

Geometria 9/5/19

Classificazione affini quadrato non dep.

Teo: $\mathcal{L} = \{x \in \mathbb{R}^3 : {}^t \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} \cdot A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0\}$ $\det(A) \neq 0, A$ simm
 si trasforma in uno dei 6 modelli in canoni
 affini, determinato da segni degli autov. $\mathcal{L} \in \mathcal{L}_i \subset \mathcal{Q}$
 $A = \begin{pmatrix} Q & t \\ & c \end{pmatrix}$.

Dimo: transf. lecite sono

(i) $A \rightarrow {}^t M A M$
 $Q \rightarrow {}^t B Q B$

(ii) $A \rightarrow k A$ $k > 0$
 $Q \rightarrow k Q$

(iii) $A \rightarrow -A$
 $Q \rightarrow -Q$.

Affermo che i casi possibili per Q sono questi 4
 e che sono preservati dalle transf. lecite:

1) autov. tutti concordi

+++ ---

2) autov. non nulli non concordi

++- +- -

3) 2 autov. concordi, uno nullo

++0 --0

4) 2 autov. discordi, uno nullo

+ - 0

+ 0 0 - 0 0 0 0 0

due prassi che questi

sono impossibili: infatti

$$A \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & + & * \\ * & * & * & * \end{pmatrix}$$

però questa ha $\det = 0$
 mentre $\det(A) \neq 0$ si pensava.

Preparati: con (ii) e (iii) si opera con cambio,
con (iii) cambio tutti.

Ora affermo che nei casi 1-4 per Q sono
possibili solo questi casi per A e L e con determinati:

1.1) Tutti concordi $\rightarrow \emptyset$

1.2) 3 concordi, uno discorde \rightarrow ellissoide

2.1) 2+2 \rightarrow iperb. iperb.

2.2) 3+1 \rightarrow iperb. ell.

3) 3+1 \rightarrow parab. ell.

4) 2+2 \rightarrow parab. iperb.

Si procede come per le coniche diagonalizzando Q
rin. tre sp. reali, riduttori ed autoval. ± 1 o 0,
traslando per avere parte lineare con multi. 0:

$$1+2 \quad A \rightsquigarrow \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & * \\ 0 & \lambda_2 & 0 & * \\ 0 & 0 & \lambda_3 & * \\ * & * & * & * \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & * \\ 0 & 1 & 0 & * \\ 0 & 0 & \pm 1 & * \\ * & * & * & * \end{pmatrix}$$

$$\rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \pm 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & c \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \pm 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \pm 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & -1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}$$

1.1
 $x^2 + y^2 + z^2 + t = 0$
 \emptyset

1.2
 $x^2 + y^2 + z^2 = 1$
ell.

2.1
 $x^2 + y^2 = \frac{z^2}{c}$
ip. ip.

2.2
 $x^2 + y^2 = z^2 - 1$
ip. ell.

3+4: analop.

$$A \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & * \\ 0 & A_2 & 0 & * \\ 0 & 0 & 0 & * \\ * & * & * & * \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & * \\ 0 & \pm 1 & 0 & * \\ 0 & 0 & 0 & * \\ * & * & * & * \end{pmatrix}$$

$$\rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \pm 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & * & * \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \pm 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1/2 \\ 0 & 0 & -1/2 & 0 \end{pmatrix}$$

+ : $z = x^2 + y^2$ parab. ell.

- : $z = x^2 - y^2$ parab. ip. ▣

Come stabilire, data equaz. (cioè A), di quale quadrica si tratta. Due casi:

- a meno di rindicare la coord. ho $d_2 \neq 0$

$$A = \begin{pmatrix} \textcircled{0} & \textcircled{0} & \textcircled{0} & \vdots \\ \textcircled{0} & \textcircled{0} & \textcircled{0} & \vdots \\ \textcircled{0} & \textcircled{0} & \textcircled{0} & \vdots \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix}$$

