

ORIGINI DELLA GEOMETRIA PROIETTIVA

DESCRIZIONE ASSIOMATICA DEL PIANO PROIETTIVO

Si può definire il piano proiettivo mediante *quattro assiomi di incidenza tra punti e rette*.

- Due punti determinano una unica retta.
- In ogni retta ci sono almeno tre punti.
- Esistono tre punti non allineati.
- Due rette qualsiasi si incontrano in un punto.

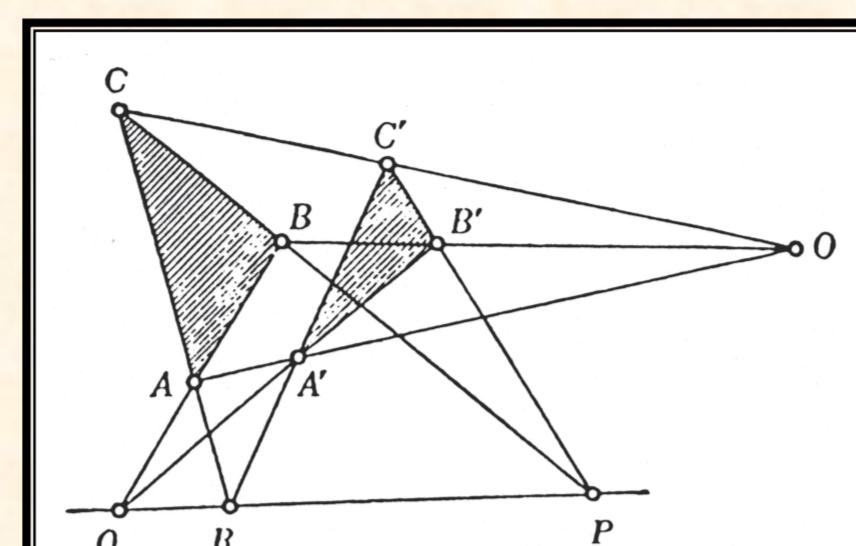
Se un insieme di punti verifica questo sistema di assiomi, in cui si evidenziano certi sottoinsiemi come rette e si definisce la relazione di *incidenza* "punto appartiene a retta", allora abbiamo un piano proiettivo.

Segue ora una domanda naturale: *Che relazione c'è tra questa definizione assiomatica di piano proiettivo e la costruzione del piano proiettivo come l'insieme delle rette di uno spazio vettoriale di dimensione 3?*

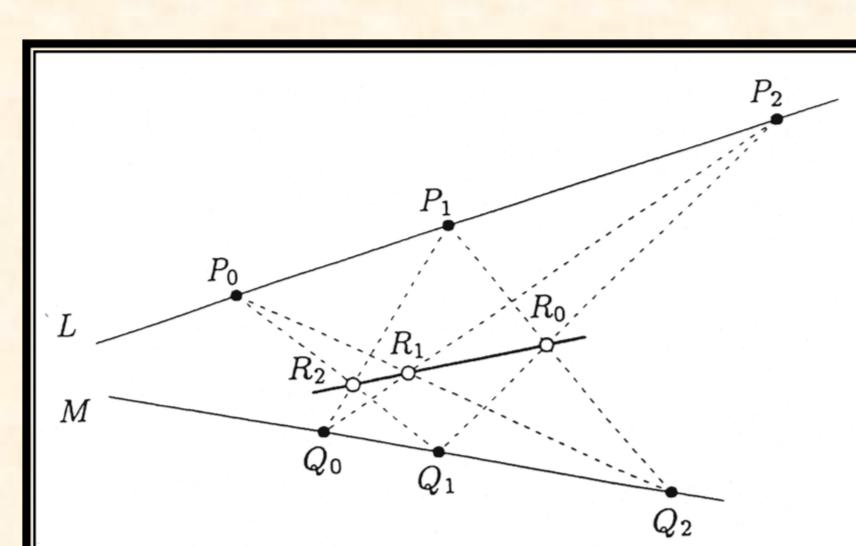
Per facilitare le spiegazioni conveniamo di denominare *piano proiettivo assiomatico* qualunque insieme di punti e rette verificante la assiomatica qui sopra e *piano proiettivo algebrico* l'insieme delle rette di uno spazio vettoriale di dimensione 3.

Per prima cosa si osserva che un piano proiettivo algebrico (definito sopra un corpo K finito o infinito, con 2 o più elementi) verifica il sistema di assiomi, ed è pertanto un piano proiettivo assiomatico. Ma: e reciprocamente?

