

$$C: 3x^2 - 8xy - 3y^2 + 10 = 0$$

a) Classifichiamola dal punto di vista affine

Matrice associata

$$A = \begin{pmatrix} 10 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & -4 \\ 0 & -4 & -3 \end{pmatrix}$$

$$\det A = 10 \begin{vmatrix} 3 & -4 \\ -4 & -3 \end{vmatrix} =$$

$$= 10(-9 - 16) =$$

$$= -250 \neq 0$$

è una conica non-degenera

sottomatrice associata alle parti di grado 2 omogenee

$$A' = \begin{pmatrix} 3 & -4 \\ -4 & -3 \end{pmatrix}$$

$$\det A' = -9 - 16 = -25 < 0$$

è una iperbole non degenera.

Equazione canonica affine $x^2 - y^2 = 1$

Centro: basta risolvere il sistema

$$\begin{cases} 3x - 4y = 0 \\ -4x - 3y = 0 \end{cases}$$

che è non singolare omogeneo: $C = (0, 0)$

b) Classifichiamola dal p.d.v. euclideo: diagonalizziamo la matrice A' . Ecco il polinomio caratteristico:

$$\begin{aligned} P_{A'}(t) &= |A' - tI_2| = \begin{vmatrix} 3-t & -4 \\ -4 & -3-t \end{vmatrix} = (3-t)(-3-t) - 16 = \\ &= t^2 - 9 - 16 = t^2 - 25 = (t-5)(t+5) \end{aligned}$$

Autovalori di $A' = \{\pm 5\}$

2

$$V_5 = \ker(A' - 5I_2) = \ker \begin{pmatrix} -2 & -8 \\ -4 & -8 \end{pmatrix} = \{x + 2y = 0\} = \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$V_{-5} = V_5^\perp = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$$

[perché A' è
simmetrica]

Se considero $M = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \in O(2)$

vale che

$$M^T A' M = \begin{pmatrix} 5 & 0 \\ 0 & -5 \end{pmatrix}$$

Cambio di coordinate che porta E in forma canonica:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

infatti con questo cambio ho

$$E: 5x'^2 - 5y'^2 + 10 = 0$$

Forma canonica euclidea

$$\frac{x'^2}{2} - \frac{y'^2}{2} = 1$$

ATTENZIONE: la diagonalizzazione in algebra lineare serve APPOSTA per non fare tanti conti. NON dovete verificare a mano che la parte di grado 2 funziona così?

$$2) \overline{E}: 3x_1^2 - 8x_1x_2 - 3x_2^2 + 10x_0^2 = 0$$

è la chiusura proiettiva di E in $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^2$ rispetto a x_0 .

La matrice associata è sempre A quindi \overline{E}

è una conica non degenera a punti reali.

(ad esempio $\text{supp } E \subseteq \text{supp } \overline{E}$)

l'equazione canonica proiettiva è:

$$x_0^2 + x_1^2 - x_2^2 = 0$$

Punti all'infinito. Sappiamo che per un'iperbole sono due. Calcoliamoli. Basta mettere a sistema

$$\begin{cases} 10x_0^2 + 3x_1^2 - 8x_1x_2 - 3x_2^2 = 0 \\ x_0 = 0 \end{cases}$$

∩

$$\begin{cases} 3x_1^2 - 8x_1x_2 - 3x_2^2 = 0 \\ x_0 = 0 \end{cases}$$

$3t^2 - 8t - 3$ due soluzioni: $t_{1,2} = \begin{cases} 3 \\ -\frac{1}{3} \end{cases}$

$$t = \frac{x_1}{x_2}$$

ottengo quindi

$$\begin{aligned} & [0, 3, 1] \\ & [0, -\frac{1}{3}, 1] = [0, -1, 3] \end{aligned}$$

come punti all'infinito.

d) Supp E è il unitato in $A_{\mathbb{R}}^2 = \mathbb{R}^2$ con de 14
quindi per Heine - Borel non è compatto.
(Tra l'altro supp E è chiuso in $A_{\mathbb{R}}^2$)

supp \bar{E} è un chiuso in $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^2$.

Infatti supp \bar{E} è il luogo di annullamento
di un polinomio omogeneo.

Chiamate $\pi: \mathbb{R}^3 \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{P}_{\mathbb{R}}^2$ la
quoziente, ho che

$\pi^{-1}(\text{supp}(\bar{E}))$ è il luogo di annullamento
dello stesso polinomio omogeneo in $\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$
 \Rightarrow è un chiuso in $\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$

È immediato verificare che $\pi^{-1}(\text{supp}(\bar{E}))$ è
un chiuso saturato.

