GEOMETRÍA LINEAL, CURSO 2016-2017

José F. Fernando y José Manuel Gamboa

Ejercicios y problemas propuestos del Capítulo I

Número I.1 Sean $\mathcal{E}_3 := \{e_1, e_2, e_3\}$ la base estándar de \mathbb{K}^3 y los vectores

$$u_1 := -e_1 + e_3, \quad u_2 := e_1 \quad y \quad u_3 = e_2 + e_3.$$

Sean O = (0,0,0) y $O_1 \in \mathbb{R}^3$ el punto cuyas coordenadas respecto de la referencia afín $\mathcal{R}_c := \{O; \mathcal{E}_3\}$ de \mathbb{K}^3 son $O_1 := (-1,1,-1)$.

- (i) Demostrar que $\mathcal{B} := \{u_1, u_2, u_3\}$ es una base del espacio vectorial \mathbb{K}^3 .
- (ii) Calcular las coordenadas respecto de la referencia afín $\mathcal{R} := \{O_1; \mathcal{B}\}$ de \mathbb{K}^3 del punto P cuyas coordenadas respecto de la referencia \mathcal{R}_c son P := (6, 1, 3).

Número I.2 (i) Demostrar que dos puntos distintos P y Q en una recta afín \mathbb{A} constituyen una referencia afín de \mathbb{A} .

(ii) Se llama punto medio del segmento que une P con Q al punto $M \in \mathbb{A}$ que cumple $\overrightarrow{PM} = \overrightarrow{MQ}$. Calcular las coordenadas baricéntricas de M respecto de la referencia afín $\mathcal{R}_a := \{P, Q\}$ de \mathbb{A} .

Número I.3 Sean $\mathcal{R}_a := \{P_0, P_1, P_2\}$ una referencia afín de un plano afín \mathbb{A} y consideremos los puntos $A, B, C \in \mathbb{A}$ que son, respectivamente, los puntos medios de los segmentos que unen P_0 con P_1 , P_1 con P_2 y P_0 con P_2 . Calcular las coordenadas baricéntricas de A, B y C respecto de \mathcal{R}_a .

Número I.4 Sean $\mathcal{E}_2 := \{e_1, e_2\}$ la base estándar de \mathbb{K}^2 , $r \in \mathbb{K}$ un escalar y los vectores

$$u_1 := e_1 + e_2$$
, $u_2 := e_1 - e_2$, $v_1 := (r+1)e_1 + (r-1)e_2$ $v_2 := -e_1 - e_2$.

Consideremos las bases $\mathcal{B}_1 := \{u_1, u_2\}$ y $\mathcal{B}_2 := \{v_1, v_2\}$ del espacio vectorial \mathbb{K}^2 y dos puntos O_1 y O_2 que cumplen $\overrightarrow{O_1O_2} = 2e_1$. ¿Para qué valores de r existe un punto $P \in \mathbb{K}^2$ cuyas coordenadas cartesianas respecto de las referencias cartesianas $\mathcal{R}_c := \{O_1; \mathcal{B}_1\}$ y $\mathcal{R}'_c := \{O_2; \mathcal{B}_2\}$ coinciden y son no nulas? Calcular en tal caso las coordenadas de todos los puntos P que cumplen la condición anterior.

Número I.5 (i) Demostrar que dos puntos distintos de la recta proyectiva \mathbb{P}^1 son independientes

(ii) Demostrar que tres puntos distintos de la recta proyectiva \mathbb{P}^1 constituyen una referencia proyectiva.

Número I.6 Sean $\mathcal{E}_3 := \{e_1, e_2, e_3\}$ la base estándar de \mathbb{K}^3 y los vectores $u_0 := e_1, u_1 := e_2, u_2 := e_3$ y $u_3 := -e_1 + 2e_2 + 3e_3$. Se consideran los puntos $P_i := [u_i] \in \mathbb{P}^2$, para i = 0, 1, 2, 3. Demostrar que $\mathscr{R} := \{P_0, P_1, P_2; P_3\}$ es una referencia proyectiva de \mathbb{P}^2 y encontrar una base \mathscr{B} de \mathbb{K}^3 asociada a \mathscr{R} .

Número I.7 (i) Demostrar que $P_0 := [1:0:1]$, $P_1 := [0:2:1]$, $P_2 := [0:0:1]$ y $P_3 := [1:-1:0]$ constituyen una referencia proyectiva $\mathscr{R} := \{P_0, P_1, P_2; P_3\}$ de \mathbb{P}^2 que tiene a P_3 por punto unidad.

(ii) Determinar las coordenadas respecto de \mathcal{R} del punto P := [2:-2:1].

Número I.8 Consideramos en el espacio proyectivo \mathbb{P}^3 los puntos

$$\begin{split} P_0 := [1:1:1:1], \quad P_1 := [2:4:0:1], \quad P_2 := [-1:2:-1:-1], \\ P_3 := [1:0:2:1] \quad \text{y} \quad P_4 := [1:0:0:0]. \end{split}$$

- (i) Demostrar que $\mathscr{R} := \{P_0, P_1, P_2, P_3; P_4\}$ es una referencia proyectiva de \mathbb{P}^3 .
- (ii) Hallar las coordenadas homogéneas respecto de \mathcal{R} del punto P := [1:2:2:1].

Número I.9 (i) Sea $\mathcal{R}_1 := \{P_0, P_1, P_2; P_3\}$ una referencia proyectiva de \mathbb{P}^2 .

- (i) Probar que $\mathscr{R}_2 := \{P_2, P_3, P_1; P_0\}$ es también una referencia proyectiva de \mathbb{P}^2 .
- (ii) Determinar (módulo proporcionalidad) las coordenadas respecto de \mathcal{R}_2 del punto $P \in \mathbb{P}^2$ cuyas coordenadas respecto de \mathcal{R}_1 son (x_0, x_1, x_2) .
 - (iii) ¿Cuáles son las coordenadas respecto de \mathscr{R}_2 del punto $P:=[3:2:1]_{\mathscr{R}_1}$?
- (iv) ¿Existe algún punto cuyas coordenadas respecto de ambas referencias coincidan? En caso afirmativo, calcular todos.

Ejercicios y problemas propuestos del Capítulo II

Número II.1 Sean X_1, \ldots, X_r subvariedades afines de A. Determinar si la siguiente igualdad es cierta:

$$\sum_{i=1}^{r} X_i = \left\{ \sum_{i=1}^{r} \lambda_i P_i : P_i \in X_i, \ \lambda_i \in \mathbb{K}, \ \sum_{i=1}^{r} \lambda_i = 1 \right\}.$$
 (1)

Número II.2 (i) Consideremos la subvariedad afín X_1 de \mathbb{K}^5 cuyas ecuaciones paramétricas respecto de cierta referencia cartesiana \mathcal{R}_c de \mathbb{K}^5 son

$$X_1: \left\{ \begin{array}{lllll} \mathtt{x}_0 & = & 1 & + & \lambda_0 & + & \lambda_1 & + & 3\lambda_2 \\ \mathtt{x}_1 & = & 6 & & & + & 2\lambda_1 & + & 2\lambda_2 \\ \mathtt{x}_2 & = & - & \lambda_0 & - & \lambda_1 & - & 3\lambda_2 \\ \mathtt{x}_3 & = & 1 & + & \lambda_0 & & + & 2\lambda_2 \\ \mathtt{x}_4 & = & & & \lambda_1 & + & \lambda_2 \end{array} \right.$$

Calcular su dimensión, una base de su subespacio de dirección y unas ecuaciones implícitas respecto de \mathcal{R}_c .

