

$\psi: A \cup A_{\infty} \rightarrow \mathbb{P}(\mathbb{K}^{n+1})$ è iniettiva.

Teorema 10. Sia $P, Q \in \widetilde{A}(\mathbb{K})$ con $\psi(P) = \psi(Q)$ $\Leftrightarrow \psi$ è iniettiva.
TS. $P = Q$

DIM 1) $P, Q \in A$ $P \equiv (x_1 \text{ --- } x_n)$ $Q \equiv (y_1 \text{ --- } y_n)$

$$\psi(P) = [(x_1 \text{ --- } x_n \text{ } 1)]$$

$$\psi(Q) = [(y_1 \text{ --- } y_n \text{ } 1)]$$

$$e \text{ r.k. } \begin{pmatrix} x_1 & \text{---} & x_n & 1 \\ y_1 & \text{---} & y_n & 1 \end{pmatrix} = 1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow y_1 = x_1 \text{ --- } y_n = x_n \Rightarrow P = Q.$$

2) $P \in A, Q \in A_{\infty}$ $P \equiv (x_1 \text{ --- } x_n)$ $Q = [(y_1 \text{ --- } y_n)]$

$$\Rightarrow \psi(P) = \psi(Q) \Leftrightarrow \text{r.k.} \begin{pmatrix} x_1 & \text{---} & x_n & 1 \\ y_1 & \text{---} & y_n & 0 \end{pmatrix} = 1$$

$$\Leftrightarrow y_1 = y_2 = \dots = y_n = 0 \quad \underline{\text{ASSURDO}} \quad \square$$

$$3) P, Q \in A^\infty \quad P = [(x_1 \dots x_n)] \quad Q = [(y_1 \dots y_n)]$$

$$\Rightarrow \psi(P) = \psi(Q) \Leftrightarrow \text{rk} \begin{pmatrix} x_1 & \dots & x_n & 0 \\ y_1 & \dots & y_n & 0 \end{pmatrix} = 1$$

$$\Leftrightarrow (y_1 \dots y_n) \in \mathcal{L}((x_1 \dots x_n)) \Rightarrow P = Q$$

come direzioni \square

Geometria affine $A_n(\mathbb{K}) \sim \mathbb{P}(\mathbb{K}^{n+1})$

Def. Si dice curva algebrica in $A_2(\mathbb{K})$ l'insieme dei punti di $A_2(\mathbb{K})$ le cui coordinate, fissato un riferimento soddisfanno una eq. del tipo

$$f(x, y) = 0$$

con $f(x, y)$ polinomio non costante in x e y .

Si dice ordine di una curva algebrica di equazione $f(x,y)=0$ il grado (massimo) di $f(x,y)$.

CURVE DEL I ordine: grado = 1 \Rightarrow

$$\begin{cases} ax+by+c=0 \\ \text{con } (a,b) \neq (0,0) \end{cases}$$

↓
retta.

CURVE DEL II ordine: grado = 2.

$$ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0$$

con $(a,b,c) \neq (0,0,0)$.

COSÌ CHE.

Cosa succede passando al proiettivo?

poniamo $x = \frac{x_1}{x_3}$ $y = \frac{x_2}{x_3}$

e consideriamo l'eq. omogenea associata a

$$\text{data da } f(x, y) = 0$$

$$F(x_1, x_2, x_3) = x_3^{\deg f} f\left(\frac{x_1}{x_3}, \frac{x_2}{x_3}\right)$$

e la curva corrispondente ha come
punti impropri proprio quelli dati da

$$\begin{cases} F(x_1, x_2, x_3) = 0 \\ x_3 = 0 \end{cases}$$

Verifichiamo che per le curve tutte funziona.

$$ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0$$

$$x_3^2 \left(a \left| \frac{x_1}{x_3} \right|^2 + b \frac{x_1 x_2}{x_3^2} + c \left(\frac{x_2}{x_3} \right)^2 + d \frac{x_1}{x_3} + e \frac{x_2}{x_3} + f \right) = 0$$

$$\text{eq. omogenea} \rightarrow ax_1^2 + bx_1x_2 + cx_2^2 + dx_1x_3 + ex_2x_3 + fx_3^2 = 0$$

9 punti impropri hanno coord. $\begin{cases} ax_1^2 + bx_1x_2 + cx_2^2 = 0 \\ x_3 = 0 \end{cases}$

La geometria affine (punti, rette, piani, etc.) essenzialmente
non dipende dal campo su cui si lavora.

