseteq D_0+D_0'$ .

Si poteva dunque dimostrare la formula di Grassmann (non modificata, per  $D \cap D' \neq \emptyset$ ) utilizzando questa osservazione, così come si sarebbe potuto dimostrare che  $(D + D')_0 = D_0 + D'_0$ .

**Osservazione** (punti fissi di un'applicazione affine). Si consideri un'applicazione affine f di  $\mathcal{A}_n(\mathbb{K})$ . Allora esistono  $A \in M(n, \mathbb{K}) \setminus \{0\}$  e  $\underline{b} \in \mathcal{A}_n(\mathbb{K})$  tali per cui  $f(\underline{x}) = A\underline{x} + \underline{b} \ \forall \underline{x} \in \mathcal{A}_n(\mathbb{K})$ . In particolare, f ammette punti fissi se esiste  $\underline{x} \in \mathcal{A}_n(\mathbb{K}) \mid f(\underline{x}) = \underline{x} \iff A\underline{x} + \underline{b} = \underline{x} \iff (A - I)\underline{x} = -\underline{b} \iff \underline{b} \in \operatorname{Im}(A - I)$ .

Ciò è sicuramente vero se A non ammette 1 come autovalore (infatti in tal caso A - I è invertibile, e quindi in particolare è surgettiva).

**Esempio.** Si consideri  $f \in A(\mathcal{A}_1(\mathbb{K}))$ . Allora esistono  $a, b \in \mathcal{A}_1(\mathbb{K})$  tali per cui  $f(x) = ax + b \ \forall x \in \mathcal{A}_1(\mathbb{K})$ .

Se  $a \neq 1$  (ossia se non ammette 1 come autovalore), f ammette un punto fisso, ossia  $x = -\frac{b}{a-1}$ . Altrimenti, se a = 1 e  $b \neq 0$ , f è una traslazione (e quindi non ammette punti fissi). Allora, indicando con  $Fix(f) = \{x \in \mathcal{A}_1(\mathbb{K}) \mid f(x) = x\}$  l'insieme dei punti fissi di f, vale sicuramente che  $|Fix(f)| \leq 1$ , escludendo il caso in cui a = 1 e b = 0.

Inoltre, vale che  $A(\mathcal{A}_1(\mathbb{K}))$  agisce transitivamente su  $\mathcal{A}_1(\mathbb{K})$ , ossia esiste sempre un'applicazione affine tale per cui  $x \mapsto y$ , dati  $x, y \in \mathcal{A}_1(\mathbb{K})$ . Ciononostante  $A(\mathcal{A}_1(\mathbb{K}))$  non agisce liberamente su  $\mathcal{A}_1(\mathbb{K})$ , ed in particolare vale che  $\operatorname{Stab}(x) \cong \operatorname{GL}(1,\mathbb{K})^3$ . Un risultato analogo vale anche per gli altri spazi affini: per esempio vale ancora che  $\operatorname{Stab}(\underline{x}) \cong \operatorname{GL}(2,\mathbb{K}) \ \forall \underline{x} \in \mathcal{A}_2(\mathbb{K})$ , sull'azione generata da  $A(\mathcal{A}_2(\mathbb{K}))$  su  $\mathcal{A}_2(\mathbb{K})$ .

Infine, date due coppie di punti (P, P') e (Q, Q') con  $P, P', Q, Q' \in \mathcal{A}_1(\mathbb{K})$ ,  $P \neq P'$  e  $Q \neq Q'$ ,  $A(\mathcal{A}_1(\mathbb{K}))$  agisce in maniera semplicemente transitiva mappando una coppia di punti all'altra<sup>4</sup>.

Osservazione (rapporto semplice). Siano  $P_1$ ,  $P_2$ ,  $P_3$ ,  $Q_1$ ,  $Q_2$  e  $Q_3$  punti di  $\mathcal{A}_1(\mathbb{K})$  con  $P_1$ ,  $P_2$ ,  $P_3$  distinti e  $Q_1$ ,  $Q_2$ ,  $Q_3$  distinti. Allora esiste un'unica applicazione affine f tale per cui  $f(P_1) = Q_1$  e  $f(P_2) = Q_2$ , dacché  $P_1$  e  $P_2$  formano un riferimento affine di  $\mathcal{A}_1(\mathbb{K})$ .

In particolare f è tale che  $f(P_3)=Q_3$  se e solo se, detto  $\lambda \in \mathbb{K}$  il parametro tale per cui  $P_3=(1-\lambda)P_1+\lambda P_2,\ Q_3=f(P_3)=(1-\lambda)f(P_1)+\lambda f(P_2)=(1-\lambda)Q_1+\lambda Q_2$ , ossia se e solo se  $\lambda$  è lo stesso parametro con cui si scrive  $Q_2$  rispetto al riferimento affine dato da  $Q_1$  e  $Q_2$ . In particolare ciò è vero se e solo se vale che  $\frac{P_3-P_1}{P_2-P_1}=\lambda=\frac{Q_3-Q_1}{Q_2-Q_1}$ .

Il rapporto  $\frac{P_3-P_1}{P_2-P_1}$  si dice **rapporto semplice** della terna di punti  $P_1$ ,  $P_2$  e  $P_3$ . Si conclude dunque che tale f esiste (ed è unica) se e solo se i rapporti semplici delle due terne di punti coincidono.

 $<sup>^3\</sup>dot{\rm E}$  sufficiente mappare ogni affinità alla propria matrice A, dal momento che  $\underline{b}$  è già univocamente determinante.

<sup>&</sup>lt;sup>4</sup>Infatti l'unica applicazione affine che manda una coppia di punti nella stessa coppia di punti è obbligatoriamente l'identità, come visto sopra nello studio di Fix(f). Infine si osserva che esiste sempre un'applicazione che manda una coppia di punti nell'altra.