(ii) Encontrar ecuaciones paramétricas de la subvariedad afín X_2 de \mathbb{K}^4 definida por las ecuaciones implícitas

$$X_2: \left\{ \begin{array}{ccccccccc} \mathbf{x}_0 & - & \mathbf{x}_1 & + & \mathbf{x}_2 & - & \mathbf{x}_3 & = 1 \\ \mathbf{x}_0 & + & \mathbf{x}_1 & + & 2\mathbf{x}_2 & + & \mathbf{x}_3 & = 2 \\ \mathbf{x}_0 & - & 3\mathbf{x}_1 & & - & 3\mathbf{x}_3 & = 0 \end{array} \right.$$

respecto de la referencia cartesiana estándar $\mathcal{R}_c = \{0; e_1, e_2, e_3, e_4\}$. Hallar una base del subespacio de dirección de X_2 y calcular la dimensión de X_2 .

Número II.3 (i) Obtener unas ecuaciones paramétricas de la intersección de los planos X_1 y X_2 de \mathbb{K}^3 cuyas ecuaciones implícitas respecto de la referencia cartesiana estándar $\mathcal{R}_c = \{0; e_1, e_2, e_3\}$ son:

¿Cuál es el subespacio de dirección de dicha intersección? ¿Cuál es su dimensión?

(ii) Sea el plano $X_3 : \{x_0 - x_1 - x_2 = 1\}$. Calcular $X_1 \cap X_2 \cap X_3$. Hallar una ecuación implícita del plano paralelo a $X_1 \cap X_2$ y $X_1 \cap X_3$ que pasa por el punto (1, 1, -1)

Número II.4 Sean P_1 , P_2 , P_3 y P_4 cuatro puntos de un plano afín \mathbb{A} tales que no existen tres de ellos alineados. Se llama *cuadrilátero* de vértices estos cuatro puntos a la unión de los segmentos P_1P_2 , P_2P_3 , P_3P_4 y P_4P_1 . Se dice que el cuadrilátero es un *paralelogramo* si, tras reordenar los vértices si es preciso, las rectas $V(P_1, P_2)$ y $V(P_3, P_4)$ son paralelas y las rectas $V(P_2, P_3)$ y $V(P_4, P_1)$ son paralelas también. Demostrar que el cuadrilátero que tiene por vértices los puntos medios de otro cuadrilátero es un paralelogramo.

Número II.5 Sean X e Y dos rectas afines coplanarias que se cortan, y sean dos ternas de puntos $A_1, A_2, A_3 \in X$ y $B_1, B_2, B_3 \in Y$. Probar que si se cumple $V(A_1, B_2)||V(A_2, B_3)$ y $V(A_2, B_1)||V(A_3, B_2)$, entonces $V(A_1, B_1)||V(A_3, B_3)$.

Número II.6 Sea $\Gamma := \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : y = 2x^3 - 3x^2 + x - 2\}$. Probar que las rectas que cortan a Γ en tres puntos, tales que uno de ellos es el punto medio del segmento que tiene por extremos a los otros dos, pasan por un punto fijo. Hallar las coordenadas de dicho punto.

Número II.7 Sean A, B, C y D cuatro puntos del plano afín \mathbb{R}^2 que cumplen que los segmentos AB y CD que unen A con B y C con D, respectivamente, son bases de un trapecio.

- (i) Demostrar que la recta que une el punto E en que se cortan V(A, D) y V(B, C) con el punto F de intersección de las diagonales del trapecio pasa por los puntos medios de las bases.
- (ii) Demostrar que las rectas que unen los puntos medios de los pares de lados opuestos del trapecio se cortan en el punto medio del segmento que une los puntos medios de las diagonales.

Número II.8 Sea $\mathscr{R} := \{P_0, P_1, P_2; P_3\}$ una referencia proyectiva de \mathbb{P}^2 . Hallar ecuaciones implícitas respecto de \mathscr{R} de los lados y las diagonales del cuadrilátero de vértices consecutivos P_0, P_1, P_2 y P_3 .

Número II.9 Sean $\mathscr{R} := \{P_0, P_1, P_2; P_3\}$ una referencia proyectiva de \mathbb{P}^2 y $A \in \mathbb{P}^2$ el punto cuyas coordenadas respecto de \mathscr{R} son A := [0:1:1]. Se traza por A una recta variable X que corta en M a la recta $V(\{P_0, P_2\})$ y en N a la recta $V(\{P_0, P_1\})$. Se define $P := V(\{P_2, N\}) \cap V(\{P_0, A\})$. Demostrar que todas las rectas $V(\{M, P\})$ pasan por un punto fijo y calcularlo.

Número II.10 Dadas las rectas ℓ_1 y ℓ_2 del espacio proyectivo \mathbb{P}^3 de ecuaciones implícitas

$$\ell_1: \left\{ \begin{array}{cccccccc} \mathtt{x}_0 & - & \mathtt{x}_1 & + & \mathtt{x}_2 & - & \mathtt{x}_3 & = & 0 \\ \mathtt{x}_0 & + & 2\mathtt{x}_1 & - & 2\mathtt{x}_2 & + & 2\mathtt{x}_3 & = & 0 \end{array} \right.$$

$$\ell_2: \left\{ \begin{array}{ccccccc} \mathtt{x}_0 & + & 2\mathtt{x}_1 & - & 3\mathtt{x}_2 & + & \mathtt{x}_3 & = & 0 \\ 2\mathtt{x}_0 & & & - & \mathtt{x}_3 & = & 0 \end{array} \right.$$

encontrar ecuaciones implícitas de la recta $\ell \subset \mathbb{P}^3$ que corta a ambas y pasa por el punto P := [0:1:0:1].

Número II.11 Sean $a \in \mathbb{K}$ y los siguientes puntos en el espacio proyectivo \mathbb{P}^3 :

$$P_1 := [1:2:-1:1], \quad P_2 := [1:-1:2:-1], \quad P_3 := [3:0:1:1]$$

 $y Q_a := [-1:1:0:a].$

- (i) Hallar todos valores de a para los que las rectas proyectivas $X := V(\{P_1, P_2\})$ e $Y_a := V(\{P_3, Q_a\})$ se cortan.
 - (ii) Hallar ecuaciones implícitas de $X + Y_a$ para cada valor de a.

Número II.12 ¿Es el conjunto $M := \{[x:y:z] \in \mathbb{P}^2: x^2 + y^2 - z^2 = 0\}$ una subvariedad provectiva de \mathbb{P}^2 ?

Número II.13 En el espacio provectivo \mathbb{P}^4 se consideran los puntos

$$P_1 := [1:0:-1:0:1], \quad P_2 := [0:1:0:1:-1] \quad \text{y} \quad P_3 := [2:2:-2:1:2],$$

y denotamos $X_1 := \mathbb{V}(\{P_1, P_2, P_3\})$ a la menor subvariedad proyectiva de \mathbb{P}^4 que los contiene. Sea X_2 la subvariedad proyectiva de \mathbb{P}^4 que tiene a

por ecuaciones implícitas respecto de la referencia estándar.