↓
[le proprietà che abbiamo visto dipendono dal fatto che]
[\mathbb{K} sia un campo, non da che campo \mathbb{K} sia.]

risolvere
il sistema lineare $\begin{cases} x_1 + 2x_2 - 3x_3 = 0 \\ x_2 + 6x_3 = 0 \end{cases}$

su \mathbb{Q} .

D'altro canto ci sono proprietà che dipendono dal campo
scelto.

→ Teorema dell'ordine

→ Nozioni metriche.

Geometria Euclidea. \rightarrow geometria affine su $k = \mathbb{R}$
in cui il sottospazio vettoriale
soggettivo è uno spazio euclideo.
(ovvero uno s. vett. dotato di prodotto scalare
definito positivo).

euclideo

\downarrow

$$E_n(\mathbb{R}) = A_n^0(\mathbb{R}) = (A, V_n^0(\mathbb{R}), f)$$

Def: Si dice riferimento euclideo in $E_n(\mathbb{R})$

è un riferimento affine $\Gamma = (O, B)$

in cui B è una base ortonormale di
 $V_n^0(\mathbb{R})$.

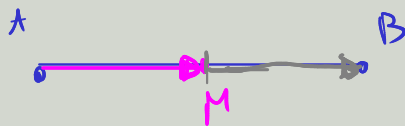
In particolare se $(v_1 \dots v_n)$ sono le
 $(w_1 \dots w_n)$

componenti di 2 vettori \vec{v}, \vec{w} rispetto a \mathcal{B}

$$\Rightarrow \vec{v} \cdot \vec{w} = v_1 w_1 + \dots + v_n w_n.$$

[Uno spazio euclideo è uno spazio in cui si può
parlare di distanze fra punti e di ortogonalità
fra sottospazi.]

Def. Siano A e B due punti in $A_n(\mathbb{K})$. Si dice
punto medio fra A e B il punto $M \in A_n(\mathbb{K})$
tale che $\vec{AM} = \vec{MB}$ ovvero $M = A + \frac{1}{2} \vec{AB}$



Def In $A_n^0(\mathbb{R}) = E_n(\mathbb{R})$ si dice distanza la funzione

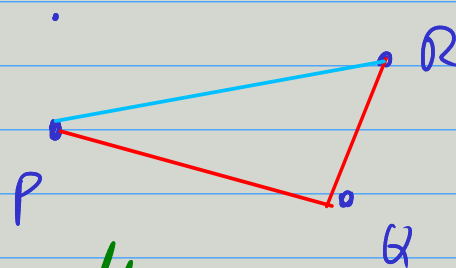
$$d \begin{cases} A \times A & \longrightarrow \mathbb{R} \\ P, Q & \longrightarrow \sqrt{\vec{PQ} \cdot \vec{PQ}} = \|\vec{PQ}\| \end{cases}$$

oss: • $d(P, Q) = 0 \Leftrightarrow \|\vec{PQ}\| = 0 \Leftrightarrow \vec{PQ} = \underline{0} \Leftrightarrow P = Q$

• $d(P, Q) = d(Q, P)$ perché $\|\vec{PQ}\| = \|-\vec{PQ}\| = \|\vec{QP}\|$

• $d(P, Q) + d(Q, R) = \|\vec{PQ}\| + \|\vec{QR}\| \geq \|\vec{PR}\|$

per la disug. triangolare.



In coordinate (rispetto ad un riferimento euclideo o cartesiano)

$$P = (x_1 \text{ --- } x_n) \quad Q = (y_1 \text{ --- } y_n)$$

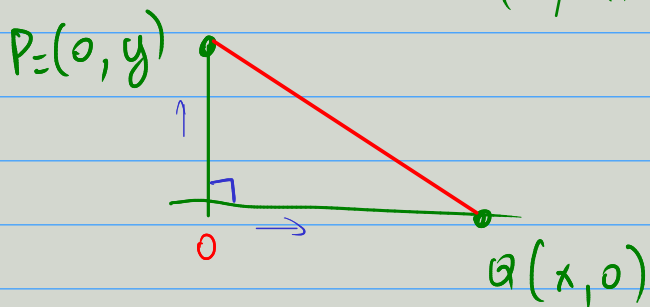
$$d(P, Q) = \|\vec{PQ}\| = \sqrt{\vec{PQ} \cdot \vec{PQ}} =$$