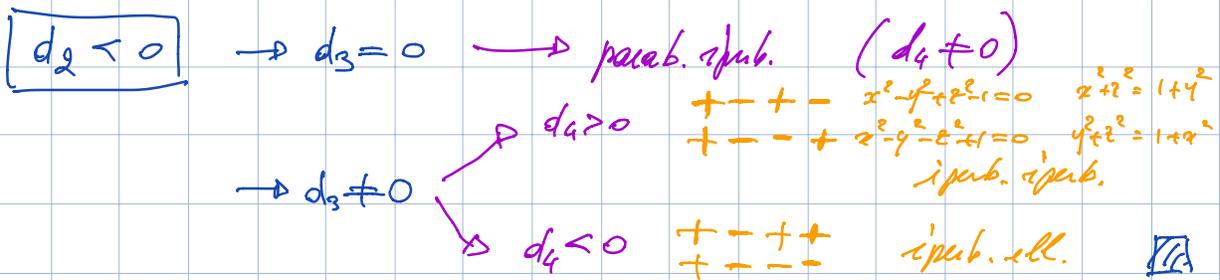
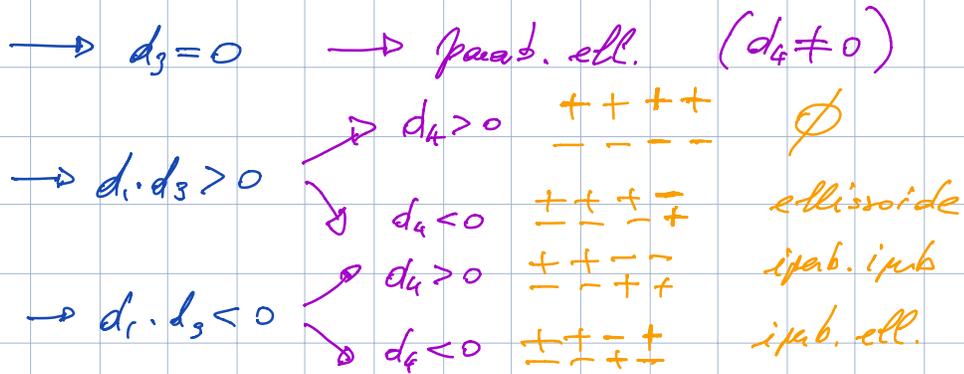
ci sono 3 det 2×2 dentro \mathcal{Q} che possono essere come d_2 .

- $d_2 = 0$ per qualsiasi rindicamento?

cf. libro: caso molto particolare che non capisco.

Come stabilire il tipo efficace per $d_2 \neq 0$.

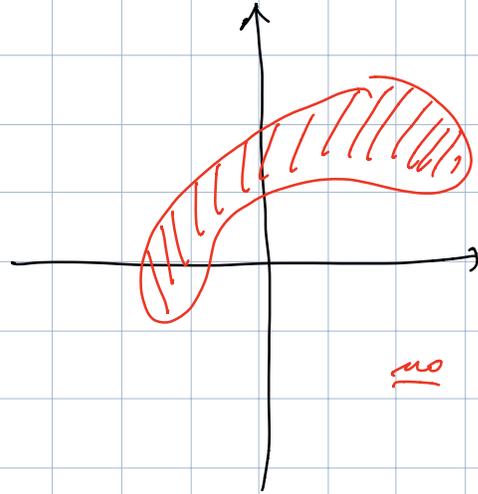
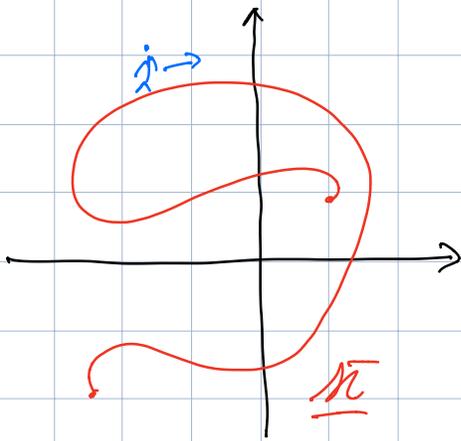
$d_2 > 0$ non può essere $\begin{pmatrix} 0 & k \\ k & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow$ dentro ho $d_1 \neq 0$.