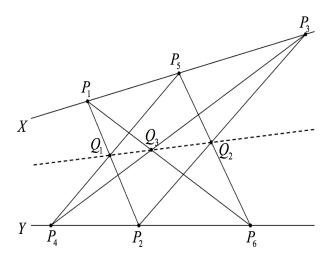
- (i) Encontrar ecuaciones implícitas de X_1 respecto de la referencia estándar y calcular $\dim(X_1)$.
 - (ii) Calcular la dimensión de $X_1 + X_2$ y $X_1 \cap X_2$.

Número II.14 (i) Sean X_1 y X_2 dos rectas disjuntas de \mathbb{P}^3 y sea $P \in \mathbb{P}^3 \setminus (X_1 \cup X_2)$. Demostrar que existe una única recta $Y \subset \mathbb{P}^3$ que contiene a P y corta a X_1 y a X_2 .

(iii) Obtener ecuaciones implícitas de Y en el caso en que P := [0:1:0:1],

$$X_2: \left\{ \begin{array}{ccccc} \mathtt{x}_0 & + & \mathtt{x}_3 & = & 0 \\ & 2\mathtt{x}_1 & - & 3\mathtt{x}_2 & + & \mathtt{x}_3 & = & 0 \end{array} \right.$$

Número II.15 (Teorema de Pappus) Sean X e Y dos rectas del plano proyectivo \mathbb{P}^2 y O := $X \cap Y$. Sean P_1, P_3 y P_5 tres puntos distintos en X y P_2, P_4 y P_6 tres puntos distintos en Y, todos ellos distintos de O. Para $i=1,\ldots,5$ sea $Z_i:=\mathtt{V}(\{P_i,P_{i+1}\})$ la recta que pasa por P_i y P_{i+1} , y sea $Z_6 := V(\{P_6, P_1\})$. Demostrar que los puntos $Q_1 := Z_1 \cap Z_4$, $Q_2 := Z_2 \cap Z_5$ y $Q_3 := Z_3 \cap Z_6$ están alineados.



Ejercicios y problemas propuestos del Capítulo III

Número III.1 (i) Sean \mathbb{A} y \mathbb{A}' espacios afines y sean \mathbb{R} y \mathbb{R}' referencias cartesianas de \mathbb{A} y \mathbb{A}' . Sean $f_1, \ldots, f_k : \mathbb{A} \to \mathbb{A}'$ aplicaciones afines y sean $\mu_1, \ldots, \mu_k \in \mathbb{K}$ tales que $\sum_{i=1}^k \mu_i = 1$. Demostrar que

$$M_{\mathcal{R},\mathcal{R}'}\left(\sum_{i=1}^k \mu_i f_i\right) = \sum_{i=1}^k \mu_i M_{\mathcal{R},\mathcal{R}'}(f_i).$$

(ii) ¿Sigue siendo cierto el resultado si cambiamos \mathcal{R} y \mathcal{R}' por referencias afines \mathcal{R} y \mathcal{R}' de los espacios afines \mathcal{A} y \mathcal{A}' ?

Número III.2 (i) Demostrar que la composición de dos homotecias de un espacio afín \mathbb{A} del mismo centro C y razones r_1 y r_2 es la homotecia de centro C y razón r_1r_2 .

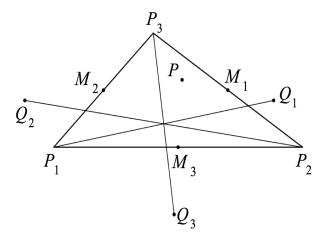
- (ii) Demostrar que la composición de dos homotecias de centros distintos C_1 y C_2 y razones r_1 y r_2 cuyo producto $r_1r_2 = 1$ es una traslación. Calcular el vector de traslación.
- (iii) Demostrar que la composición de dos homotecias de centros distintos C_1 y C_2 y razones r_1 y r_2 cuyo producto $r_1r_2 \neq 1$ es una homotecia cuyo centro está alineado con los puntos C_1 y C_2 .

Número III.3 Sean P_1, P_2 y P_3 tres puntos no alineados en un plano afín \mathbb{A} , y sean M_1, M_2 y M_3 los puntos medios de los lados P_2P_3 , P_1P_3 y P_1P_2 del triángulo Δ de vértices P_1, P_2 y P_3 . Para cada $P \in \mathbb{A}$ se consideran sus simétricos Q_1, Q_2 y Q_3 respecto de M_1, M_2 y M_3 .

- (i) Demostrar que las rectas $V(P_1,Q_1)$, $V(P_2,Q_2)$ y $V(P_3,Q_3)$ son concurrentes.
- (ii) Demostrar que la aplicación

$$f: \mathbb{A} \to \mathbb{A}, P \mapsto f(P) = V(P_1, Q_1) \cap V(P_2, Q_2) \cap V(P_3, Q_3)$$

es afín e identificarla.



Número III.4 Determinar los puntos fijos y las rectas y planos invariantes de la aplicación afín

$$f:\mathbb{K}^3\to\mathbb{K}^3:(\mathtt{x},\mathtt{y},\mathtt{z})\mapsto (1-5\mathtt{x}+2\mathtt{y}-7\mathtt{z},-1+2\mathtt{x}-\mathtt{y}+3\mathtt{z},4\mathtt{x}+5\mathtt{z}).$$

Número III.5 En \mathbb{K}^3 se consideran las rectas de ecuaciones implícitas respecto de la referencia cartesiana estándar $\mathcal{R} := \{O; e_1, e_2, e_3\}$

Sean $u_1 := e_2 - e_3$, $u_2 := e_1 - e_2 + 2e_3$ y $W := L[u_1, u_2]$ el subespacio vectorial de \mathbb{K}^3 generado por u_1 y u_2 . Sean $\pi : \mathbb{K}^3 \to \mathbb{K}^3$ la proyección sobre X paralela a W y $\sigma : \mathbb{K}^3 \to \mathbb{K}^3$ la simetría de \mathbb{K}^3 respecto a X paralela a W. Calcular ecuaciones implícitas de $\pi(L)$ y $\sigma(L)$.

Número III.6 Sea $f: \mathbb{A} \to \mathbb{A}$ una aplicación afín sin puntos fijos. ¿Tiene $f^2 := f \circ f$ algún punto fijo?

Número III.7 Sean $a \in \mathbb{K}$ y $f : \mathbb{K}^3 \to \mathbb{K}^3$ la aplicación afín que deja fijos todos los puntos de las rectas cuyas ecuaciones implícitas respecto de la referencia cartesiana estándar $\mathcal{R} := \{O; e_1, e_2, e_3\}$ son

y transforma el punto de coordenadas (0,0,2) respecto de \mathcal{R} en el punto de coordenadas (0,1,3) respecto de \mathcal{R} . Calcular a y la matriz de f respecto de \mathcal{R} .

Número III.8 Sean $n \geq 2$ un número entero y $f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$ una aplicación inyectiva que transforma rectas en rectas y conserva el paralelismo. Denotemos $0 \in \mathbb{R}^n$ el vector nulo. Demostrar que:

(i) Para cada par de vectores $u, v \in \mathbb{R}^n$ se cumplen las igualdades:

$$f(u+v) + f(0) = f(u) + f(v)$$
 y $f(u-v) - f(0) = f(u) - f(v)$.