$$= \sqrt{(y_1 - x_1)^2 + (y_2 - x_2)^2 + \dots + (y_n - x_n)^2}$$

Esempio $n=2$

$$P = (x, y) \quad Q = (x', y')$$

$$d(P, Q) = \sqrt{(x' - x)^2 + (y' - y)^2}$$



$$d(P, O) = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$d(O, P) = \sqrt{y^2} = |y|$$

$$d(O, Q) = \sqrt{x^2} = |x|$$

Teorema di
Pitagora

Def : In $E_n(\mathbb{R})$ due sottospazi lineari

$$\Pi_k = [P, W_k]$$

$$\Pi_{k'} = [P', W_{k'}]$$

sono detti ortogonali se $\left\| \begin{array}{l} W_k \subseteq W_{k'}^\perp \\ W_k^\perp \subseteq W_{k'} \end{array} \right\| \Leftrightarrow \begin{array}{l} W_{k'} \subseteq W_k^\perp \\ W_{k'}^\perp \subseteq W_k \end{array}$

oppure

Quando dobbiamo verificare l'ortogonalità studiamo gli spazi di traslazione ovvero i punti impropri.

In generale NON si può dire che un punto è ortogonale ad un altro, ma si può dire che un punto

improprio è ortogonale (o no) ad un altro punto improprio!

$n=2$

$$\gamma \quad \textcircled{ax + by + c = 0}$$

retta propria
 $(a, b) \neq (0, 0)$.

sottosp. di traslazione = direzione
 $= \mathcal{L}((-b, a))$

$$\mathcal{L}((-b, a))^{\perp} = \mathcal{L}(a, b)$$

DIREZIONE ORTOGONALE (o DIREZIONE NORMALE)

AD γ è $\mathcal{L}(a, b)$

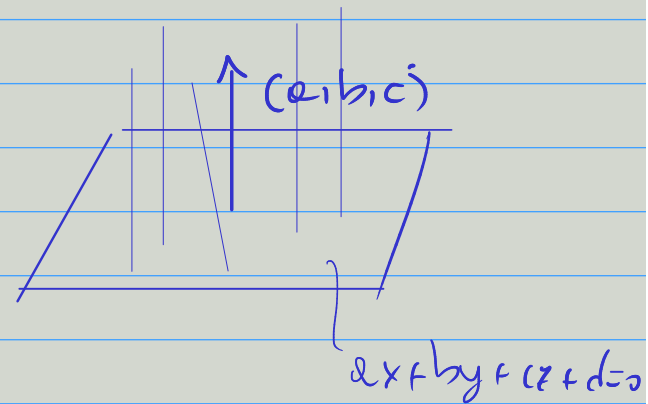
una retta ortogonale ad γ avrà eq. del tipo

$$-bx + ay + c' = 0$$

n. Sia $\pi: ax+by+cz+d=0$ $(a,b,c) \neq 0$
un piano in $E_3(\mathbb{R})$

La sua giacitura \mathcal{L} è data dalle sol. di
 $ax+by+cz=0$

$$\Rightarrow \mathcal{L}^\perp = \mathcal{L}((a,b,c))$$



Sia τ_0 una retta di $E_3(\mathbb{R})$
avente direzione $\mathcal{L}((l,m,n))$.

Quando τ_0 è ortogonale a π ?

$$\pi_0 \perp \pi \Leftrightarrow \mathcal{L}((l, m, n)) \subseteq V_2^\perp = \mathcal{L}((a, b, c)) \Rightarrow (l, m, n) = \lambda \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

