

Proposizione - Definizione: ① Sia $V \subseteq \mathbb{P}^n(\mathbb{K})$ un sottospazio proiettivo di dimensione k non contenuto in H_0 . Allora $\mathcal{I}_0^{-1}(V \cap U_0)$ è un sottospazio affine di \mathbb{K}^n , detto **PARTE AFFINE** di V , la cui dimensione (affine) è uguale a quella (proiettiva) di V .

② Viceversa, se $W \subseteq \mathbb{K}^n$ è un sottospazio affine di dimensione k , allora $\exists!$ sottospazio proiettivo \overline{W} di $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$ tale che $\mathcal{I}_0^{-1}(\overline{W} \cap U_0) = W$. Tale \overline{W} si chiama **CHIUSURA PROIETTIVA** di W , e soddisfa $\dim \overline{W} = \dim W$.

↑ proiettiva ↑ affine

Dimostrazione: ① Sia $h = n - k$ la codimensione di V . Allora V è definito da un sistema di equazioni contenente **di rango h** della forma

$$\begin{cases} a_{10}x_0 + \dots + a_{1n}x_n = 0 \\ \dots \\ a_{h0}x_0 + \dots + a_{hn}x_n = 0 \end{cases}$$

Per definizione, $\mathcal{I}_0(x_1, \dots, x_n) \in V \Leftrightarrow [1, x_1, \dots, x_n] \in V$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = -a_{10} \\ \dots \\ a_{h1}x_1 + \dots + a_{hn}x_n = -a_{h0} \end{cases}$$

che è un sistema lineare NON omogeneo nelle n variabili (x_1, \dots, x_n) . Per costruzione, l'insieme delle soluzioni del sistema è $\mathcal{S}_0^{-1}(V \cap U_0)$. Per concludere, basta perciò verificare che questo sistema definisce un sottospazio affine di codimensione h , cioè, per Rouché-Capelli, che

$$\text{rk} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{h1} & \dots & a_{hn} \end{pmatrix} = \text{rk} \left(\begin{array}{ccc|c} a_{11} & \dots & a_{1n} & -a_{10} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{h1} & \dots & a_{hn} & -a_{h0} \end{array} \right) = h$$

vero per Rouché-Capelli, in quanto, poiché per ipotesi $V \not\subseteq H_0$, il sistema ha soluzioni.

Questo rango è $= h$ per ipotesi: questa matrice è ottenuta dalle equazioni cartesiane di H spostando una colonna e cambiandole il segno.

Ciò conclude la dimostrazione di ①.

② Il sottospazio affine W ha equazioni cartesiane

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \dots \\ a_{h1}x_1 + \dots + a_{hn}x_n = b_h \end{cases}$$

$$\text{con } \text{rk} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{h1} & \dots & a_{hn} \end{pmatrix} = \text{rk} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{h1} & \dots & a_{hn} & b_h \end{pmatrix} = h$$

Poniamo \overline{W} il sottospazio proiettivo ottenuto

"sostituendo" $\frac{x_i}{x_0}$ a $x_i \quad \forall i \neq 0$, cioè il sottospazio di equazioni

$$\begin{cases} -b_2 x_0 + a_{11} x_1 + \dots + a_{1n} x_n = 0 \\ \dots \\ -b_h x_0 + a_{h1} x_1 + \dots + a_{hn} x_n = 0 \end{cases}$$

Ripercorrendo questo fatto in ①, si vede che $\mathcal{J}_0^{-1}(\overline{W} \cap U_0) = W$. Ciò dà l'esistenza.

Per l'unicità, siano W_1, W_2 due sottospazi proiettivi di W . Allora per definizione $\mathcal{J}_0^{-1}(W_1 \cap U_0) = \mathcal{J}_0^{-1}(W_2 \cap U_0) = W$, cioè W è la parte affine sia di W_1 sia di W_2 .

In particolare, $\dim W_1 = \dim W_2$. Per Grassmann, se fosse $W_1 \neq W_2$, avremmo $\dim(W_1 \cap W_2) < \dim W_1 = \dim W$,

ma avremmo ancora $\mathcal{J}_0^{-1}((W_1 \cap W_2) \cap U_0) = W$, per cui, per ①, $\dim(W_1 \cap W_2) = \dim W$, assurdo.

□

Esercizio: Siano r_1, r_2 due rette affini parallele e distinte di \mathbb{K}^2 . Allora $\overline{r_1} \cap \overline{r_2}$ coincide col punto all'infinito di r_1 , che coincide con quello di r_2 .

Dim.: In generale, se r ha equazione $ax_1 + bx_2 + c = 0$, il punto all' ∞ di r si ottiene prendendo $\overline{r} \cap H_0$.