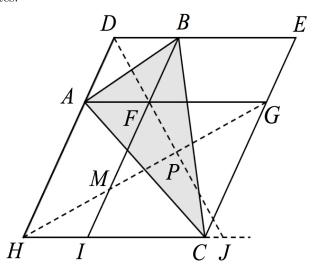
(ii) Para cada vector $u \in \mathbb{R}^n$ y cada $\lambda \in \mathbb{R}$ se cumple la igualdad

$$f(\lambda u) - f(0) = \lambda(f(u) - f(0)).$$

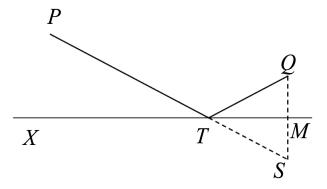
(iii) Probar que f es una aplicación afín biyectiva.

Número III.9 ¿Cuál es la aplicación afín que transforma cada recta en otra paralela y deja fijos al menos dos puntos?

Número III.10 Sea Δ un triángulo de vértices A, B y C contenido en el plano afín \mathbb{K}^2 . Sean L_1 y L_2 dos rectas de \mathbb{K}^2 no paralelas. Para cada lado de Δ se considera el paralelogramo cuyos lados son paralelos a L_1 y L_2 , respectivamente y una de cuyas diagonales es el lado elegido en Δ . Demostrar que las diagonales de estos tres paralelogramos que no contienen a los lados de Δ son rectas concurrentes.



Número III.11 Un rayo de luz parte del punto P := (1,0,1). ¿En qué punto del plano $X \subset \mathbb{R}^3$ de ecuación $\mathbf{x} + 2\mathbf{y} + 3\mathbf{z} = 1$ se reflejará para que pase por el punto Q := (2,1,1)?



Número III.12 (i) Estudiar si la aplicación proyectiva $\pi: \mathbb{P}^3 \dashrightarrow \mathbb{P}^3$ definida por

$$\lambda \mathbf{y}^t = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \mathbf{x}^t, \tag{2}$$

donde $x := [x_0 : x_1 : x_2 : x_3]$ e $y := [y_0 : y_1 : y_2 : y_3]$, es una proyección cónica. En caso afirmativo calcular su centro y su imagen.

- (ii) Hallar ecuaciones implícitas de $\pi^{-1}(P)$, donde P := [1:-1:0:-1].
- (iii) Hallar ecuaciones implícitas de la imagen por π de la recta

$$L := \{ \mathbf{x}_1 = 0, \, \mathbf{x}_0 + \mathbf{x}_2 + \mathbf{x}_3 = 0 \}.$$

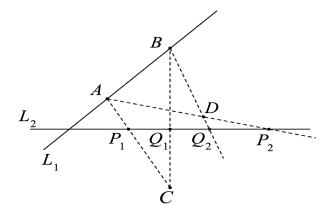
(iv) Hallar ecuaciones implícitas de la imagen inversa por π de $\pi(L)$. ¿Cuál es la dimensión de $\pi^{-1}(\pi(L))$?

Número III.13 Encontrar la matriz respecto de la referencia estándar \mathscr{R} de \mathbb{P}^2 de la homografía $f: \mathbb{P}^2 \to \mathbb{P}^2$ que transforma las rectas $L_1 := \{ \mathbf{x}_0 = 0 \}$, $L_2 := \{ \mathbf{x}_1 = 0 \}$ y $L_3 := \{ \mathbf{x}_2 = 0 \}$, en las rectas $f(L_1) := \{ \mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 = 0 \}$, $f(L_2) := \{ \mathbf{x}_0 + 2\mathbf{x}_2 = 0 \}$ y $f(L_3) := \{ \mathbf{x}_0 + \mathbf{x}_1 = 0 \}$ y deja fijo el punto P := [1:1:1].

Número III.14 Sean A_1, A_2, B_1 y B_2 cuatro puntos distintos en \mathbb{P}^2 que no están sobre una recta. Demostrar que A_1, A_2, B_1 y B_2 están en posición general si y sólo si existe una homografía involutiva $\sigma : \mathbb{P}^2 \to \mathbb{P}^2$ tal que $\sigma(A_1) = B_1$ y $\sigma(A_2) = B_2$.

Número III.15 Sean P_1, P_2 y P_3 tres puntos distintos en \mathbb{P}^1 . Caracterizar las matrices respecto de cualquier referencia proyectiva de las homografías $f: \mathbb{P}^1 \to \mathbb{P}^1$ que cumplen $f(P_1) = P_2$, $f(P_2) = P_3$ y $f(P_3) = P_1$.

Número III.16 Sean L_1 y L_2 dos rectas distintas en \mathbb{P}^2 y $A, B \in L_1 \setminus L_2$ dos puntos distintos. Sean $C, D \in \mathbb{P}^2 \setminus (L_1 \cup L_2)$ dos puntos distintos. Demostrar que existe una única homografía $f : \mathbb{P}^2 \to \mathbb{P}^2$ tal que f(A) = A, f(B) = B, f(C) = D y $f(L_2) = L_2$.



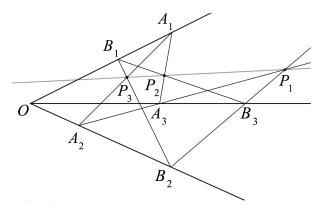
Número III.17 Sean L_1 y L_2 dos rectas de \mathbb{P}^2 y $P \in \mathbb{P}^2 \setminus (L_1 \cup L_2)$. Se considera la proyección cónica $\pi : \mathbb{P}^2 \dashrightarrow \mathbb{P}^2$ de centro P e imagen L_2 . La aplicación proyectiva $\pi|_{L_1} : L_1 \dashrightarrow L_2$ recibe el nombre de perspectividad.

- (i) Comprobar que $\pi|_{L_1}: L_1 \to L_2$ es una homografía.
- (ii) Demostrar que el punto de corte $O := L_1 \cap L_2$ cumple $\pi(O) = O$.
- (iii) Sea $f: L_1 \to L_2$ una homografía con f(O) = O. Demostrar que f es una perspectividad, es decir, es la restricción a L_1 de una proyección cónica de \mathbb{P}^2 de imagen L_2 .
 - (iv) ¿Cómo se puede calcular el centro de π empleando sólo la perspectividad f?

Número III.18 (Teorema de Desargues) Sean A_1, A_2, A_3, B_1, B_2 y B_3 seis puntos distintos en el plano proyectivo \mathbb{P}^2 tales que tres cualesquiera de ellos no están alineados. Se dice que los triángulos Δ_1 y Δ_2 de vértices A_1, A_2, A_3 y B_1, B_2, B_3 están en perspectiva si las rectas $V(A_1, B_1), V(A_2, B_2)$ y $V(A_3, B_3)$ son concurrentes en cierto punto O distinto de los seis anteriores. Demostrar que en tal caso los puntos

$$\begin{split} P_1 := {\tt V}(A_2,A_3) \cap {\tt V}(B_2,B_3), \quad P_2 := {\tt V}(A_1,A_3) \cap {\tt V}(B_1,B_3) \quad {\tt y} \\ P_3 := {\tt V}(A_1,A_2) \cap {\tt V}(B_1,B_2) \end{split}$$

están alineados.



