

* Sul recupero delle proprietà metriche in
geometria proiettiva

(premesse alla formula di Bolyai -
Lobachevskij

V2

MATEMATICHE
COMPLEMENTARI II

Prof. M. Spura - USC Brescia

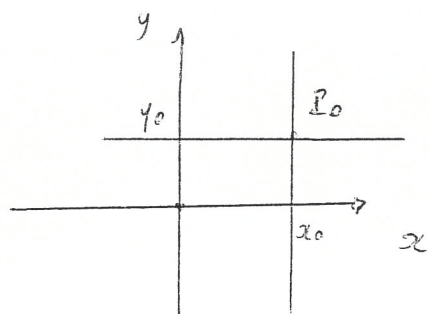
* Piano proiettivo

Lezione XXXI

Punti ciclici : $[0, 1, \pm i] \in \mathbb{C}_\pm^0$

direzioni delle rette isotrope : $(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 = 0$

$$(\Rightarrow y-y_0 = \pm i(x-x_0))$$



|| una conica \mathcal{C} passa per i pti ciclici $\Leftrightarrow \bar{\mathcal{C}}$ è una
circonferenza

Sia $(x-\bar{x})^2 + (y-\bar{y})^2 = R^2$ la circonferenza
di centro $\bar{P} : (\bar{x}, \bar{y})$ e raggio $R \geq 0$

si trova

$$x^2 + y^2 - 2\bar{x}x - 2\bar{y}y + \bar{x}^2 + \bar{y}^2 - R^2 = 0$$

$$\equiv x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$$

$$\text{con } a = -2\bar{x}$$

$$b = -2\bar{y}$$

$$c = \bar{x}^2 + \bar{y}^2 - R^2$$

$$\Rightarrow R^2 = \bar{x}^2 + \bar{y}^2 - c$$

(≥ 0 se $\bar{\mathcal{C}}$
è una circonferenza
reale)

Passiamo in coordinate omogenee $\left(\begin{array}{l} x = \frac{x_1}{x_0} \\ y = \frac{x_2}{x_0} \text{ ecc} \end{array} \right)$

Si giunge subito a

$$c x_0^2 + x_1^2 + x_2^2 + a x_0 x_1 + b x_0 x_2 = 0$$

Pertanto, C rappresenta una circonferenza
(non nec. a punti reali)

\Downarrow
(a_{ij})

$$\Leftrightarrow a_{11} = a_{22} \quad \text{e} \quad a_{12} = a_{21} = 0$$

Intersecandola con la retta impropria troviamo subito
($x_0 = 0$)

$$\begin{cases} x_1^2 + x_2^2 = 0 \\ x_0 = 0 \end{cases} \sim C_{\pm}^{\infty} : [0, 1, \pm i]$$

Uccorsa, se nell'equazione generale imponiamo

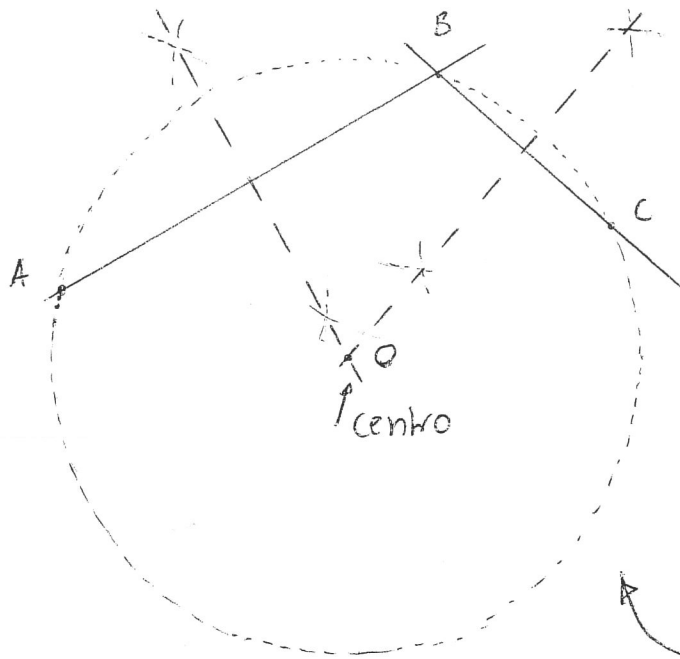
il passaggio per C_{\pm}^{∞} , otteniamo