\overline{r} ha equazione $ax_1 + bx_2 + cx_0 = 0$ (visto sopra: vi ricordo che ciò segue dal fatto che vorremmo sostituire

x_i con $\frac{x_i}{x_0}$, per cui $ax_1 + bx_2 + c = 0$ diventerebbe

$a\frac{x_1}{x_0} + b\frac{x_2}{x_0} + c = 0$, cioè $ax_1 + bx_2 + cx_0$; i condizionati sono dovuti al fatto che sto dimensionalmente moltiplicando e/o dividendo per x_0 ; la vera dimostrazione è quella sopra).

Dunque $\pi \cap H_0$ è definito da

$$\begin{cases} ax_1 + bx_2 + cx_0 = 0 \\ x_0 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} ax_1 + bx_2 = 0 \\ x_0 = 0 \end{cases}$$

che ha come soluzione il punto $[0, -b, a] = \pi \cap H_0$

(stiamo supponendo $(a, b) \neq (0, 0)$ dall'origine, perché $ax_1 + bx_2 + c = 0$ è l'equazione di una retta affine).

Dunque il punto all'∞ di una retta di equazione

$ax_1 + bx_2 + c = 0$ è $[0, -b, a]$, dal che segue che rette parallele hanno lo stesso punto all'∞, da cui la tesi.

CURVE ALGEBRICHE PIANE

Fatto noto su $K[x_1, \dots, x_n]$: tale anello è un U.F.D.,

cioè un dominio a fattorizzazione unica, cioè ogni

$p \in K[x_1, \dots, x_n] \setminus \{0\}$, ammette un'unica (e meno dell'ordine e di moltiplicazione per elementi di K^*) decomposizione

$$p = a \cdot p_1^{d_1} \cdots p_k^{d_k}, \quad a \in K^*, \quad p_i \text{ IRRIDUCIBILE}$$

(cioè tale che, se $p_i = r_i \cdot s_i$, allora $\deg r_i = 0$ o $\deg s_i = 0$), $\forall i = 1, \dots, k$).

Def.: Una **CURVA AFFINE** (piena) è una classe di equivalenza $[f]$, con $f \in \mathbb{K}[x_1, x_2] \setminus \{0\}$, con $f \sim g \iff \exists \lambda \in \mathbb{K}^*$ tale che $f = \lambda \cdot g$.

In sostanza, è un'equazione polinomiale, a meno di scalari.

Lo indicheremo spesso con $C = [f]$. Diciamo che:

- $\deg C = \deg f$ (è ben definito, perché se $f = \lambda g$, $\deg f = \deg g$);
- che C è irriducibile se f lo è (è una nozione ben definita);
- che C' è una componente irriducibile di C se $C' = [p]$ e p è un fattore irriducibile di f ;
- se $C = [f]$, $C' = [g]$, indicheremo con $C + C' = [f \cdot g]$ (è facile vedere che $C + C'$ è ben definito)

Da quanto visto, segue che una curva C si decompone nelle sue componenti irriducibili:

$$C = n_1 C_1 + \dots + n_k C_k, \quad \text{con } C_i \text{ irriducibile } \forall i,$$

e $n_i C_i := \underbrace{C_i + \dots + C_i}_{n_i \text{ volte}}$; n_i indice moltiplicativo di C_i in C .

C si dice **RIDOTTA** se, data la decomposizione in irriducibili con $C_i \neq C_j \forall i \neq j$, si ha $n_i = 1 \forall i$.

Definizione: Se $C = [f]$ è una curva affine, il **SUPPORTO** di C è l'insieme

$$V(C) = \{(x_1, x_2) \in \mathbb{K}^2 : f(x_1, x_2) = 0\}.$$

↑ "variety"

È ben definito perché se $f = \lambda g$, $\lambda \in \mathbb{K}^*$, gli zeri di f coincidono con quelli di g .

Osservazione: Se C, C' sono curve, $V(C + C') = V(C) \cup V(C')$.

Segue dal fatto che $(f \cdot g)(x_1, x_2) = 0 \Leftrightarrow f(x_1, x_2) = 0 \text{ o } g(x_1, x_2) = 0$.

Notazioni - convenzioni: Se $C = [f]$, si dice che C "ha equazione" f o $f=0$, e, con un abuso, a volte si scrive

$$C = \{f=0\}. \quad \text{scrittura formalmente molto errata}$$

Esempi: ① $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, C di equazione $x_1 \cdot x_2 = 0$.

C è riducibile con componenti irriducibili

$x_1 = 0$ e $x_2 = 0$, per cui $V(C)$ è unione di due rette (complesse).

È ridotta, in quanto le componenti irriducibili hanno entrambe molteplicità 1.

② $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, C' di equazione $x_1^2 \cdot x_2 = 0$.

Allora C' è DIVERSA da C dell'esempio ①, anche se $V(C) = V(C')$.

C' non è ridotta perché la sua decomposizione in irriducibili è $C' = 2C_1 + C_2$,

con C_1 di equazione $x_1=0$ e C_2 di equazione $x_2=0$.