La risposta a questa questione è *NO: esistono piani proiettivi assiomatici che non sono algebrici*.



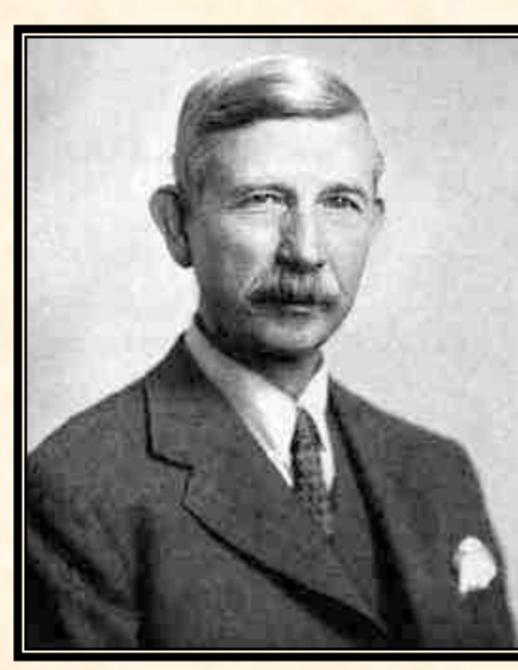
Teorema di Desargues



Teorema di Pappo



O. Veblen

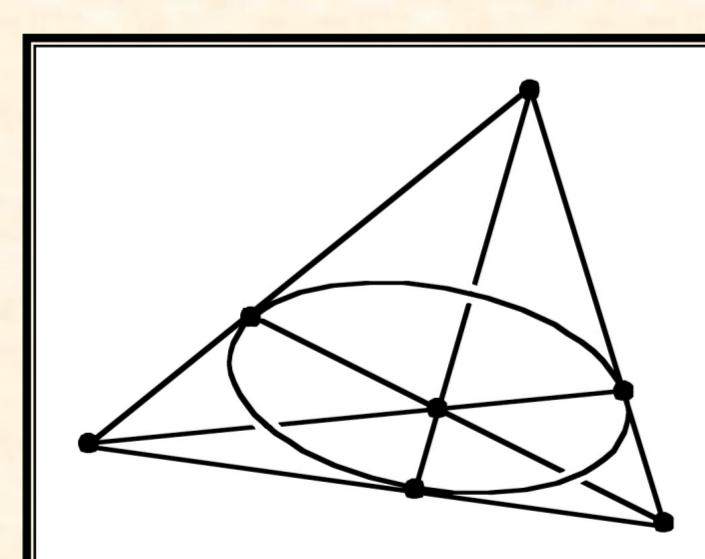


J.H.M. Wedderburn

PIANI PROIETTIVI FINITI

Gli assiomi che definiscono un piano proiettivo possono applicarsi anche a insiemi finiti di punti e rette, situazione che si scosta dall'intuizione geometrica più immediata. Si hanno in questo caso i **piani proiettivi finiti**.

È chiaro che se un piano proiettivo finito è definito sopra un corpo, questo deve essere finito. Si dimostra che se il corpo ha p elementi, il piano proiettivo ha $1+p+p^2$ punti, e lo stesso numero $1+p+p^2$ di rette. In questo modo, il piano proiettivo finito più piccolo è definito sul corpo con due elementi, e risulta avere 7 punti e 7 rette. Questo piano di 7 punti si rappresenta come nella figura a lato, che mostra le incidenze di punti e rette. Un altro esempio importante di piano proiettivo finito è il piano proiettivo non desarguesiano di Veblen e Wedderburn: si tratta di un piano proiettivo con 91 punti. Questo piano non è algebrico, però esiste un altro piano proiettivo con 91 punti che invece lo è: è definito su un corpo finito con $p=9$ elementi (dato che in questo caso $1+p+p^2=91$).

