

## Contenuti principali del corso

- ① Geometria Proiettiva
  - ② Topologia Generale
  - ③ Gruppo fondamentale e rivestimenti
  - ④ Analisi complesse in una variabile.
- 

## Geometria Proiettiva.

Siano  $\mathbb{K}$  un campo e  $V$  uno spazio vettoriale su  $\mathbb{K}$ .

Lo spazio proiettivo  $\mathbb{P}(V)$  associato a  $V$  è l'insieme

$$\mathbb{P}(V) = \frac{V \setminus \{0\}}{\sim}$$

dove  $v \sim w$  se  $\exists \lambda \in \mathbb{K}$  tale che  $v = \lambda w$ .

(Se tale  $\lambda$  esiste, automaticamente  $\lambda \in \mathbb{K}^* = \mathbb{K} \setminus \{0\}$  in quanto  $v \neq 0$  e  $w \neq 0$ ).

In altre parole,  $\mathbb{P}(V)$  è l'insieme delle rette (cioè sottospazi vettoriali 1-dimensionali) di  $V$ : infatti, la mappa

$$r \longmapsto [\text{generatore di } r]$$

$$\{\text{rette di } V\} \xrightarrow{\sim} \mathbb{P}(V)$$

è una ben definita bigezione (Esercizio).

Def.: la dimensione di  $\mathbb{P}(V)$  è

$$\dim \mathbb{P}(V) = \dim_{\mathbb{K}} V - 1$$

Uno spazio proiettivo di dim 1 si dice retta proiettiva,  
di dimensione 2 si dice piano proiettivo.

Esempi: ①  $\emptyset$  è uno spazio proiettivo di dimensione  
-1.

$$\text{Se } V = \{0\}, \quad \mathbb{P}(V) = \emptyset$$

$$\text{e } \dim \mathbb{P}(V) = \dim V - 1 = 0 - 1 = -1.$$

②  $\dim \mathbb{P}(V) = 0 \iff \mathbb{P}(V)$  consta di 1 punto.

$$\text{Infatti, } \dim \mathbb{P}(V) = 0 \iff \dim V = 1 \iff$$

$$\iff \forall v, w \in V \setminus \{0\} \text{ si ha } v \sim w.$$

③ Se  $V = \left(\frac{\mathbb{Z}}{2\mathbb{Z}}\right)^2$ ,  $\mathbb{P}(V)$  (che è la retta  
proiettiva "su  $\frac{\mathbb{Z}}{2\mathbb{Z}}$ ") consta di 3 punti.  
(Es.).

④ Se  $V = \mathbb{K}^{m+1}$ ,  $\mathbb{P}(\mathbb{K}^{m+1})$  si indica con  
 $\mathbb{P}^m(\mathbb{K})$  (o, in alcuni testi,  $\mathbb{K}\mathbb{P}^m$ ).

Convenzione: D'ora in poi, tutti gli spazi proiettivi  
saranno assunti DI DIMENSIONE FINITA.

Definizione: Sieno  $\mathbb{P}(V)$ ,  $\mathbb{P}(W)$  spazi proiettivi. Una

**TRASFORMAZIONE PROIETTIVA** è una funzione

$f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(W)$  tale che esiste  $\varphi: V \rightarrow W$  lineare

per cui  $f([v]) = [\varphi(v)] \quad \forall [v] \in \mathbb{P}(V)$ .

In tal caso,  $f$  si dice **INDOTTA** da  $\varphi$ .

Osservazioni: ① Se  $f$  è indotta da  $\varphi$ , allora  $\varphi$

è necessariamente **INIETTIVA**. Infatti,

se così non fosse, esisterebbe  $v \in \text{Ker } \varphi \setminus \{0\}$

per cui  $[\varphi(v)]$  non sarebbe definito

e l'uguaglianza  $f([v]) = [\varphi(v)]$  non

potrebbe esistere.

② Se  $\varphi: V \rightarrow W$  è iniettiva, effettivamente esse induce  $f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(W)$  trasformazione proiettiva.

Infatti, poniamo  $f([v]) = [\varphi(v)]$  e verifichiamo

che è una buona definizione. Fatto questo,  $f$

sarà la trasformazione proiettiva indotta da  $\varphi$ .