③ $K=\mathbb{R}$, C di equazione $x_1^2+x_2^2=0$

$$V(C) = \{(x_1, x_2) \text{ con } x_1^2+x_2^2=0\} = \{(0,0)\}$$

dunque il supporto di C è solo un punto!

È irriducibile, perché se avessimo

$$x_1^2+x_2^2 = p \cdot q \quad \text{con } \deg p \neq 0, \deg q \neq 0, \text{ allora}$$

$\deg p = \deg q = 1$, per cui $V(C)$ dovrebbe essere

$V([p]) \cup V([q])$, che è unione di due rette (eventualmente coincidenti).

④ $K=\mathbb{C}$, C di equazione $x_1^2+x_2^2=0$.

Qui $x_1^2+x_2^2 = (x_1+ix_2) \cdot (x_1-ix_2)$, per cui

C è riducibile, e $V(C)$ è unione di due rette complesse.

⑤ $K=\mathbb{R}$, C di equazione $x_1^2+x_2^2+x_1+1$.

Allora $V(C) = \emptyset$! Infatti, $\forall x_1 \in \mathbb{R}$

si ha $x_1^2+x_1+1 > 0$ per cui

$$x_1^2+x_2^2+x_1+1 > 0. \quad \text{Ne segue, esattamente come in}$$

③, che C è irriducibile.

Dunque curve diverse possono avere lo stesso supporto e esistono curve (almeno in \mathbb{R}) con supporti più piccoli del previsto. Le cose vanno un po' meglio in campi algebricamente chiusi, come \mathbb{C} , dove è possibile

dimostrare (ad esempio) che ogni curva ha supporto con infiniti punti, e che due curve irriducibili con lo stesso supporto coincidono (in \mathbb{R} ciò è falso: $x_1^2 + x_2^2 + 1 = 0$ e $x_1^2 + x_2^2 + 2 = 0$ hanno lo stesso supporto (vuoto!) ma sono diverse ed entrambe irriducibili).

CURVE PROIETTIVE

Def.: Un polinomio $p \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ si dice OMOGENEO di grado d se ogni monomio che compare in p ha grado d . I polinomi omogenei di grado d uniti al polinomio nullo formano uno spazio vettoriale, che denotiamo con $\mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]_d$.

Def.: Una CURVA PROIETTIVA (piena) di grado d in \mathbb{K} è un elemento di $\mathbb{P}(\mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]_d)$, cioè un polinomio omogeneo in x_0, x_1, x_2 di grado d , e meno di moltiplicazione per scalari non nulli.

Osservazione: Se $f \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]_d$, allora $\forall \lambda \in \mathbb{K}^*$, $f(\lambda x_0, \lambda x_1, \lambda x_2) = \lambda^d f(x_0, x_1, x_2)$, per cui ha senso dire che $f([x_0, x_1, x_2]) = 0$, intendendo che $f(x_0, x_1, x_2) = 0 \forall$ rappresentante di $[x_0, x_1, x_2]$. Attenzione: ciò sarebbe falso se f non fosse omogeneo; inoltre, anche se f è omogeneo,

$f([x_0, x_1, x_2])$ non è ben definito; quel che è ben definito è solo il suo annullarsi o meno.

Di più, se $C = [f]$ è una curva proiettiva, è ben definito il suo supporto $V(C) = \{P \in \mathbb{P}^2(K) \text{ con } f(P) = 0\}$: il fatto che $f(P) = 0$ non dipende né dalla scelta del rappresentante di P né da quella di f come rappresentante di C .

Proprietà dei polinomi omogenei:

Sia $f \in K[x_0, x_1, x_2]_d$. Allora:

- ① $f(tx_0, tx_1, tx_2) = t^d f(x_0, x_1, x_2)$.
- ② se q divide f in $K[x_0, x_1, x_2]$, allora anche q è omogeneo.
- ③ (Identità di Eulero): Dette f_{x_i} la derivate parziali di f rispetto a x_i , si ha

$$x_0 f_{x_0} + x_1 f_{x_1} + x_2 f_{x_2} = d \cdot f$$

Precisazioni: l'uguaglianza in ① è vera non solo $\forall t, x_0, x_1, x_2 \in K$, ma anche come uguaglianza in $K[t, x_0, x_1, x_2]$ (riflettete su come ciò voglia dire, ricordando la differenza tra polinomi e funzioni polinomiali: se $K = \mathbb{C}/\mathbb{P}^2$, i polinomi $X^P - X$ e 0 sono diversi

me definiscono la stessa funzione polinomiale).

Con derivate parziali di un polinomio si intendono le derivate formale rispetto alle variabili considerate, pensando le altre variabili come costanti.

$$\text{Se } f = x_0^2 x_1 x_2 + x_0 x_1^3 + x_1^2 x_2^2$$

$$f_{x_0} = 2x_0 x_1 x_2 + x_1^3 + 0$$