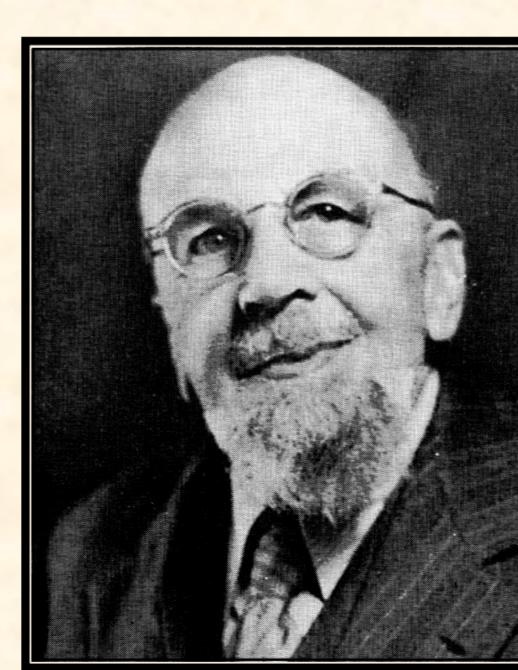


Configurazione di Fano

La Geometria Proiettiva finita è stata presa in considerazione già da VON STAUDT, e formalizzata rigorosamente da matematici successivi. Tra questi va ricordato particolarmente GINO FANO (1871–1952): la configurazione del piano proiettivo con sette punti porta il suo nome.



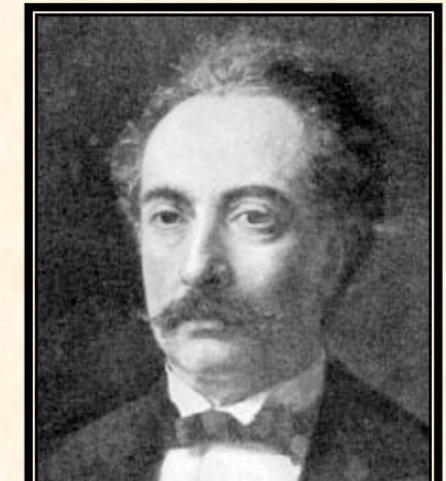
K.G.Ch. von Staudt



G. Fano

IL MODELLO PROIETTIVO DEL PIANO IPERBOLICO

Nel 1871 FELIX KLEIN presentò un *modello proiettivo di geometria non euclidea*, seguendo idee anteriori di EUGENIO BELTRAMI (1835–1900). Questo modello è utile per acquisire una visione globale del piano iperbolico e comprendere alcune sue peculiarità.