Per prima cosa, data  $[v] \in \mathbb{P}(V)$  si ha  $v \neq 0$ ,

per cui  $\varphi(v) \neq 0$  (perché  $\varphi$  è iniettiva), e

$[\varphi(v)]$  ha senso. Inoltre se  $[v] = [v']$ ,

allora  $v = \lambda v'$ ,  $\lambda \in K^* \Rightarrow \varphi(v) = \varphi(\lambda v') = \lambda \varphi(v')$

$\varphi$  è lineare!

$\Rightarrow \varphi(v) \sim \varphi(v') \Rightarrow [\varphi(v)] = [\varphi(v')]$

③ Domanda: Date  $f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(W)$  trasformazione proiettiva, "quante sono" le  $\varphi: V \rightarrow W$  lineari che inducono  $f$ ?

Risposta: DOMANI.

Proposizione: ①  $\text{Id}: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(V)$  è una trasformazione proiettiva  
② Composizione di trasformazioni proiettive è una trasformazione proiettiva.

Dim.: ① Segue dal fatto che  $\text{Id}_{\mathbb{P}(V)}$  è indotta da  $\text{Id}_V$ , che è lineare.

② Segue dal fatto che la composizione di mappe lineari iniettive è lineare iniettiva.

Dunque se  $f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(W)$ ,  $g: \mathbb{P}(W) \rightarrow \mathbb{P}(Z)$  sono trasformazioni proiettive indotte da  $\varphi, \psi$ , allora  $g \circ f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(Z)$  è una trasformazione proiettiva indotta da  $\psi \circ \varphi$ .

Notazione: Se  $f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(W)$  è indotta da  $\varphi: V \rightarrow W$ , scriveremo  $f = [\varphi]$ .

Proposizione:  $f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(W)$  trasformazione proiettiva. Allora  $f$  è iniettiva, ed i seguenti fatti sono equivalenti:

①  $f$  è suriettiva

②  $f$  è biiettiva

$$\textcircled{3} \dim P(V) = \dim P(W)$$

$\textcircled{4}$   $f$  è invertibile come morfismo tra spazi proiettivi, cioè  $\exists g: P(W) \rightarrow P(V)$  trasformazione proiettiva con  $f \circ g = \text{Id}_{P(W)}$  e  $g \circ f = \text{Id}_{P(V)}$ .

Se valgono  $\textcircled{1} - \dots - \textcircled{4}$ ,  $f$  si chiama **ISOMORFISMO PROIETTIVO**.

Dim.:  $f$  iniettiva: Se  $f([v]) = f([w])$  e  $f = [\varphi]$ , allora per definizione  $[\varphi(v)] = [\varphi(w)]$ , cioè  $\exists \lambda \in \mathbb{K}^*$  con  $\varphi(v) = \lambda \varphi(w) \Rightarrow \varphi(v) = \varphi(\lambda w) \Rightarrow v = \lambda w \Rightarrow [v] = [w]$ .

$\uparrow$   
 $\varphi$  iniettiva

Perciò, è chiaro che  $\textcircled{1} \Leftrightarrow \textcircled{2}$

$\textcircled{2} \Rightarrow \textcircled{3}$  Se  $f$  è bigettiva,  $f = [\varphi]$ , allora

$\varphi: V \rightarrow W$  è surgettiva: se non lo fosse e  $H = \varphi(V)$ , esisterebbe  $w \in W \setminus H$ , e  $[w]$  non appartenderebbe all'immagine di  $f$ : se  $f([v]) = [w]$ ,  $[\varphi(v)] = [w]$ ,  $\varphi(v) = \lambda w$  per qualche  $\lambda \in \mathbb{K}^*$ . Ma  $\varphi(v) \in H$ ,  $w \notin H$ , per cui  $\lambda w \notin H$  (unico  $\lambda \neq 0$ ), assurdo.

Dunque  $\varphi$ , essendo iniettiva e surgettiva, è bigettiva.

Per un fatto noto sulle mappe lineari,  $\varphi: V \rightarrow W$  è

un isomorfismo  $\Rightarrow \dim V = \dim W \Rightarrow \dim P(V) = \dim P(W)$ .