$$C_{+}^{\infty}: a_{11} \cdot 1 + 2a_{12} \cdot i + a_{22} \overbrace{(i^2)}^{-1} = 0$$

$$C_{-}^{\infty}: a_{11} \cdot 1 - 2a_{12} i + a_{22} \underbrace{(-i)^2}_{-1} = 0$$

$$\Rightarrow a_{12} (= a_{21}) = 0 \quad \text{e} \quad a_{11} = a_{22} \quad \text{Q.E.D.}$$

Da ciò resta spiegato il fatto che per individuare una circonferenza nel piano occorre e basta assegnarne il passaggio per tre punti non allineati.



costruzione
classica
della circonferenza
passante per
tre pt. dati,
non allineati

Consideriamo ora la circonferenza

(reale, i.e. l'equazione ha coefficienti reali, ma senza pti reali!)

$$\Omega_{\infty} \quad a_0^2 + a_1^2 + a_2^2 = 0$$

$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} \text{matrice} \\ \text{identit\`a} \end{matrix}$$

Due direzioni $[0, l, m]$, $[0, l', m']$

sono coniugate rispetto a $\Omega_{\infty} \Leftrightarrow$

sono ortogonali

parametri direttori \curvearrowright

$$(0 \quad l \quad m) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ l' \\ m' \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow ll' + mm' = 0$$

$$\begin{pmatrix} l \\ m \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} l' \\ m' \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Σ_{∞} interseca i retti ciclici.

Possiamo riformulare le considerazioni precedenti

così:

$$\begin{pmatrix} l & m \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} l' \\ m' \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow ll' + mm' = 0$$

su Σ_{∞} (coord. omogenee x_1, x_2)

il complesso dei retti ciclici può essere espresso
da $x_1^2 + x_2^2 = 0$

"conica assoluta"

\square
0

su una retta,
una "conica"
è una coppia
di punti

Di conseguenza, l'ortogonalità è la polarità rispetto
ad una particolare "conica", l'assoluto.

Tali considerazioni si generalizzano subito allo spazio:

Consideriamo $\pi_\infty : \alpha_0 = 0$ piano improprio

Esso può essere descritto dalle coord. omogenee $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$. Consideriamo, su questo

$$\Omega_\infty : \alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \alpha_3^2 = 0$$

Cerchio (o conica) assoluta

consideriamo due direzioni spaziali

$$[0, l, m, n]$$

$$[0, l', m', n']$$

$$(l, m, n) \neq (0, 0, 0)$$

$$(l', m', n') \neq (0, 0, 0)$$

(def. a meno di $\rho \neq 0$)

* Nel piano π_∞ vengono individuati

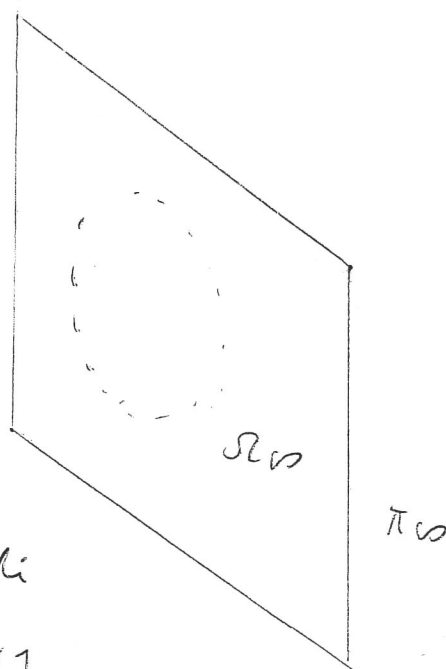
$$X_1^\infty : [l, m, n] \quad X_2^\infty : [l', m', n']$$