Quindi

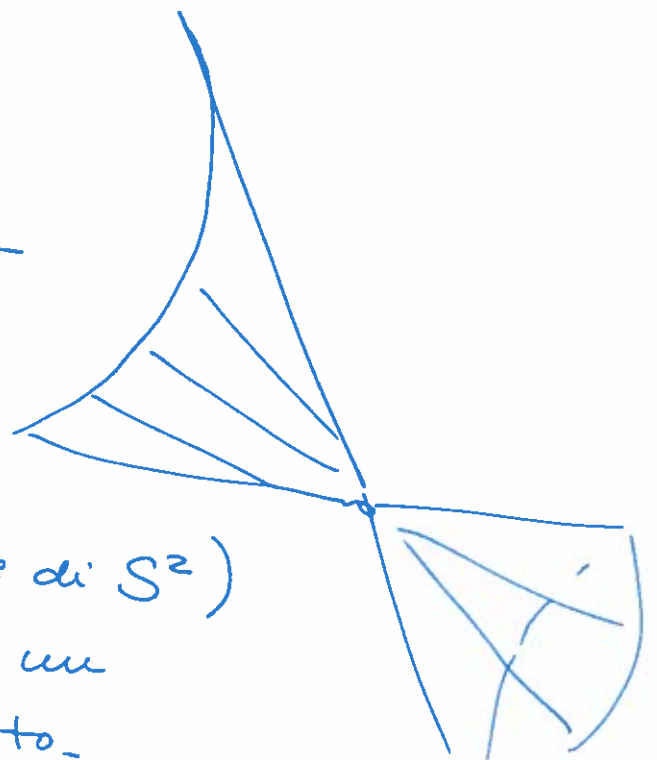
$$\pi(\pi^{-1}(\text{supp}(\bar{E}))) = \text{supp} \bar{E}$$

è chiuso.

Ora, $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^2$ è compatto

(abbiamo visto che è quoziente di S^2)

quindi supp \bar{E} è chiuso in un
compatto \Rightarrow è compatto.



2) $\tau = \{X, \emptyset, \{a\}, \{a, b\}, \{c, d\}, \{a, c, d\}\}$

a) una base è una sotto famiglia $B \subseteq \tau$ tale che ogni aperto di τ è unione di elementi di B

→ se prendo $\{\{a\}, \{c, d\}\}$

$\{a, b\}$ non è unione di elementi in questa famiglia

⇒ non è una base.

→ se prendo $\{\{a\}, \{a, b\}, \{c\}\}$ $\{c\} \notin \tau \Rightarrow$ non è una base!

b) $\overset{o}{\{a\}} = \bigcup \{A, A \subseteq \{a\}, A \in \tau\} = \{a\}$ ($\{a\}$ è aperto)

$\overline{\{a\}} = \bigcap \{C, C \supseteq \{a\}, C \text{ chiuso in } \tau\} = \{a, b\}$

chiusi pu $\tau = \mathcal{C} = \{\emptyset, X, \{a, b\}, \{b\}\}$

$\overset{o}{\{b\}} = \emptyset$

$\overline{\{b\}} = b$ ($\{b\}$ è chiuso)

(c) (X, τ) è T_0 ? ^{To:} $\forall x, y \in X$ con $x \neq y$

? $\exists U \in \tau$ t.c. $x \in U$ e $y \notin U$

oppure $\exists V \in \tau$ t.c. $x \notin V$ e $y \in V$

se considero $x=c$ $y=d$

ogni aperto di τ che contiene c contiene anche d

⇒ (X, τ) non è T_0 .

(X, τ) è T_4 ? $\forall C, D$ chiusi disgiunti

? $\exists U, V \in \tau$ t.c. $U \cap V = \emptyset$ e $C \subseteq U$ e $D \subseteq V$

chiusi disgiunti di (X, τ) sono: X, \emptyset che sono anche aperti

$\{a, b\}, \{c, d\}$ che sono anche aperti, oppure

$\{b\}$ e $\{c, d\}$ che vanno bene con $U = \{a, b\}$ $V = \{c, d\}$ 16

$\Rightarrow (X, \tau) \in T_4$.

d) $(X, \tau) \xrightarrow{f} (\mathbb{R}, \tau_e) \exists f$ univoca e continua? No

Se tale f esistesse avrei $f(X) = 4$ punti

$$f(X) = \{x_1, x_2, x_3, x_4\} \quad \tau_e|_{f(X)} = \mathcal{D}_{f(X)}$$

allora avrei

$$(X, \tau) \xrightarrow{\varphi} (f(X), \mathcal{D}_{f(X)})$$

$\varphi = f$ ristretta all'immagine
iniettiva continua
suriettiva e anche aperta
ovviamente.

$\Rightarrow \varphi$ omeomorfismo, ma $\tau \neq \mathcal{D}_X$ assurdo. (A)
ultima pagina

e) Osserviamo preliminarmente che (X, τ) è sconnesso:

$\{a, b\}$ e $\{c, d\}$ sono aperti e chiusi propri per τ .

\rightarrow Ogni topologia su X strettamente meno fine di τ rende X connesso. No $\mathcal{P} = \{X, \emptyset, \{a, b\}, \{c, d\}\}$ è topologia su X , è strettamente meno fine di τ e (X, \mathcal{P}) è sconnesso. L'affermazione è falsa.

\rightarrow Ogni topologia su X più fine di τ rende X sconnesso. Vero: se \mathcal{P} è topologia tale che $\tau \subseteq \mathcal{P}$ (cioè \mathcal{P} è più fine di τ), in particolare $\{a, b\}$ e $\{c, d\}$ sono aperti e chiusi propri per \mathcal{P} . L'affermazione è vera

(*) Dimostrazione alternativa che $\nexists f: (X, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$ ¹⁷
iniettiva e continua:

Supponiamo che tale f esista

$$\begin{aligned} f(a) &= x_1 \\ f(b) &= x_2 \\ f(c) &= x_3 \\ f(d) &= x_4 \end{aligned}$$

Si come (\mathbb{R}, τ_e) è uno spazio metrico, i suoi
punti sono chiusi (τ_1).

f continua implica che

$f^{-1}(x_1) = \{a\}$ se chiuso
 $f^{-1}(x_2) = \{b\}$ se chiuso...
eccetera.

Ma già questa affermazione è impossibile