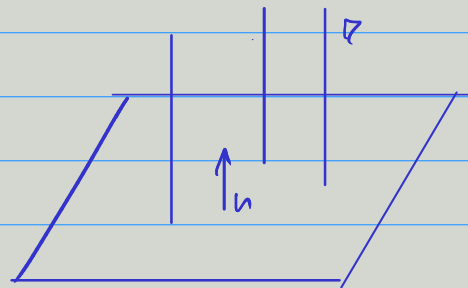
oppure

$$\mathcal{L}((l, m, n))^\perp \subseteq \mathcal{L}((a, b, c))^\perp = V_2$$

↓
ha dim 2

↓
ha dim 2

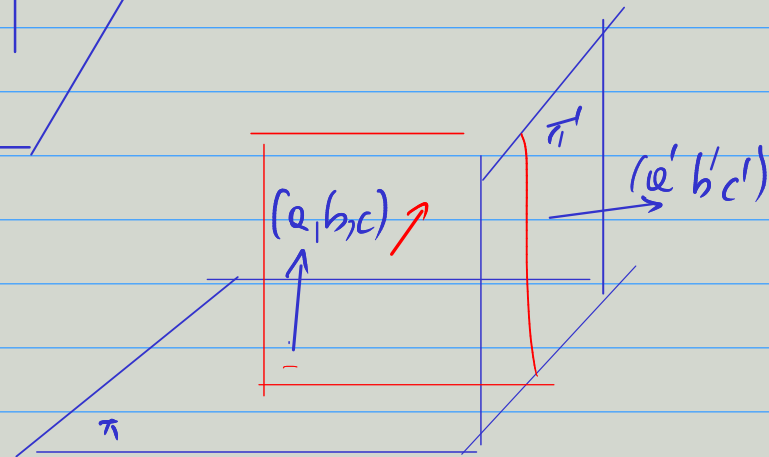
devono coincidere $\Rightarrow (l, m, n) = \lambda (a, b, c)$



Due piani quando sono ortogonali

$$\pi: ax + by + cz + d = 0$$

$$\pi': a'x + b'y + c'z + d' = 0$$



π ha come v. di traslazione $L((a\ b\ c))^{\perp}$

π' ha come v. di traslazione $L((a'\ b'\ c'))^{\perp}$

$$\left[\begin{array}{l} L((a\ b\ c))^{\perp} = L((a'\ b'\ c'))^{\perp} \quad \text{IMPOSSIBILE} \\ \quad \quad \quad \downarrow \quad \quad \quad \downarrow \text{ ha dim} = 1 \\ \quad \quad \quad \text{oppure} \end{array} \right.$$

$$\left[\begin{array}{l} L((a\ b\ c))^{\perp} = L((a'\ b'\ c'))^{\perp} \quad \text{or può succedere.} \\ \quad \quad \quad \downarrow \quad \quad \quad \downarrow \\ \quad \quad \quad \text{ha dim} = 1 \quad \quad \quad \text{ha dim} = 2. \end{array} \right.$$

In particolare $(a\ b\ c) \cdot (a'\ b'\ c') = 0$

ORTOGONALITÀ FRA 2 RETTE in $E_3(\mathbb{R})$

$$\begin{aligned}
 \mathcal{L} &= [P, L((l, m, n))] \\
 \mathcal{L}' &= [P', L((l', m', n'))]
 \end{aligned}
 \Rightarrow \text{DEVE essere}$$

$$(l, m, n) \cdot (l', m', n') = 0$$

$$ll' + mm' + nn' = 0$$

Quale è il legame fra ortogonalità e distanza?

1) Def.: Siano in $E_2(\mathbb{R})$ P e Q due punti.

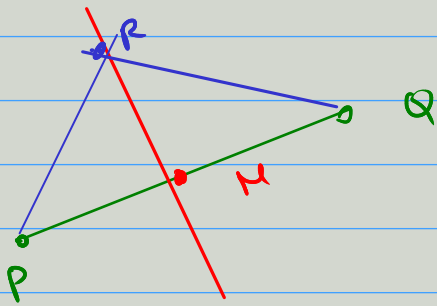
Si dice asse del segmento di estremi P e Q

il luogo dei punti $R \in E_2(\mathbb{R})$ tali che

$$d(R, P) = d(R, Q).$$

(Definizione di un luogo geometrico)

Teorema: L'asse di un segmento di estremi P e Q ($P \neq Q$)
 è la retta ortogonale alla direzione $\angle(\overrightarrow{PQ})$
 e passante per il punto medio M di P e Q .