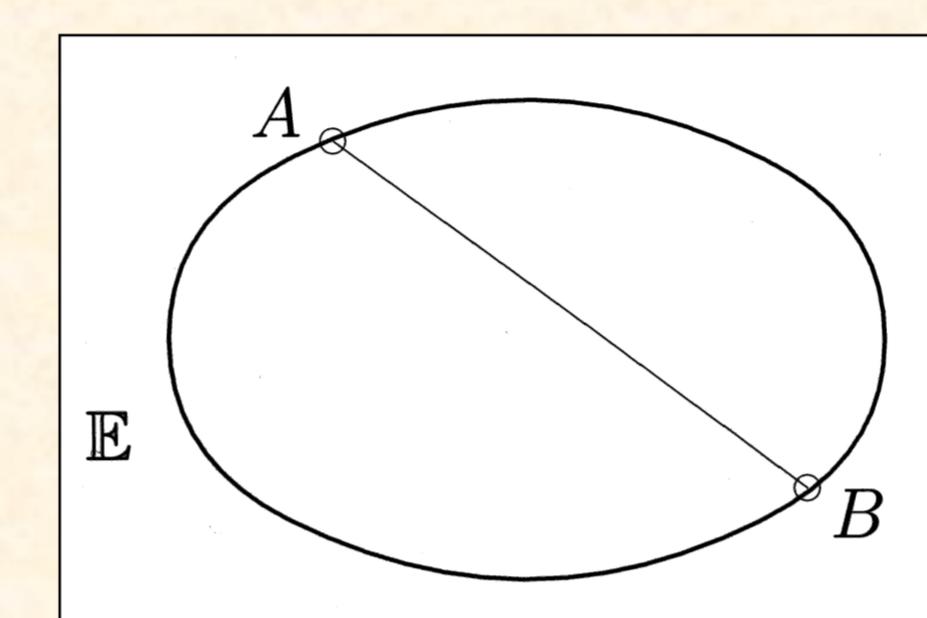
E. Beltrami



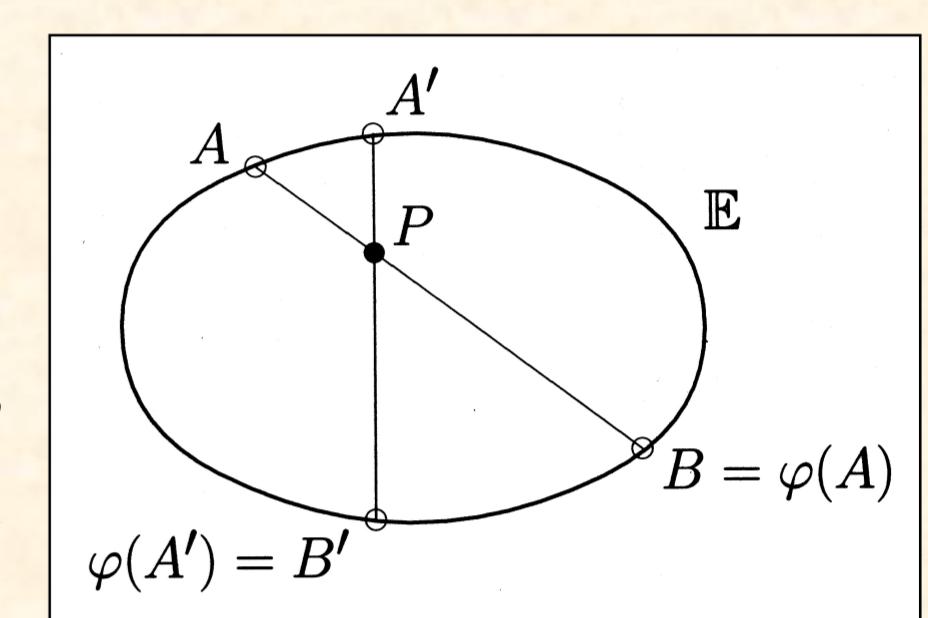
F. Klein

MOVIMENTI

I *movimenti* di questo piano iperbolico sono quelli del piano proiettivo (le *collineazioni*) che lasciano invariante l'assoluto \mathbb{E} . Ovviamente quello che interessa sono le restrizioni di tali collineazioni al piano iperbolico. Due figure del piano iperbolico sono da considerarsi uguali (*o congruenti*) se esiste un movimento che porta l'una nell'altra.



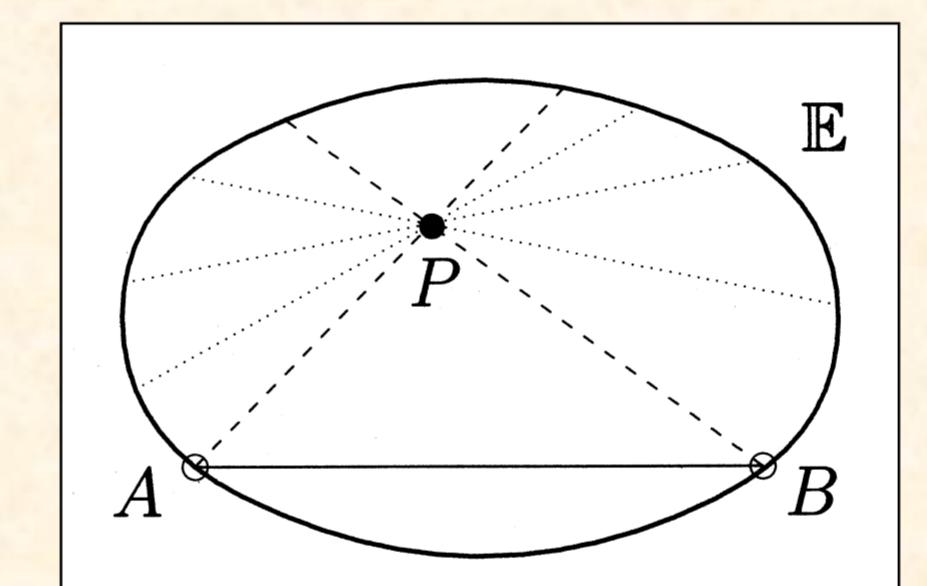
A e B non sono punti della retta del piano iperbolico, che pertanto è illimitata.



Esempio di movimento: una omologia φ di centro P che induce una involuzione sull'assoluto. Questo movimento si chiama simmetria di centro P.