Número III.19 Sea $f: \mathbb{K}^2 \to \mathbb{K}^3$ la aplicación afín que satisface las condiciones

$$f(1,0) = (2,2,0), \quad f(-1,1) = (0,-1,1) \quad y \quad f(1,2) = (-2,0,-2).$$

(i) Calcular f(0,0) y la matriz de la aplicación lineal asociada $\overrightarrow{f}: \mathbb{K}^2 \to \mathbb{K}^3$ respecto de las bases estándar $\mathcal{B}_1 := \{e_1, e_2\}$ y $\mathcal{B}_2 := \{\omega_1, \omega_2, \omega_3\}$ de \mathbb{K}^2 y \mathbb{K}^3 , respectivamente. Calcular la matriz de f respecto de las referencias cartesianas estándar \mathcal{R}_1 y \mathcal{R}_2 de \mathbb{K}^2 y \mathbb{K}^3 , respectivamente.

- (ii) Calcular la matriz respecto de las referencias estándar de la extensión proyectiva $\overline{f}: \mathbb{P}^2 \dashrightarrow \mathbb{P}^3$ de f. Calcular $\overline{f}([1:1:1])$.
 - (iii) Determinar el centro de \overline{f} y una ecuación implícita de su imagen.

Número III.20 Sea $f: \mathbb{P}^2 \to \mathbb{P}^2$ una homografía que transforma la recta $\ell_1 := V(P_1, P_2)$ en la recta $\ell_2 := V(Q_1, Q_2)$, donde

$$P_1 := [0:3:1], \quad P_2 := [4:5:1], \quad Q_1 := [4:1:1] \quad \text{y} \quad Q_2 := [10:0:1].$$

Se sabe, además, que para cada $t \in \mathbb{K}$ se cumple

$$f(tP_1 + P_2) = sQ_1 + Q_2$$
, donde $ts = -2(t+3)$.

Calcular P := f(O) y $Q := f^{-1}(O)$, donde $O := \ell_1 \cap \ell_2$. Encontrar una ecuación implícita de la recta V(P,Q), que se denomina *eje de la homografía f*.

Número III.21 Se consideran la recta $L := \{ \mathbf{x}_2 - \mathbf{x}_1 = 0 \} \subset \mathbb{P}^2$ y el plano afín $X := \mathbb{P}^2 \setminus L$. Sea $\eta : X \to X$ la homotecia de centro $P_0 := [1:0:1] \in X$ que transforma el punto $P_1 := [1:-1:1]$ en P := [2:-1:2].

- (i) Calcular la razón de esta homotecia.
- (ii) Hallar la matriz de su extensión proyectiva respecto de la referencia estándar \mathscr{R} del plano proyectivo \mathbb{P}^2 .

Número III.22 Sea $f: \mathbb{P}^2 \to \mathbb{P}^2$ la homografía cuya matriz respecto de la referencia estándar \mathscr{R} es la clase de equivalencia de la matriz

$$M := \left(\begin{array}{ccc} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{array} \right).$$

- (i) Demostrar que el conjunto de puntos fijos de f es la unión de una recta, que denotamos L, y un punto situado en $\mathbb{P}^2 \setminus L$.
- (ii) Demostrar que la restricción de f al plano afín $X:=\mathbb{P}^2\setminus L$ es una homotecia. Calcular su centro y su razón.

Ejercicios y problemas propuestos del Capítulo IV

Número IV.1 Demostrar que la definición de cuádricas equivalentes define realmente una relación de equivalencia. Atención: Cuidado con el orden de las bases!

Número IV.2 Calcular el conjunto de centros de la cónica afín Q cuya ecuación respecto de la referencia cartesiana estándar es

$$5x^2 + 10xy + 2y^2 - 10x - 4y = 0.$$

Número IV.3 Demostrar con detalle que si dos ecuaciones

$$\varepsilon_1 + \mathbf{z}_1^2 + \dots + \mathbf{z}_r^2 = 0$$
 y $\varepsilon_2 + \mathbf{z}_1^2 + \dots + \mathbf{z}_{r'}^2 = 0$

con $\varepsilon_1, \varepsilon_2 = 0$ o 1, definen cuádricas afines de \mathbb{K}^n afínmente equivalentes, entonces $\varepsilon_1 = \varepsilon_2$ y r = r'.

Número IV.4 Demostrar con detalle que si dos ecuaciones

$$\varepsilon_1 + \mathbf{z}_1^2 + \dots + \mathbf{z}_s^2 - \mathbf{z}_{s+1}^2 - \dots - \mathbf{z}_r^2 = 0$$
 y $\varepsilon_2 + \mathbf{z}_1^2 + \dots + \mathbf{z}_{s'}^2 - \mathbf{z}_{s'+1}^2 - \dots - \mathbf{z}_{r'}^2 = 0$

con $\varepsilon_1, \varepsilon_2 = 0$ o 1, definen cuádricas afines de \mathbb{K}^n afínmente equivalentes, entonces $\varepsilon_1 = \varepsilon_2$ y r = r' y, o bien $\varepsilon_1 = 1$ y entonces s = s', o bien $\varepsilon_1 = 0$ y entonces s = s' o s = r - s'.

Número IV.5 Encontrar una ecuación de la cónica afín $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ que pasa por los puntos O := (0,0), A := (2,0), B = (0,3), C := (1,1) y D := (-2,2) y clasificarla.

Número IV.6 Sean a>0 un número real distinto de 1, los puntos $A_1:=(a,0), A_2:=(-a,0)$ y M un punto variable en la recta $\ell\subset\mathbb{R}^2$ cuya ecuación respecto de la referencia estándar es y=x+1. Sea Q el punto de corte de la recta r_1 perpendicular desde A_1 a la recta ℓ_2 que une M y A_2 con la recta r_2 perpendicular desde A_2 a la recta ℓ_1 que une M y A_1 . Determinar la naturaleza del lugar geométrico de los puntos Q así obtenidos.

Número IV.7 Se dice que una recta afin $\ell \subset \mathbb{K}^2$ es tangente a la cónica afín $\mathfrak{Q} \subset \mathbb{K}^2$ si la intersección $\ell \cap \mathfrak{Q}$ consiste en un único punto, al que se llama punto de tangencia. Encontrar ecuaciones respecto de la referencia estándar de \mathbb{K}^2 de las rectas tangentes a la cónica $\mathbf{x}^2 + 2\mathbf{x}\mathbf{y} - 4\mathbf{y} - 3 = 0$ que pasan por el punto P := (2, -1). Encontrar las coordenadas de los puntos de tangencia.

Número IV.8 Se trazan todas las rectas del plano que pasan por P:=(2,-1) y cortan a la curva

$$C := \{ \mathbf{v}(\mathbf{x}^2 - 5\mathbf{x} + 4) = \mathbf{x} \} \subset \mathbb{R}^2$$

en otros dos puntos más. Demostrar que el lugar geométrico de los puntos medios de los segmentos que tienen dicho par de puntos por extremos es una cónica y clasificarla.

Número IV.9 Hallar una ecuación implícita del lugar geométrico Γ de los baricentros de los triángulos equiláteros cuyos vértices están situados sobre la cónica de ecuación $\Omega := \{4x^2 + y^2 = 4\}$. Comprobar que Γ es una cónica y clasificarla.

Número IV.10 Sean a y b números reales positivos y Ω la cónica $b^2 x^2 + a^2 y^2 = a^2 b^2$.

- (i) Clasificar Q.
- (ii) Encontrar una ecuación implícita del lugar geométrico de los puntos medios de las cuerdas de Q que son vistas desde su centro bajo ángulo recto.