$\textcircled{3} \Rightarrow \textcircled{4}$  Se  $\dim P(V) = \dim P(W)$ . Allora

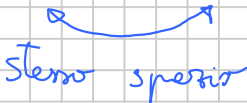
$\dim V = \dim W$  e, se  $f = [\varphi]$ ,  $\varphi: V \rightarrow W$  è lineare e iniettiva tra spazi della stessa dimensione.

Dunque  $\exists \varphi^{-1} : W \rightarrow V$  lineare inversa di  $\varphi$ .

Posto  $g = [\varphi^{-1}] : \mathbb{P}(W) \rightarrow \mathbb{P}(V)$ , si verifica

che  $f \circ g = \text{Id}_{\mathbb{P}(W)}$  e  $g \circ f = \text{Id}_{\mathbb{P}(V)}$ .

①  $\Rightarrow$  ② ovvio in quanto funzioni invertibili sono bigettive.

Def:  $f : \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(V)$  trasformazione proiettiva  
  
stesso spazio

si dice **PROIETTIVITÀ**. Per questo visto  
le proiettività sono sempre isomorfismi proiettivi.

Exercise: Sia  $f : \mathbb{P}^n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$  una trasformazione  
proiettiva, con  $n$  PARI. Allora  $\exists P \in \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$   
con  $f(P) = P$ .

Svolgimento: Sia  $f = [\varphi]$ ,  $\varphi : \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}$  lineare.

Poiché  $n$  è pari,  $n+1$  è dispari, per cui il polinomio  
caratteristico di  $\varphi$ , avendo grado dispari, ha almeno una  
radice, e  $\varphi$  ammette un autovettore  $v$ , cioè un  
 $v \neq 0$  tale che  $\varphi(v) = \lambda v$  per qualche  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

Dunque, posto  $P = [v]$ , abbiamo

$$f(P) = f([v]) = [\varphi(v)] = [\lambda v] = [v] = P.$$

Osservazioni: ① I punti fissi di  $f: \mathbb{P}(V) \rightarrow \mathbb{P}(V)$  sono in bijezione con gli autooperatori 1-dimensionali di  $\varphi: V \rightarrow V$ , dove  $\varphi$  induce  $f$ . (Esercizio)

② Ragionando come sopra, si mostra che ogni proiezione  $f: \mathbb{P}^n(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{C})$  ha almeno un punto fisso ( $\forall n \in \mathbb{N}$ ).

## SOTTOSPAZI

Fissiamo  $\mathbb{P}(V)$ . Un SOTTOSPAZIO  $S$  di  $\mathbb{P}(V)$  è un sottoinsieme  $S \subseteq \mathbb{P}(V)$  tale che, se  $\pi: V \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{P}(V)$  è la proiezione al quoziente,  $\pi^{-1}(S) = H \setminus \{0\}$  per qualche sottospazio vettoriale  $H$  di  $V$ . In tal caso si ha

$$S = \pi(H \setminus \{0\}) \stackrel{''}{=} \mathbb{P}(H)$$

più che un'uguaglianza, è una bijezione naturale.

la dimensione di  $S$  è  $\dim S = \dim H - 1 = \dim \mathbb{P}(H)$ .

la codimensione di  $S$  è  $\dim \mathbb{P}(V) - \dim S = \dim V - \dim H$ .

Proposizione: L'intersezione di sottospazi proiettivi è un sottospazio proiettivo.

Dim.: Sieno  $S_i, i \in I$ , sottospazi di  $\mathbb{P}(V)$  e  $\forall i \in I$  sia  $H_i \subseteq V$  un sottospazio vettoriale tale che

$S_i = \mathbb{P}(H_i)$ . Allora  $\bigcap_{i \in I} H_i$  è un sottospazio vettoriale di  $V$  e

$$\bigcap_{i \in I} S_i = \mathbb{P}\left(\bigcap_{i \in I} H_i\right).$$

verificatelo! È semplicissimo.  $\square$

Per la verifica, può essere utile (ed è comunque interessante) notare preliminarmente che, se  $S$  è un sottospazio proiettivo di  $\mathbb{P}(V)$ , allora il sottospazio  $H \subseteq V$  per cui  $S = \mathbb{P}(H \setminus \{0\})$  è unico (ed è esattamente  $\mathbb{P}^{-1}(S) \cup \{0\}$ ).