PARALLELISMO

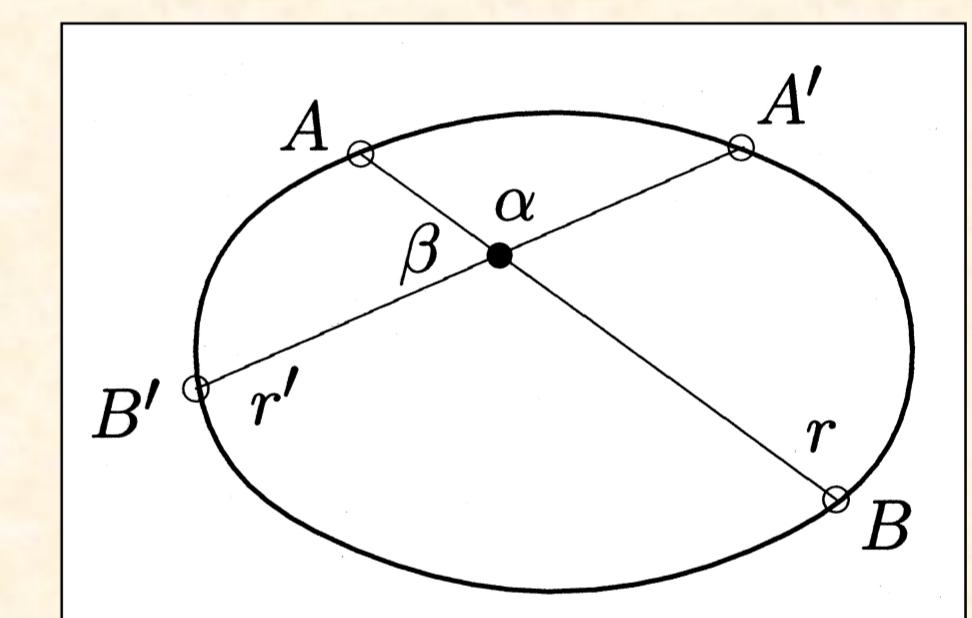
Osserviamo che nel piano iperbolico non è verificato il *Quinto Postulato di Euclide*: per un punto esterno ad una retta si possono tracciare infinite rette che non la intersecano.



Le rette PA e PB si chiamano parallele ad AB e le altre ultraparallele ad AB.