Número IV.11 Sean a, b y c tres números reales tales que la cuádrica afín $Q \subset \mathbb{R}^3$ de ecuación

$$x_1^2 - x_2^2 + 2ax_2x_3 - 2bx_1 + 2x_2 + c = 0$$

tiene un único centro, que está contenido en la recta $\ell := \{x_1 + x_2 = 2, x_3 + a = 0\}$. Se sabe, además, que la intersección $\Omega \cap \{x_2 = 0\}$ es una recta.

- (i) Determinar todos los valores de a,b y c que cumplen las condiciones anteriores y en cada caso calcular el centro de $\mathbb Q$.
- (ii) ¿Cuál es la ecuación reducida de Ω ? Hallar una referencia cartesiana de \mathbb{R}^3 respecto de la que Ω adopte su ecuación reducida.

Número IV.12 Se dice que una recta proyectiva $\ell \subset \mathbb{P}^2$ es tangente a la cónica proyectiva $Q \subset \mathbb{P}^2$ si la intersección $Q \cap \ell$ consta de un único punto. Encontrar una cónica proyectiva que sea tangente a la recta de ecuación $\{\mathbf{x}_0 = \mathbf{x}_2\}$ y pase por los puntos

$$P_1 := [0:1:2], \quad P_2 := [0:0:1], \quad P_3 := [2:1:2] \quad \text{y} \quad P_4 := [3:0:1].$$

Número IV.13 (i) Sean $\ell_1, \ell_2 \subset \mathbb{P}^2$ dos rectas proyectivas distintas y $\mathfrak{Q} := \ell_1 \cup \ell_2$. Sean $\mathfrak{x} A \mathfrak{x}^t = 0$ una ecuación de \mathfrak{Q} y $x := [x_0 : x_1 : x_2]$ las coordenadas del punto de intersección $\ell_1 \cap \ell_2$. Demostrar que xA = 0.

- (ii) Calcular los puntos en que se cortan dos cónicas Q_a y Q_b para dos valores distintos $a, b \in \mathbb{K}$.
 - (iii) ¿Para qué valor de $a \in \mathbb{K}$ la cónica $\mathcal{Q}_a \subset \mathbb{P}^2$ de ecuación

$$x_1^2 - 3x_1x_2 + 2x_2^2 + x_0x_1 - x_0x_2 + ax_0^2 = 0$$

es un par de rectas?

(iv) Para el valor hallado en el apartado anterior obtener ecuaciones de dichas rectas.

Número IV.14 Sea $yAy^t = 0$ la ecuación de una cónica no degenerada $Q \subset \mathbb{P}^2$ y sea $x := [x_0 : x_1 : x_2]$ las coordenadas de un punto $P \in Q$.

- (i) Probar que $xAy^t = 0$ es la ecuación de la recta tangente a Ω en el punto P.
- (ii) Sea $Q \in \mathbb{P}^2 \setminus \Omega$. Encontrar una ecuación de la recta que pasa por los puntos de intersección de Ω con las rectas tangentes a Ω que pasan por Q. Esta recta se denomina polar de Q respecto de Ω .

Número IV.15 Encontrar la ecuación de una cónica no degenerada $\mathcal{Q} \subset \mathbb{P}^2$ que pase por los puntos A := [0:0:1] y B := [0:1:1], su recta tangente en el punto P := [1:1:1] sea $\{\mathbf{x}_0 = \mathbf{x}_2\}$ y tenga a la recta de ecuación $\{3\mathbf{x}_1 = 4\mathbf{x}_2\}$ por polar del punto Q := [2:4:3].

Número IV.16 Clasificar la cuádrica proyectiva Q del espacio proyectivo real \mathbb{RP}^3 que respecto de la referencia proyectiva estándar tiene por ecuación

$$\varphi(\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3) = \mathbf{x}_0^2 + 3\mathbf{x}_1^2 + 3\mathbf{x}_2^2 - 2\mathbf{x}_0\mathbf{x}_1 - 2\mathbf{x}_0\mathbf{x}_2 - 2\mathbf{x}_1\mathbf{x}_2 = 0.$$

Número IV.17 Se consideren las cónicas proyectivas del espacio proyectivo \mathbb{RP}^3 definidas por las ecuaciones

$$\Gamma_1: \left\{ \begin{array}{cccc} \mathtt{x}_1^2 + \mathtt{x}_2^2 - 4\mathtt{x}_0\mathtt{x}_1 & = & 0 \\ \mathtt{x}_3 & = & 0 \end{array} \right. \quad \mathtt{y} \quad \Gamma_2: \left\{ \begin{array}{cccc} \mathtt{x}_2^2 + \mathtt{x}_3^2 - 2\mathtt{x}_0\mathtt{x}_3 & = & 0 \\ \mathtt{x}_1 & = & 0 \end{array} \right.$$

- (i) Obtener una ecuación de la cuádrica Ω que contiene a Γ_1 y Γ_2 y pasa por el punto P := [0:1:0:1].
 - (ii) Clasificar Q.
- (iii) Clasificar la cuádrica afín Ω' que se obtiene al afinizar la anterior considerando $\{x_0 = 0\}$ como plano del infinito.

Número IV.18 Se consideran en el espacio proyectivo \mathbb{RP}^3 las rectas proyectivas

$$\ell_1: \left\{ \begin{array}{ccccc} \mathtt{x}_2 & = & 0 \\ \mathtt{x}_3 & = & 0 \end{array} \right., \quad \ell_2: \left\{ \begin{array}{ccccc} \mathtt{x}_1 & = & 0 \\ \mathtt{x}_0 & = & \mathtt{x}_2 \end{array} \right. \quad \text{y} \quad \ell_3: \left\{ \begin{array}{cccc} \mathtt{x}_0 & = & \mathtt{x}_1 \\ \mathtt{x}_0 & = & \mathtt{x}_3 \end{array} \right.$$

- (i) Demostrar que la unión de las rectas de \mathbb{RP}^3 que cortan estas tres es una cuádrica. Hallar una ecuación implícita y clasificarla.
- (ii) Clasificar la cuádrica afín que se obtiene al afinizar la anterior considerando $\{x_0=0\}$ como plano del infinito.

Número IV.19 Se consideran la cónica $\Omega := \{x_1^2 = 2x_0x_2\}$ y la recta $\ell := \{x_0 = 2x_2\}$ del plano proyectivo real \mathbb{RP}^2 .

- (i) Encontrar las coordenadas de los puntos de intersección P_0 y P_1 de Q y ℓ .
- (ii) Sea $P_2 := [2:0:1] \in \ell$. Escribir un punto genérico $P \in \ell$ en términos de la referencia proyectiva $\mathcal{R} := \{P_0, P_1; P_2\}$ de la recta ℓ .
- (iii) Consideremos la inmersión del plano afín \mathbb{R}^2 en \mathbb{RP}^2 respecto de la que la recta ℓ es la recta de infinito. Clasificar la cónica afín $\mathcal{Q}' := \mathcal{Q} \cap (\mathbb{RP}^2 \setminus \ell)$.