DIM: Supponiamo che sia $d(P, R) = d(Q, R) \Rightarrow$

$$\Rightarrow d(P, R)^2 = d(Q, R)^2$$

$$\|\overrightarrow{PR}\|^2 = \|\overrightarrow{QR}\|^2$$

$$\overrightarrow{PR} = \overrightarrow{PM} + \overrightarrow{MR} \quad \overrightarrow{QR} = \overrightarrow{QM} + \overrightarrow{MR}$$

con M punto medio del segmento P e Q .

$$\|\vec{PR}\|^2 = (\vec{PM} + \vec{MR}) \cdot (\vec{PM} + \vec{MR}) = \|\vec{PM}\|^2 + \|\vec{MR}\|^2 + 2\vec{PM} \cdot \vec{MR}$$

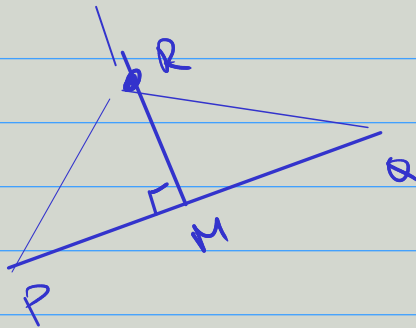
$$\|\vec{QR}\|^2 = (\vec{QM} + \vec{MR}) \cdot (\vec{QM} + \vec{MR}) =$$

$$= (-\vec{PM} + \vec{MR}) \cdot (-\vec{PM} + \vec{MR}) = \|\vec{PM}\|^2 + \|\vec{MR}\|^2 - 2\vec{PM} \cdot \vec{MR}$$

in questo
 $\vec{QM} = -\vec{PM}$

$$\text{ma } \|\vec{PR}\|^2 = \|\vec{QR}\|^2 \Rightarrow \hookrightarrow \vec{PM} \cdot \vec{MR} = 0 \text{ e dunque}$$

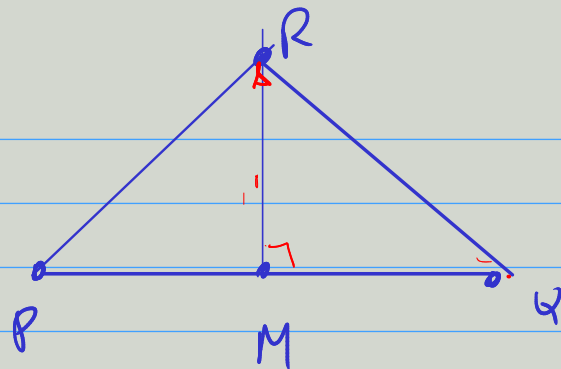
$$\vec{PM} \perp \vec{MR}$$



Viceversa. supponiamo $\vec{PM} \perp \vec{MR} \Rightarrow$ mostriamo che ogni

R sulla retta per M e di direzione data è equidistante da P e Q.

\rightarrow Teorema di Pitagora:



$$\|\vec{PR}\|^2 = (\vec{PM} + \vec{MR}) \cdot (\vec{PM} + \vec{MR}) = \|\vec{PM}\|^2 + \|\vec{MR}\|^2 + 2\vec{PM} \cdot \vec{MR}$$

$$\|\vec{QR}\|^2 = (\vec{QM} + \vec{MR}) \cdot (\vec{QM} + \vec{MR}) =$$

$$= (-\vec{PM} + \vec{MR}) \cdot (-\vec{PM} + \vec{MR}) = \|\vec{PM}\|^2 + \|\vec{MR}\|^2 - 2\vec{PM} \cdot \vec{MR}$$

$$\Rightarrow \|\vec{PR}\|^2 = \|\vec{QR}\|^2$$

$PM \perp QR$
 $= 0$ perché

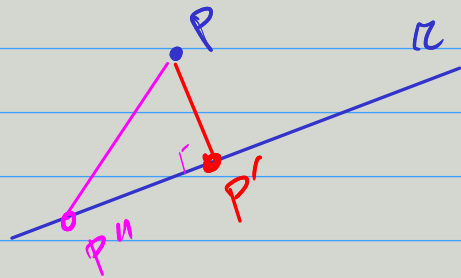
per
 verso
 opposto

$= 0$

Per $n=3$ il ragionamento è analogo ma si ottiene un piano ortogonale alla direzione \vec{PQ} e passante per il punto medio.
 Tale piano è detto piano assiale del segmento.

Def. Sia τ_0 una retta in $E_2(\mathbb{R})$ e P un punto.

Si dice proiezione ortogonale di P su τ_0 il punto $P' \in \tau_0$ tale che $\overrightarrow{PP'}$ è ortogonale ad τ_0 .



