

Università degli Studi di Roma Tre, A.A.  
2023/2024  
Corso di Laurea Triennale in Fisica e  
Matematica  
GE210 - Geometria e Algebra Lineare 2

Docente: Angelo Felice Lopez  
Esercitatore: Luca Schaffler  
Tutori: Ilaria Cruciani, Michele Matteucci

Tutorato 8

**Esercizio 1.** Determinare la proiettività  $f : \mathbb{P}^1(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{P}^1(\mathbb{R})$  che soddisfa le seguenti condizioni:

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

La proiettività trovata è unica?

**Esercizio 2.** Determinare il luogo dei punti fissi di ciascuna delle seguenti proiettività di  $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ :

$$(i) f([x_0, x_1, x_2]) = [-14x_0 + 94x_1 + 34x_2, 2x_1, 34x_0 + 34x_1 - 14x_2];$$

$$(ii) f([x_0, x_1, x_2]) = [4x_0, 2x_1 + x_2, 2x_1 + 3x_2];$$

$$(iii) f([x_0, x_1, x_2]) = [2x_0 + x_2, 2x_1, -x_0];$$

$$(iv) f([x_0, x_1, x_2]) = [4x_0 - 2x_1, 2x_0, 3x_2].$$

**Esercizio 3.** In  $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$  si considerino i seguenti punti

$$P_0 = [1, 0, 1], \quad P_1 = [0, 1, 1], \quad P_2 = [1, 1, 0], \quad P_3 = [-2, -1, 3];$$
$$Q_0 = [0, 1, -1] \quad Q_1 = [1, 0, 2], \quad Q_2 = [1, 1, 0], \quad Q_3 = [-1, 6, -7];$$

Stabilire se esiste una proiettività  $f$  di  $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$  tale che  $f(P_i) = Q_i$  per  $i = 0, 1, 2, 3$  e se essa è unica. In caso affermativo determinarla.

**Esercizio 4.** Determinare eventuali punti fissi e rette fisse della proiettività  $f$  in  $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$  rappresentata dalla seguente matrice:

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Spiegare perché ogni proiettività di  $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$  ha almeno un punto fisso.

**Esercizio 5.** Determinare la proiettività  $f$  in  $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$  tale che:

$$f \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad f \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad f \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad f \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Determinare  $f(r)$ , dove  $r : x_0 + x_1 + x_2 = 0$ .

**Esercizio 6.** Si calcoli il punto all'infinito (o punto improprio) di ciascuna delle seguenti rette  $r$  in  $\mathbb{A}^2(\mathbb{C})$ , cioè il punto d'intersezione  $\bar{r} \cap H_0$ , dove  $\bar{r}$  è la chiusura proiettiva di  $r$ , e  $H_0 : x_0 = 0$ .

(i)  $r : 3x + y + 1 = 0$

(ii)  $r : x - 2y - 1 = 0$

(iii)  $r : 2ix + 3y + 9 = 0$

(iv)  $r : x + 1 = 0$

(v)  $r : y + 6 = 0$

(vi)  $r : x - 2y = 0$

**Esercizio 7.** In ciascuno dei seguenti casi, determinare l'intersezione  $\bar{r}_1 \cap \bar{r}_2$ , dove  $\bar{r}_1$  e  $\bar{r}_2$  sono rispettivamente le chiusure proiettive delle rette  $r_1$  e  $r_2$ .

(i)  $r_1 : 3x + iy + 1 = 0;$   
 $r_2 : x - y = 0;$

(ii)  $r_1 : -ix + (i + 1)y - 1 = 0;$   
 $r_2 : 2 - 2x = 0;$

(iii)  $r_1 : x - 3y - i = 0;$   
 $r_2 : x - 3y + 4 = 0.$