Ejercicios y problemas propuestos del Capítulo V

Número V.1 (Teorema de Menelao en el plano afín) Sean A, B y C tres puntos no alineados situados en un plano afín A. Sean

$$D \in V(\{A, B\}) \setminus \{A, B\}, \quad E \in V(\{A, C\}) \setminus \{A, C\} \quad \text{y} \quad F \in V(\{B, C\}) \setminus \{B, C\},$$

Sea $L_1 := V(D, E)$ y suponemos que la recta L_2 paralela a L_1 que pasa por el punto A corta a la recta V(B,C). Demostrar que los puntos D,E y F están alineados si y sólo si

$$[F, C, B] \cdot [E, A, C] \cdot [D, B, A] = 1.$$

Número V.2 (Teorema de Ceva en el plano afín) Sean A, B y C tres puntos no alineados situados en un plano afín A. Sean

$$D \in V(\{A, B\}) \setminus \{A, B\}, E \in V(\{A, C\}) \setminus \{A, C\} \text{ y } F \in V(\{B, C\}) \setminus \{B, C\}$$

tales que $V(\{A,F\}) \cap V(\{B,E\}) \neq \emptyset$. Demostrar que las rectas $V(\{A,F\})$, $V(\{B,E\})$ y $V(\{C,D\})$ son concurrentes si y sólo si

$$[D, B, A] \cdot [F, C, B] \cdot [E, A, C] = -1.$$

Número V.3 En un ejemplo de teoría definimos el baricentro de un triángulo en el plano afín. Sugerimos emplear el Teorema de Ceva V.2, para demostrar que las medianas de un triángulo, esto es, las rectas que unen los vértices de un triángulo con los puntos medios del lado opuesto, se cortan en un punto, denominado baricentro.

Número V.4 Sea G el baricentro del triángulo Δ de vértices A, B y C del plano afín \mathbb{R}^2 . Se traza una recta L que pasa por G y corta a la recta V(A,B) en un punto P, distinto de A y B, del segmento que tiene estos puntos por extremos, y a la recta V(A,C) en un punto Q, distinto de A y C, del segmento que tiene por extremos A y C. Demostrar que

$$[P,A,B]\cdot [Q,A,C] \le \frac{1}{4}.$$

Número V.5 (i) Probar que los puntos A := [1:-1:0], B := [0:1:-1] y C := [1:1:-2]de \mathbb{P}^2 están alineados.

(ii) Encontrar puntos P_1 y P_2 en la recta L:=V(A,B) tales que $[A,B,C,P_1]=-\frac{1}{2}$ y $[A, B, P_2, P_1] = -\frac{2}{3}.$

Número V.6 En una recta afín L se consideran cuatro puntos distintos A, B, C y D. Sean $P_0 \in L$ y $\mathcal{R} := \{P_0; \overrightarrow{u}\}$ una referencia cartesiana en L respecto de la que las coordenadas de los puntos A, B, C y D son, respectivamente, a, b, c y d. Probar que:

- (i) Si $P_0=A$, entonces [A,B,C,D]=-1 si y sólo si $\frac{2}{b}=\frac{1}{c}+\frac{1}{d}$. (ii) Si $P_0=\frac{1}{2}A+\frac{1}{2}B$, entonces [A,B,C,D]=-1 si y sólo si $a^2=cd$.

Número V.7 (i) Determinar los puntos fijos A y B de la homografía

$$f: \mathbb{P}^1 \to \mathbb{P}^1, [x_0: x_1] \mapsto [-x_1: 2x_0 + 3x_1].$$

(ii) Calcular la razón doble [A, B, P, f(P)] donde P := [2:5].

Número V.8 Sean $f: \mathbb{P}^1 \to \mathbb{P}^1$ una homografía distinta de la identidad y

$$M := \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

su matriz respecto de la referencia proyectiva $\mathscr{R}:=\{[e_1],[e_2],[e_1+e_2]\}$ de $\mathbb{P}^1.$

- (i) Demostrar que f es una involución, es decir, $f^2 := f \circ f = \mathrm{id}_{\mathbb{P}^1}$, si y sólo si la traza $\mathrm{tr}(M) := a + d$ es nula.
- (ii) Demostrar que f es una involución si y sólo si existen dos puntos distintos $P_1, P_2 \in \mathbb{P}^1$ tales que $f(P_1) = P_2$ y $f(P_2) = P_1$.
- (iii) Demostrar que si f es una involución, entonces f tiene, exactamente, 0 o 2 puntos fijos y que si $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ entonces tiene dos puntos fijos.
 - (iv) Demostrar que si f no es una involución entonces es composición de dos involuciones.

Número V.9 Sean P_1, P_2, P_3 y P_4 cuatro puntos del plano proyectivo \mathbb{P}^2 tales que no hay tres de ellos alineados. Se definen

$$\begin{split} Q_1 := \mathbf{V}(P_1, P_2) \cap \mathbf{V}(P_3, P_4), & Q_2 := \mathbf{V}(P_1, P_3) \cap \mathbf{V}(P_2, P_4), \\ Q_3 := \mathbf{V}(Q_1, Q_2) \cap \mathbf{V}(P_2, P_3) & \mathbf{V} \quad Q_4 := \mathbf{V}(Q_1, Q_2) \cap \mathbf{V}(P_1, P_4) \end{split}$$

Demostrar que los puntos Q_1, Q_2, Q_3 y Q_4 constituyen una cuaterna armónica.

Número V.10 (Teorema de Menelao en el plano proyectivo) En el plano proyectivo real \mathbb{RP}^2 se consideran una referencia proyectiva $\mathscr{R} := \{A_1, A_2, A_3; U\}$ y tres puntos $P_1 \in V(A_2, A_3)$, $P_2 \in V(A_1, A_3)$ y $P_3 \in V(A_1, A_2)$. Consideremos los puntos

$$U_i := \mathtt{V}(A_1,U) \cap \mathtt{V}(A_2,A_3), \ \ U_2 := \mathtt{V}(A_2,U) \cap \mathtt{V}(A_1,A_3) \ \ \mathtt{V} \ \ U_3 := \mathtt{V}(A_3,U) \cap \mathtt{V}(A_1,A_2).$$

Demostrar que los puntos P_1, P_2 y P_3 están alineados si y sólo si

$$[A_2, A_3, U_1, P_1] \cdot [A_3, A_1, U_2, P_2] \cdot [A_1, A_2, U_3, P_3] = -1.$$

Número V.11 (Teorema de Ceva en el plano proyectivo) En el plano proyectivo real \mathbb{RP}^2 se tienen una referencia proyectiva $\mathscr{R} := \{A_1, A_2, A_3; U\}$ y tres puntos

$$P_1 \in V(A_2, A_3), P_2 \in V(A_1, A_3) \quad y \quad P_3 \in V(A_1, A_2).$$

Consideremos los puntos

$$U_i := V(A_1, U) \cap V(A_2, A_3), \ U_2 := V(A_2, U) \cap V(A_1, A_3) \ y \ U_3 := V(A_3, U) \cap V(A_1, A_2).$$

Probar que las rectas $V(A_1, P_1)$, $V(A_2, P_2)$ y $V(A_3, P_3)$ son concurrentes si y sólo si

$$[A_2, A_3, U_1, P_1] \cdot [A_3, A_1, U_2, P_2] \cdot [A_1, A_2, U_3, P_3] = 1.$$

Número V.12 Sean P_1 , P_2 , P_3 y P_4 cuatro puntos en posición general en el plano proyectivo \mathbb{P}^2 y consideremos $L_1 := \mathbb{V}(P_2, P_3)$, $L_2 := \mathbb{V}(P_1, P_3)$ y $L_3 := \mathbb{V}(P_1, P_2)$. Consideremos los puntos

$$Q_1 := L_1 \cap V(P_1, P_4), \quad Q_2 := L_2 \cap V(P_2, P_4) \quad \text{y} \quad Q_3 := L_3 \cap V(P_3, P_4).$$

Sean $R_1 \in L_1$, $R_2 \in L_2$ y $R_3 \in L_3$ tales que

$$[P_2, P_3, Q_1, R_1] = [P_3, P_1, Q_2, R_2] = [P_1, P_2, Q_3, R_3] = -1.$$

Demostrar que los puntos R_1 , R_2 y R_3 están alineados.