Def.: Sia  $A \subseteq \mathbb{P}(V)$  un sottoinsieme. Allora indicheremo con  $L(A) \subseteq \mathbb{P}(V)$  il più piccolo sottospazio proiettivo di  $\mathbb{P}(V)$  che contiene  $A$ .

$L(A)$  si chiama **SOTTOSPAZIO GENERATO** da  $A$ .

È una buona definizione per la proposizione precedente:

$L(A)$  è l'intersezione di tutti i sottospazi proiettivi che contengono  $A$ .

Osservazione: L'unione  $S_1 \cup S_2$  di sottospazi proiettivi di  $\mathbb{P}(V)$  non è in generale un sottospazio proiettivo (lo è solo se  $S_1 \subseteq S_2$  o  $S_2 \subseteq S_1$ ). Il sottospazio "somma" di  $S_1$  e  $S_2$  è  $L(S_1, S_2) := L(S_1 \cup S_2)$



Teorema (Formule di Grassmann proiettive): Siano  $S_1, S_2$  sottospazi proiettivi di  $\mathbb{P}(V)$ . Allora

$$\dim L(S_1, S_2) = \dim S_1 + \dim S_2 - \dim (S_1 \cap S_2)$$

Lemma: Siano  $S_1 = \mathbb{P}(H_1)$ ,  $S_2 = \mathbb{P}(H_2)$ . Allora

$$L(S_1, S_2) = \mathbb{P}(H_1 + H_2).$$

Dim. lemma: Infatti, sia  $H$  un sottospazio di  $V$  tale che  $\mathbb{P}(H) \supseteq L(S_1, S_2)$ . Allora, poiché

$$S_1 \subseteq L(S_1, S_2) \subseteq \mathbb{P}(H) \text{ si ha } H_1 \subseteq H, \text{ e}$$

$$S_2 \subseteq L(S_1, S_2) \subseteq \mathbb{P}(H) \Rightarrow H_2 \subseteq H.$$

Dunque  $H_1 + H_2 \subseteq H$  (fatto ovvio di algebra lineare).

$$\text{D'altro canto, } H_1 + H_2 \supseteq H_1 \Rightarrow \mathbb{P}(H_1 + H_2) \supseteq \mathbb{P}(H_1) = S_1$$

$$H_1 + H_2 \supseteq H_2 \Rightarrow \mathbb{P}(H_1 + H_2) \supseteq \mathbb{P}(H_2) = S_2$$

Dunque  $\mathbb{P}(H_1 + H_2)$  è un sottospazio proiettivo che contiene  $S_1 \cup S_2$ , per cui  $L(S_1, S_2) \subseteq \mathbb{P}(H_1 + H_2)$

Per quanto visto prima, d'altro canto, se  $H$  è un sottospazio vettoriale tale che  $S_1 \cup S_2 \subseteq \mathbb{P}(H)$ ,

allora  $H_1 + H_2 \subseteq H$ . Dunque

$\mathbb{P}(H_1 + H_2)$  è il più piccolo sottospazio proiettivo che contiene  $S_1 \cup S_2$ , come voluto.

Dim. Formula di Grassmann: Siano  $H_1, H_2$  sottospazi

vettoriali di  $V$  con  $S_1 = \mathbb{P}(H_1)$ ,  $S_2 = \mathbb{P}(H_2)$ . Allora

$$\dim L(S_1, S_2) = \dim \mathbb{P}(H_1 + H_2) = \dim(H_1 + H_2) - 1 =$$

$$= \dim H_1 + \dim H_2 - \dim(H_1 \cap H_2) - 1 =$$



Dimensioni vettoriali

$$= (\dim S_1 + 1) + (\dim S_2 + 1) - (\dim(S_1 \cap S_2) + 1) - 1 =$$

$$= \dim S_1 + \dim S_2 - \dim(S_1 \cap S_2).$$