

## ESERCIZI 1

L. Stoppino, corso di Geometria 1  
Università di Pavia, a.a. 2019/20

1. Stabilire per quali  $(a, b, c) \in \mathbb{R}$  i seguenti punti di  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^3$  sono affinemente indipendenti.

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ c \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

Per  $a = 1$ ,  $b = 2$  e  $c = 2$  scrivere l'equazione del sottospazio affine che essi generano, e trovarne la giacitura.

2. Si considerino le seguenti terne di punti in  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^3$ .

$$\left\{ P_1 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1 \end{pmatrix}, P_2 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ 100 \end{pmatrix}, P_3 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ \pi/4 \end{pmatrix} \right\}.$$

$$\left\{ Q_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, Q_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, Q_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

$$\left\{ R_1 = \begin{pmatrix} 5/4 \\ 9/4 \end{pmatrix}, R_2 = \begin{pmatrix} -3/2 \\ -1/2 \end{pmatrix}, R_3 = \begin{pmatrix} 1/5 \\ 6/5 \end{pmatrix} \right\}.$$

- (a) Stabilire se sono allineati o meno.
- (b) Esiste un'affinità  $f$  di  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2$  tale che per ogni  $i = 1, 2, 3$   $f(P_i) = Q_i$ ?
- (c) Esiste un'affinità  $f$  di  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2$  tale che per ogni  $i = 1, 2, 3$   $f(P_i) = R_i$ ?
- (d) Esiste un'affinità  $f$  di  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2$  tale che per ogni  $i = 1, 2, 3$   $f(Q_i) = R_i$ ?
- (e) Stesse domande per una isometria (considerando la struttura euclidea standard su  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2$ ).

3. Si considerino le seguenti terne di punti in  $\mathbb{A}_{\mathbb{C}}^3$ :

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3/2 \\ 0 \\ -1/2 \end{pmatrix},$$

$$\begin{pmatrix} i \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1+i \\ 2i \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -i \end{pmatrix},$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Stabilire se sono o meno allineati. In caso positivo trovare la dimensione e una rappresentazione cartesiana dello spazio affine che generano.

4. Stabilire se i seguenti tre piani dati tramite le loro equazioni cartesiane in  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^3$ , appartengono o no a uno stesso fascio (proprio o improprio).
  - (a)  $x - y + z = 0$ ,  $-2x + 4y - 6z + 2 = 0$ ,  $y - 2z + 1 = 0$ ;
  - (b)  $2x - 3y + 3 = 0$ ,  $x - y + 6 = 0$ ,  $x - 3z - 1 = 0$ ;
  - (c)  $x - 4y = 0$ ,  $2x - 8y + 2 = 0$ ,  $2x + z = 0$ ;
  - (d)  $x - y + 2z = 5$ ,  $2x - 2y + 4z = 8$ ,  $-x + y - 2z = 0$ .
5. Dimostrare che il gruppo di omotetie di centro fissato  $O$  in uno spazio affine su un campo  $K$  (si veda la definizione nella Sezione 14 del Serresi, Geometria 1) è isomorfo al gruppo moltiplicativo  $K^*$ .
6. Sia  $\mathbb{A}$  uno spazio affine con spazio vettoriale associato  $V$  su un campo  $K$ . Sia fissato un punto  $O \in \mathbb{A}$ ; identifichiamo  $\mathbb{A}$  con  $V$  mediante la corrispondenza  $P \mapsto \overrightarrow{OP}$ . Una combinazione lineare  $a_1v_1 + \dots + a_nv_n$  di vettori  $v_i$  di  $V$ , con i coefficienti  $a_i \in K$  si dice combinazione baricentrica se  $\sum_{i=1}^n a_i = 1$ .
  - (a) Verificare che un sottoinsieme di  $V$  corrisponde ad un sottospazio affine di  $\mathbb{A}$  se e solo se è chiuso per combinazioni baricentriche.
  - (b) Verificare che un'applicazione  $f$  da  $\mathbb{A}$  in sè stesso è una affinità se e solo se rispetta le combinazioni baricentriche, cioè per ogni  $n \in \mathbb{N}$ , per ogni  $n$ -upla di vettori  $v_1, \dots, v_n$ , per ogni  $n$ -upla di  $a_i \in K$  tali che  $\sum_{i=1}^n a_i = 1$ ,  $f(a_1v_1 + \dots + a_nv_n) = a_1f(v_1) + \dots + a_nf(v_n)$ .
7. Sia  $\mathbb{A}$  uno spazio affine su un campo  $K$ .
  - (a) Dimostrare che se  $K$  possiede almeno  $n + 1$  elementi, allora  $\mathbb{A}$  non può essere unione di  $n$  sottospazi affini propri (sugg. usare un'induzione sulla dimensione dello spazio e/o sul numero di sottospazi affini).
  - (b) Dedurre dal punto precedente che uno spazio affine su un campo infinito (come sono  $\mathbb{R}$ ,  $\mathbb{Q}$  e  $\mathbb{C}$ ), non può essere unione finita di suoi sottospazi affini propri.