Número V.13 (Teorema de Fano) Sean P_1 , P_2 , P_3 y P_4 cuatro puntos en \mathbb{P}^2 en posición general. Se llama *cuadrilátero completo* determinado por estos cuatro vértices al formado por las seis rectas $L_{ij} := \mathbb{V}(P_i, P_j)$, donde $1 \le i < j \le 4$. Se definen los puntos

$$Q_1:=L_{14}\cap L_{23},\quad Q_2:=L_{13}\cap L_{24},\quad Q_3:=L_{12}\cap L_{34}\quad \text{y}\quad Q_4:=L_{34}\cap \operatorname{V}(Q_1,Q_2).$$

Demostrar que $[Q_3, Q_4, P_3, P_4] = -1$.

Número V.14 En el plano proyectivo \mathbb{P}^2 se consideran las rectas cuyas ecuaciones respecto de la referencia proyectiva estándar son

$$L_1:=\{2\mathtt{x}_0+\mathtt{x}_2=0\},\quad L_2:=\{\mathtt{x}_0+\mathtt{x}_1-\mathtt{x}_2=0\},\quad L_3:=\{\mathtt{x}_0-\mathtt{x}_1+2\mathtt{x}_2=0\}\quad \mathbf{y}$$

$$L_4:=\{\mathtt{x}_0-3\mathtt{x}_1+5\mathtt{x}_2=0\}.$$

Comprobar que se trata de cuatro rectas que forman parte de un haz y calcular la razón doble $[L_1, L_2, L_3, L_4]$.

Número V.15 Se consideran los puntos de \mathbb{P}^2 de coordenadas

$$A := [1:0:0], \quad B := [1:1:-2], \quad C := [1:3:0] \quad \text{y} \quad D := [1:1:1].$$

(i) Calcular las coordenadas de los puntos

$$P:=\mathtt{V}(A,C)\cap\mathtt{V}(B,D),\quad Q:=\mathtt{V}(A,B)\cap\mathtt{V}(C,D)\quad \text{y}\quad R:=\mathtt{V}(A,D)\cap\mathtt{V}(B,C).$$

(ii) Se consideran las siguientes rectas del haz de base el punto Q:

$$L_1 := V(Q, B), \quad L_2 := V(Q, C), \quad L_3 := V(Q, P) \quad \text{y} \quad L_4 := V(Q, R).$$

Calcular la razón doble $[L_1, L_2, L_3, L_4]$.

Ejercicios y problemas propuestos del Capítulo VI

Número VI.1 Consideramos el enunciado \mathfrak{E} : Si L y L' son dos rectas que no se cortan de un espacio proyectivo de dimensión 3, y H es un plano que no contiene a ninguna de ellas, entonces existe exactamente una recta L'' contenida en H que corta a L y a L'. Determinar cual es su enunciado dual \mathfrak{E}^* .

Número VI.2 Sea $f : \mathbb{P}(E) \to \mathbb{P}(E)$ una homografía de un espacio proyectivo $\mathbb{P}(E)$ de dimensión 3 sobre $\mathbb{K} = \mathbb{R}$, que no tiene puntos fijos. Determinar cuántas rectas invariantes puede tener f y la incidencia entre ellas.

Número VI.3 (Rectas tangentes) Sea Q una cuádrica proyectiva no degenerada y sea $P \in Q$. Una recta L que pasa por P se dice que es tangente a Q en P si $L \subset T_PQ$. Probar que:

- (i) Una recta L que pasa por $P \in \Omega$ es tangente a Ω en L si y sólo si o está contenida en Ω o $L \cap \Omega = \{P\}$.
- (ii) Si $L \subset \Omega$ es una recta, entonces L es tangente a Ω en todos los puntos regulares por los que pasa, es decir, $L \subset T_O \Omega$ para cada $Q \in \Omega$.
- (iii) Probar que si Ω es una cónica no degenerada, entonces para todo $P \in \Omega$ se cumple $\Omega \cap T_P\Omega = \{P\}.$

Número VI.4 (Asíntotas) Sea Ω una cuádrica afín no degenerada con centro C del espacio afín \mathbb{A} y sea $\overline{\Omega}$ su completación proyectiva. Denotamos $\Omega_{\infty} = \overline{\Omega} \setminus \Omega$. Se dice que una recta $L \subset \mathbb{A}$ es una asintóta de Ω si $C \in L$ y la dirección de L define un punto de Ω_{∞} . Probar que:

- (i) Si L es una asíntota, entonces su completada proyectiva \overline{L} es tangente a $\overline{\mathbb{Q}}$ en un punto de infinito.
 - (ii) Si Q es una cónica la afirmación recíproca de (i) también es cierta.
 - (iii) Q tiene un diámetro H tal que $f_Q(\overline{H}) \in \overline{H}$ si y sólo si Q tiene asíntotas.

Número VI.5 (Homografía inducida por una cuádrica) Sea L una recta de $\mathbb{P}(E)$ que no es tangente a una cuádrica $\mathbb{Q} \subset \mathbb{P}(E)$ no degenerada.

- (i) Demostrar que la polaridad f_{Ω} induce una homografía $f_{\Omega}|_{L}: L \to \mathbb{P}(E^{*})$, y la colección de hiperplanos $\mathfrak{F}:=\{f(P)\in\mathbb{P}(E^{*}): P\in L\}$ es una recta de $\mathbb{P}(E^{*})$, es decir, un haz de hiperplanos de P.
 - (ii) Demostrar que la base X del haz \mathfrak{F} no corta a L.
- (iii) Consideramos la homografía $g:\mathfrak{F}\to L,\ H\mapsto H\cap L.$ Probar que la composición $g\circ f|_L:L\to L$ es homografía involutiva y sus puntos fijos son exactamente $L\cap \mathfrak{Q}$.
- (iv) Probar que si $L \cap Q = \{A, B\}$, entonces para cada punto $P \in L \setminus \{A, B\}$ se cumple $[A, B, P, f(P) \cap L] = -1$.

Número VI.6 (Cuádrica dual) Sea Q una cuádrica proyectiva de $\mathbb{P}(E)$ no degenerada y sea $Q^* = \{T_P Q : P \in Q\}$.

- (i) Demostrar que Q^* es una cuádrica no degenerada de $\mathbb{P}(E^*)$.
- (ii) Sea \mathscr{R} una referencia proyectiva de $\mathbb{P}(E)$ y \mathscr{R}^* su referencia proyectiva dual. Calcular una ecuación de \mathbb{Q}^* con respecto a \mathscr{R}^* a partir de una ecuación de \mathbb{Q} con respecto a \mathscr{R} .
 - (iii) Para cada $H \in \Omega^*$ calcular $T_H \Omega^*$.
 - (iv) Demostrar que $Q^{**} = Q$ trámite la identificación $\mathbb{P}(E) = \mathbb{P}(E^{**})$.