Teorema: $\forall P'' \in \tau_0 : d(P, P'') \geq d(P, P')$

(cioè la proiezione ortogonale su τ_0 è il punto di τ_0 più vicino a P).

Dim. Sia $P'' \in \tau_0 \Rightarrow d(P, P'')^2 = \overrightarrow{PP''} \cdot \overrightarrow{PP''} =$
 $= (\overrightarrow{PP'} + \overrightarrow{P'P''}) \cdot (\overrightarrow{PP'} + \overrightarrow{P'P''}) =$
 $= \|\overrightarrow{PP'}\|^2 + \|\overrightarrow{P'P''}\|^2 + 2 \overrightarrow{PP'} \cdot \overrightarrow{P'P''} = 0$

ma $\vec{PP'} \cdot \vec{P'P''} = 0$ perché sono ortogonali

$$\|\vec{PP''}\|^2 = \|\vec{PP'}\|^2 + \|\vec{P'P''}\|^2 \geq \|\vec{PP'}\|^2$$

□

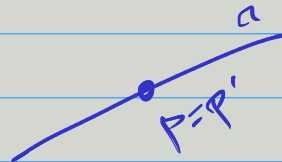
Def: Si dice distanza di un punto P da una retta τ il minimo delle distanze $d(P, P')$ con $P' \in \tau$

In particolare se $P \in \tau \Rightarrow$ la distanza di P da τ

è 0; in generale la distanza di P da τ è

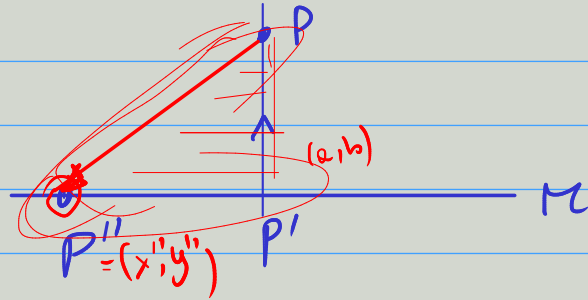
la distanza di P dalla sua proiezione ortogonale P'

in τ .



Teorema: Sia $\tau: ax+by+c=0$ ($a, b \neq (0, 0)$) una retta
e $P = (x_0, y_0)$ un punto. $\Rightarrow d(P, \tau) = \frac{|ax_0+by_0+c|}{\sqrt{a^2+b^2}}$

Vogliamo calcolare $d(P, \pi)$



osserviamo innanzi tutto che la direzione normale
ad π è data da $\mathcal{L}(a, b)$
e rid $P'' \in \pi$

$$\vec{PP''} = \vec{PP'} + \vec{P'P''} \quad \text{ove}$$

$\vec{PP'}$ è proporzionale ad (a, b) mentre $\vec{P'P''}$ è

ortogonale.

calcoliamo la proiezione di $\vec{PP''}$ lungo $\vec{PP'}$ e questa è $\vec{PP'}$
e' dir di

$$\vec{PP'} = \frac{\vec{PP''} \cdot (a, b)}{(a, b) \cdot (a, b)} (a, b)$$

$$d(P, \pi) = \|\vec{PP'}\| = \frac{|\vec{PP''} \cdot (a, b)|}{(a, b) \cdot (a, b)} \|(a, b)\| = \frac{|\vec{PP''} \cdot (a, b)|}{\sqrt{a^2 + b^2}} \quad (*)$$

\rightarrow calcolare

calcoliamo $\vec{PP''} \cdot (a, b)$ osservando che se le coordinate di P sono (x_0, y_0) e le coord. di P'' sono (x'', y'') \Rightarrow

$$\vec{PP''} = (x'' - x_0, y'' - y_0) \Rightarrow$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \vec{PP''} \cdot (a, b) &= a(x'' - x_0) + b(y'' - y_0) = \\ &= (ax'' + by'') - (ax_0 + by_0) \end{aligned}$$

d'altro canto $P'' \in \pi \Rightarrow$

$$\boxed{ax'' + by'' + c = 0}$$

$$\Rightarrow ax'' + by'' = -c$$

$$\Rightarrow |\vec{PP}_0^\perp(a,b)| = |-ax_0 - by_0 - c| = |ax_0 + by_0 + c|$$

Sustituyendo en (*)

$$d(\pi, P) = \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

□