Supplemento: NON ricordate a memoria questa caratt. INVECE ricordate che i segni di d_1, d_2, d_3, d_4 (dopo eventuale riordino delle coord) consentono di trovare i segni degli autoval di Q e A .

- $d_1 (\neq 0)$ da' segno primo autoval di Q e t
- $d_2 (\neq 0)$ da' il prodotto dei segni dei primi 2 di Q e A
- d_3 da' il prodotto dei segni dei pri 3 di Q e A
- d_4 da' il prodotto di tutti e 4 di A .

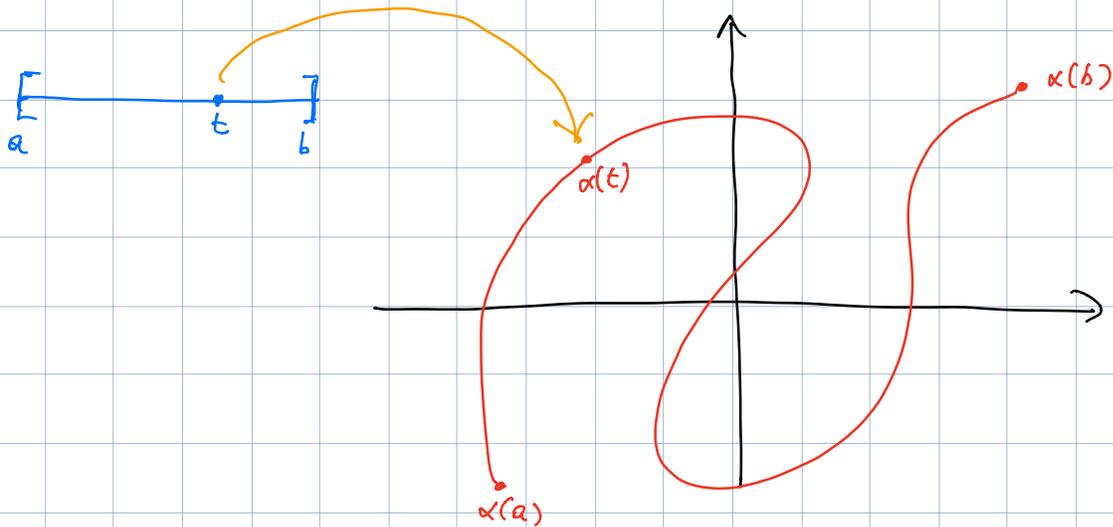
Curve, "curve" = sottoinsieme unidimensionale di \mathbb{R}^m .



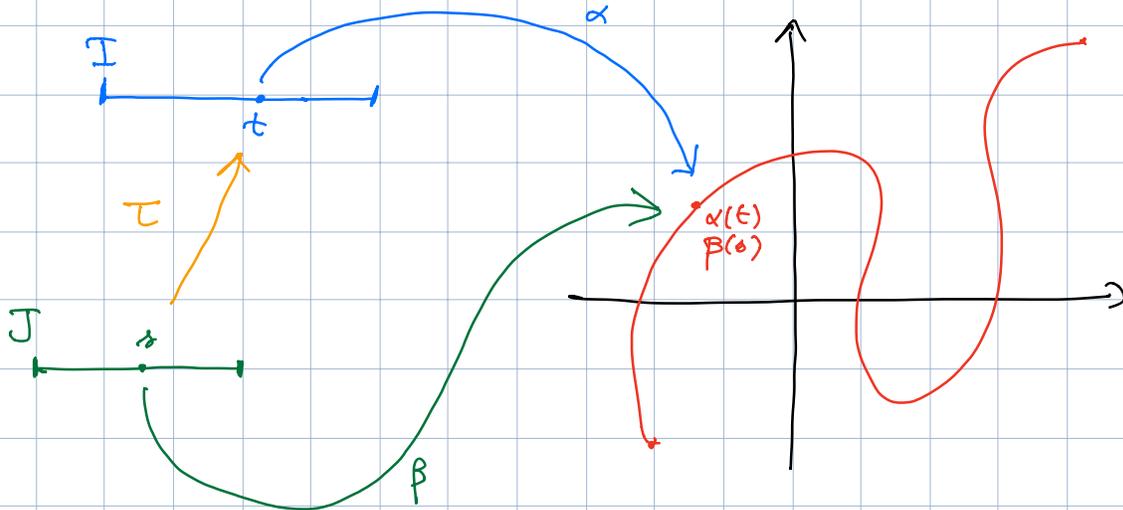
Def: una curva parametrizzata in \mathbb{R}^m è una funzione $\alpha: I \rightarrow \mathbb{R}^m$ continua dove $I \subset \mathbb{R}$ è un intervallo (chiuso, aperto, semiaperto, limitato) o no a sin e/o a destra