allora, le direzioni date

sono \perp

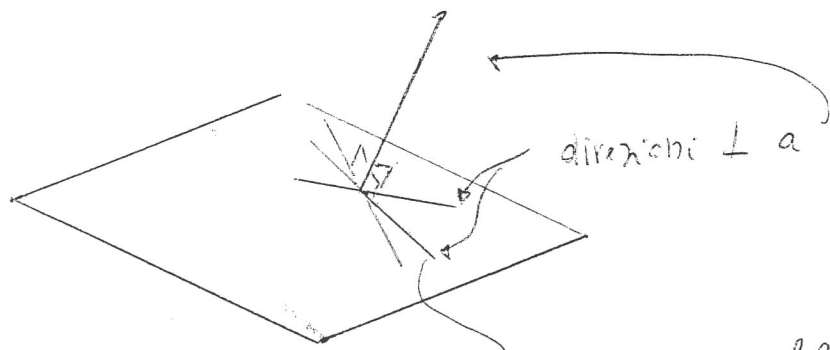
\Leftrightarrow

$$X_1^\infty \Omega_\infty X_2 = 0$$



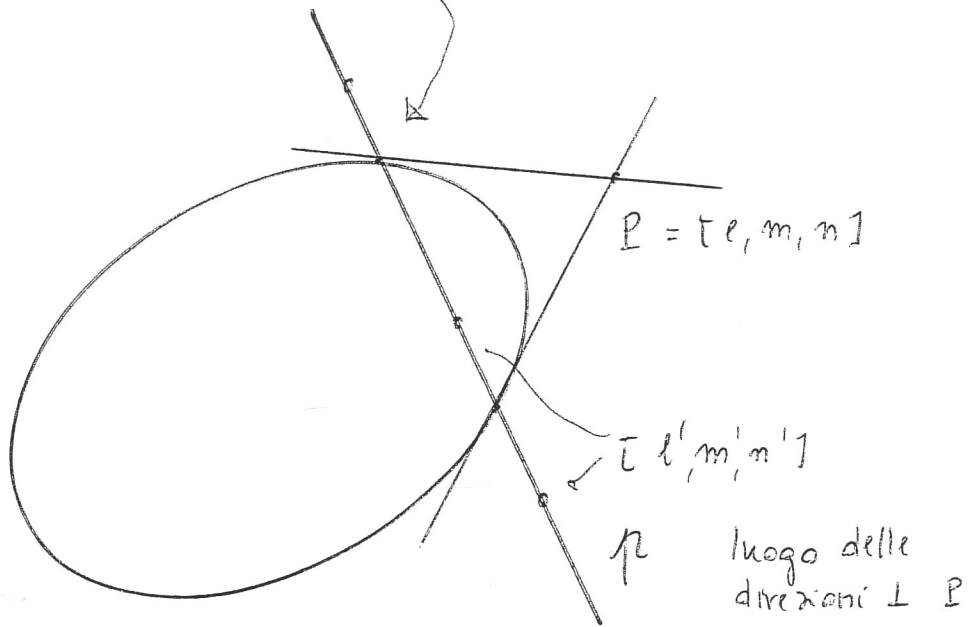
$$\begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} l' \\ m' \\ n' \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$



$$ll' + mm' + nn' = 0$$

in π_0

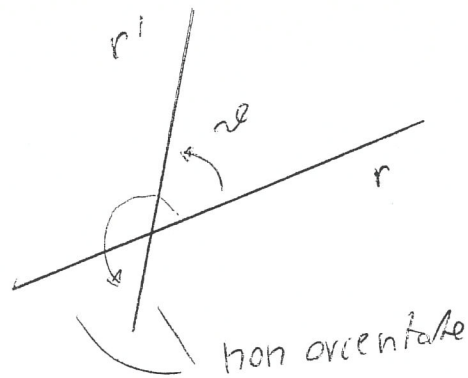


Ω_∞

assoluto (in π_0 : $\alpha_0 = 0$)