PERPENDICOLARITÀ

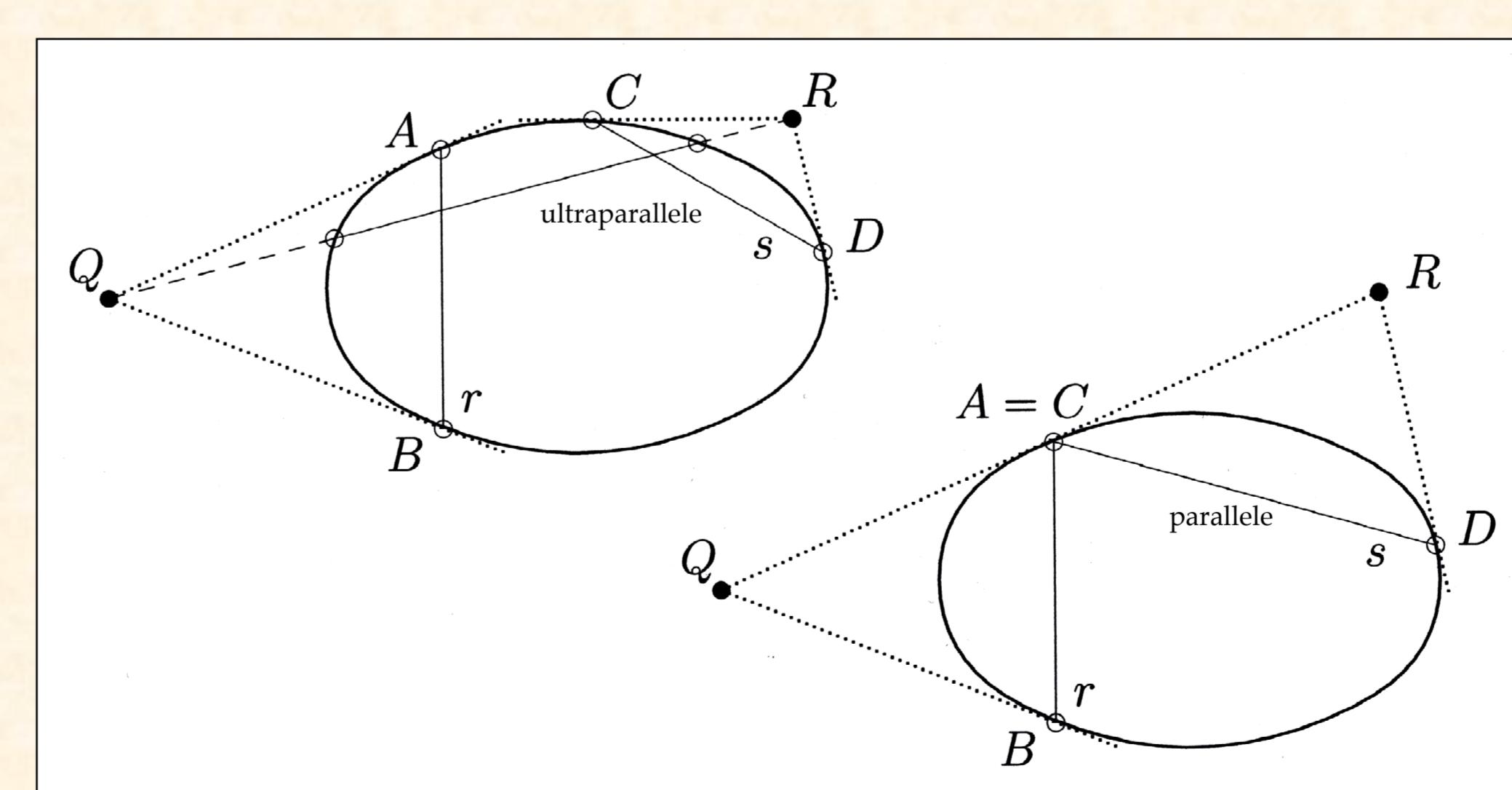
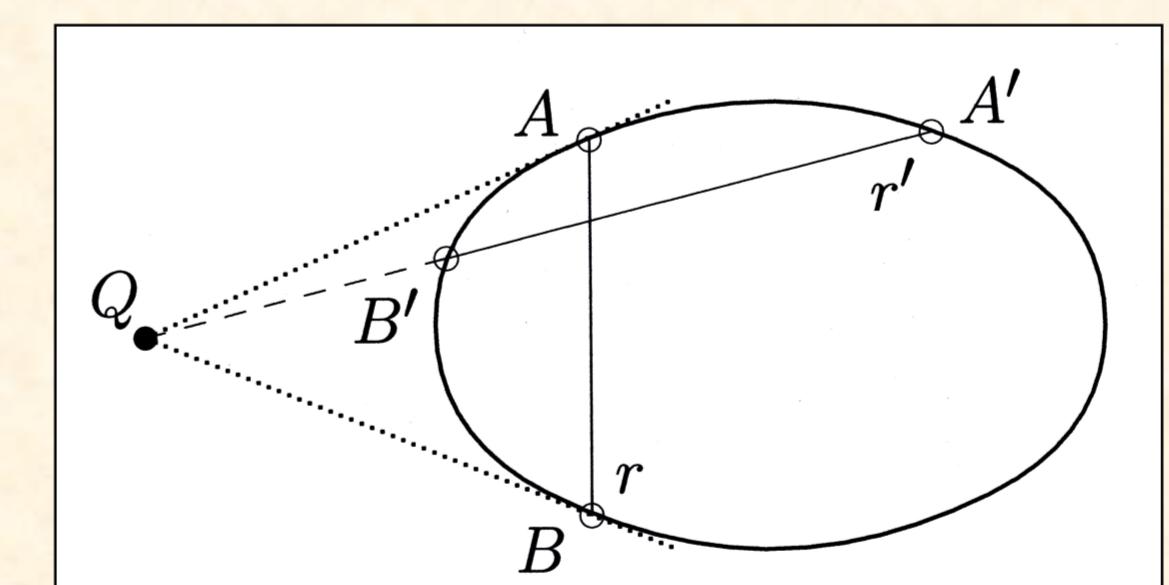
Due rette $r=AB$ e $r'=A'B'$ si dicono *perpendicolari* se esiste un movimento che sovrappone gli angoli adiacenti α e β (cioè se questi angoli adiacenti sono uguali o *congruenti*). In tal caso gli angoli α e β si dicono *retti*.



POLARITÀ

Si chiama *punto polare* di una retta $r=AB$ il punto Q intersezione delle due tangenti a \mathbb{E} nei punti A e B; questo punto del piano proiettivo non è nel piano iperbolico.

La polarità fornisce una formulazione proiettiva della perpendicolarità nel piano iperbolico, dato che si prova che *due rette sono perpendicolari se una passa per il punto polare dell'altra*.



Un fatto naturale per l'intuizione euclidea è che nel piano iperbolico *due rette ultraparallele hanno sempre una perpendicolare comune*, però questa stessa intuizione è contraria al fatto che *due rette parallele non la abbiano*.