ATTENZIONE: accettando α solo continua senza altre richieste ci possono essere patologie (non rispondenti all'intuizione).

Ricordo: chiedere α o iniettiva o derivabile.

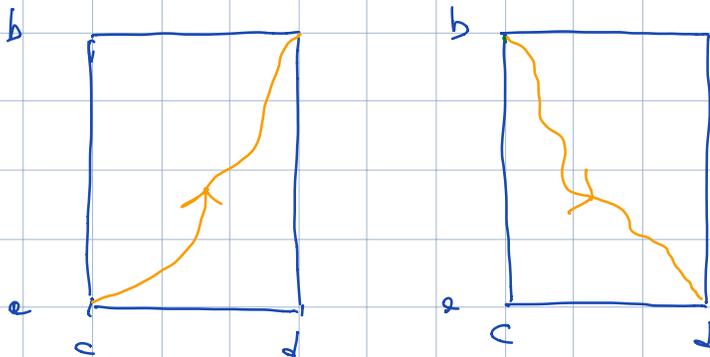


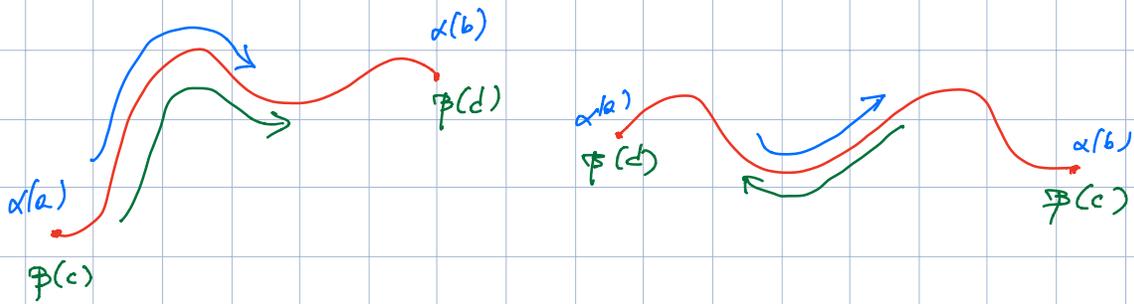
Si chiama supporto di α la sua immagine.
 Si dice inoltre che $\beta: J \rightarrow \mathbb{R}^m$ è ottenuta da α
 per cambio di parametrizzazione se:



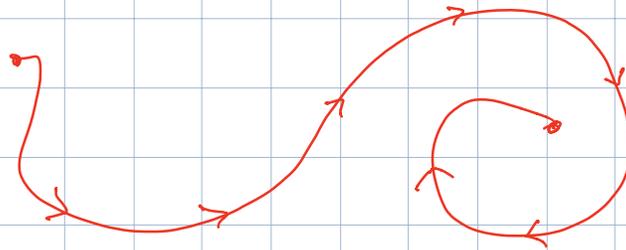
esiste $\tau: J \rightarrow I$ funzione bijectiva t.c.
 $\beta(s) = \alpha(\tau(s))$.

Oss: prendiamo per semplicità $I = [a, b]$, $J = [c, d]$.
 $\tau: J \rightarrow I$ bijectiva è o crescente o decrescente:





Chiamo curva orientata una curva con verso di percorrenza specificato:



Per curve orientate si accettano solo cambi di parametrizzazione con τ crescente.