8. Si considerino i seguenti punti dello spazio affine  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2$ :  $P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $P_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $P_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}$ ,  
 $Q_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 8 \end{pmatrix}$ ,  $Q_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \end{pmatrix}$ ,  $Q_3 = \begin{pmatrix} 7 \\ 3 \end{pmatrix}$ . Esiste una affinità  $f$  di  $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2$  tale che  $f(P_i) = Q_i$  per ogni  $i = 1, 2, 3$ ? È unica? Si scriva esplicitamente  $f$ .
9. Sia  $\mathbb{A}$  uno spazio affine reale di dimensione  $n$ . Fissiamo un sistema di riferimento affine. Sia  $C$  il punto di coordinate affini  $(c_1, \dots, c_n)$ . Sia  $\sigma_P: \mathbb{A} \rightarrow \mathbb{A}$  la simmetria rispetto a  $C$ , definita così: per ogni  $P \in \mathbb{A}$ ,  $\sigma_C(P)$  è il punto tale che

$$\overrightarrow{PC} = \overrightarrow{C\sigma_C(P)}.$$

- (a) Dimostrare che in coordinate  $\sigma_C(x_1, \dots, x_n) = (2c_1 - x_1, \dots, 2c_n - x_n)$ .
- (b) Dimostrare che la composizione  $\sigma_C \circ \sigma_D$  di due simmetrie di centri rispettivamente  $C$  e  $D$  rispetto ad un punto è una traslazione di vettore  $2\overrightarrow{DC}$ .
10. Discutere le seguenti affermazioni. In uno spazio affine  $\mathbb{A}$ .
- (a) Le triplete di punti distinti allineati sono fra loro tutte affinemente equivalenti.
- (b) Gli insiemi formati da 4 punti distinti complanari sono tutti fra loro affinemente equivalenti.
11. In uno spazio affine di dimensione 3 sia  $\Pi_1, \Pi_2, \Pi_3$  una terna di piani tali che l'intersezione  $\Pi_1 \cap \Pi_2 \cap \Pi_3$  è un unico punto  $p$ . Dimostrare che per ogni altra terna di piani  $\Sigma_1, \Sigma_2, \Sigma_3$  tali che  $\Sigma_1 \cap \Sigma_2 \cap \Sigma_3$  è un solo punto, esiste  $f \in \text{Aff}(\mathbb{A})$  tale che  $f(\Pi_i) = \Sigma_i$  per ogni  $i = 1, 2, 3$ .
12. (a) Dimostrare che per sottoinsiemi di  $\mathbb{A}$ , spazio affine reale, la convessità è una proprietà affine.
- (b) Dimostrare che per sottoinsiemi di  $\mathbb{E}$ , spazio euclideo la convessità è una proprietà euclidea.
- (c) Fare un esempio di due sottoinsiemi di uno spazio affine reale che sono entrambi convessi ma non sono affinemente equivalenti.
- (d) Stesse domande usando il concetto di stellato in uno spazio affine reale e in uno spazio euclideo.
- (e) Esistono proprietà euclidee che non sono affini?
- (f) Esistono proprietà affini che non sono euclidee?

13. Consideriamo  $\mathbb{R}^3$  con la sua naturale struttura affine e la naturale struttura euclidea indotta dal prodotto scalare standard. Si considerino i punti

$$P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, P_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, P_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, P_4 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$Q_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, Q_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, Q_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, Q_4 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

- (a) Esiste un'affinità  $f$  tale che  $f(P_i) = Q_i$  per  $i = 1, \dots, 4$ ? Se sì, scriverla esplicitamente in coordinate.
- (b) Esiste un'isometria  $f$  tale che  $f(P_i) = Q_i$  per  $i = 1, \dots, 4$ ?
- (c) Esiste un'isometria  $f$  tale che  $f(P_i) = Q_i$  per  $i = 1, 2$ ? Se e sì, scriverla esplicitamente in coordinate.
14. Fare un esempio di due sottoinsiemi convessi di uno spazio euclideo che non siano congruenti.
15. Sia  $\mathbb{E}$  uno spazio euclideo bidimensionale. Siano  $s, r \subset \mathbb{E}$  due rette incidenti in un punto  $P = s \cap r$ . Siano  $\rho_r$  e  $\rho_s$  le riflessioni rispetto alle due rette. Dimostrare che  $\rho_r \circ \rho_s$  è una rotazione di centro  $P$  e di angolo  $2\theta$  dove  $\theta$  è l'angolo formato da  $r$  ed  $s$ .
16. Sia  $\mathbb{E}$  uno spazio euclideo bidimensionale. Mostrare che la composizione di due rotazioni di  $\mathbb{E}$  è o una rotazione oppure una traslazione.