La formula di Laquerre (1851)

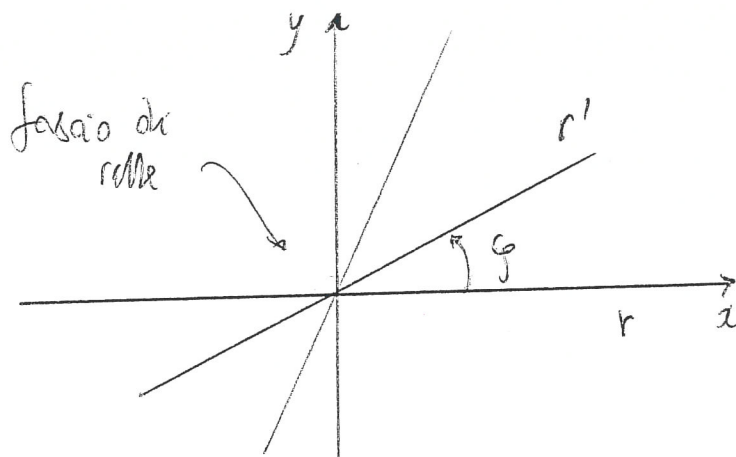
Si opera nel piano euclideo, orientato e complessificato



r, r' angolo orientato

α : def a meno di multipli interi di π

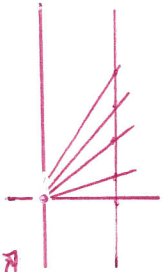
non orientato



fascio di rette

$$y = \tan^m \varphi x$$

"coordinata tangente"



i, \bar{i} rette isotrope

$$y = \pm i x$$

birapparto: $\rightarrow (\xi_1, \xi_2, \xi_3, \xi_4) := \frac{\xi_1 - \xi_3}{\xi_1 - \xi_4} \cdot \frac{\xi_2 - \xi_4}{\xi_2 - \xi_3}$

di quattro rette
o "coord. tangente"

m_1, m_2, m_3, m_4

$$\frac{m_1 - m_3}{m_1 - m_4} \cdot \frac{m_2 - m_4}{m_2 - m_3}$$

Calcoliamo: $(r, r', i, \bar{i}) =$
 $= (0, \tan \varphi, +i, -i) =$

$$\frac{0 - (+i)}{0 - (-i)} \cdot \frac{\tan \varphi - (-i)}{\tan \varphi - (+i)} = - \frac{\tan \varphi + i}{\tan \varphi - i} =$$

$$= \frac{i + \tan \varphi}{i - \tan \varphi} = \frac{(-i) \cos \varphi i + \sin \varphi}{(-i) \cos \varphi i - \sin \varphi} =$$

$$= \frac{\cos \varphi - i \sin \varphi}{\cos \varphi + i \sin \varphi} = \frac{e^{-i\varphi}}{e^{i\varphi}} = e^{-2i\varphi}$$

$$\Rightarrow (r, r', j, \bar{j}) = e^{-2i\varphi}$$

$$-2i\varphi = \log (r, r', j, \bar{j})$$

$$\varphi = \frac{i}{2} \log (r, r', j, \bar{j})$$

$$\begin{cases} z = |z| e^{i\psi} \\ z \neq 0 \end{cases}$$

$$\log z = \log |z| + i\psi$$

definita su
un'opportuna
* superficie
di
Riemann

a meno
di
multiplicità
di 2π

def a meno di 2π

in particolare $\varphi = \frac{\pi}{2} (+ k\pi) \Leftrightarrow$

$(r, r', j, \bar{j}) = -1$
-gruppo armonico

* relazioni metriche recuperate tramite
la geometria proiettiva