

Tempo a disposizione: 3 ore per indirizzo teorico, 2 ore e mezza per indirizzo modellistico

Per MatFin: solo esercizi 1 e 2, tempo un'ora e mezza

COGNOME ..... NOME .....

INDIRIZZO .....

**Esercizio 1.** (7 punti) Sia  $X$  un insieme con infiniti elementi e sia  $a \in X$  fissato. La famiglia  $\mathcal{T}$  di sottoinsiemi di  $X$  definita da:

$$A \in \mathcal{T} \iff A = \emptyset \text{ oppure } a \in A$$

definisce su  $X$  una topologia (questo non è da dimostrare).

1. Dimostrare che  $X$  non è uno spazio  $T_1$ .
2. Dimostrare che  $X$  soddisfa il primo assioma di numerabilità.
3. Sia  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  una funzione, dove  $\mathbb{R}$  è l'insieme dei numeri reali con la topologia euclidea. Dimostrare che  $f$  è continua se e solo se  $f$  è costante.
4. Dimostrare che  $X$  soddisfa il secondo assioma di numerabilità se e solo se  $X$  è un insieme numerabile.

**Soluzione.**

1. Il punto  $a$  non è chiuso perché il suo complementare  $X \setminus \{a\}$  non contiene  $a$  e quindi non è aperto.  
Osserviamo che tutti gli altri punti sono chiusi e quindi  $X$  ha un solo punto non chiuso.
2. Sia  $b \in X$  un punto. Gli intorni di  $b$  devono contenere aperti che contengono  $b$ . Poiché l'unica condizione per essere aperto è contenere il punto (fissato)  $a$ , l'insieme  $U_b = \{a, b\}$  è un intorno aperto di  $b$  che è contenuto in ogni altro intorno di  $b$ . Dunque  $\mathcal{J}(b) = \{U_b\}$  è un sistema fondamentale di intorni di  $b$  che è evidentemente numerabile (è finito!).  
Notiamo che questo discorso va bene anche per  $a$  e si ha  $U_a = \{a\}$ .

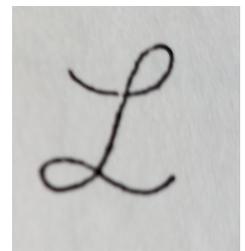
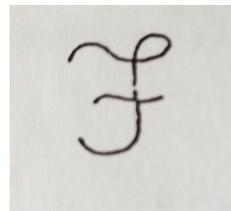
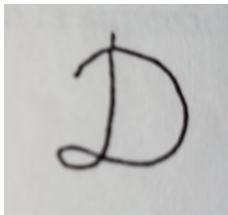
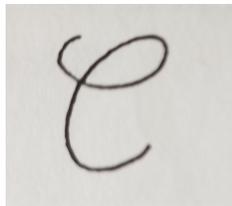
3. Le funzioni costanti sono sempre continue e quindi un'implicazione è dimostrata.

Per il viceversa, sia  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  continua, e sia  $t_0 := f(a) \in \mathbb{R}$ . Siccome  $\{t_0\}$  è chiuso in  $\mathbb{R}$  e  $f$  è continua,  $C := f^{-1}(t_0)$  è chiuso in  $X$  e contiene  $a$ . L'unico chiuso che contiene  $a$  è  $X$ , per cui  $C = X$  e  $f$  è costante in  $t_0$ .

4. Per ogni  $b \in X$  l'insieme  $U_b = \{a, b\}$  è aperto e non può essere scritto come unione di altri aperti. Dunque ogni base di aperti deve contenere tutti gli insiemi  $U_b$ , che sono in corrispondenza biunivoca con l'insieme  $X$ .

Dunque  $X$  è a base numerabile se e solo se  $X$  è numerabile.

**Esercizio 2.** (6 punti) Siano  $C, D, F$  e  $L$  gli insiemi disegnati in figura, con la topologia indotta da quella euclidea del piano.



Si suddividano gli spazi di cui sopra in:

1. classi di equivalenza omotopica (*basta una giustificazione intuitiva*);
2. classi di omeomorfismo.

**Soluzione.** Gli spazi  $C$  e  $F$  sono entrambi omotopicamente equivalenti alla circonferenza, pertanto sono omotopicamente equivalenti tra loro. Invece  $D$  e  $L$  sono entrambi omotopicamente equivalenti a un bouquet di due circonferenze, pertanto sono omotopicamente equivalenti tra loro, mentre non sono equivalenti a  $C$  e  $F$ .

Dato che l'omeomorfismo implica l'equivalenza omotopica, sicuramente  $C$  e  $F$  non sono omeomorfi né a  $D$  né a  $L$ .

I sottospazi  $C$  e  $F$  non sono omeomorfi tra loro, infatti in  $F$  sia  $P$  il punto in cui il trattino orizzontale incrocia la  $F$ . Allora  $F \setminus \{P\}$  ha 4 componenti connesse, mentre per ogni  $Q \in C$ ,  $C \setminus \{Q\}$  ha al più 3 componenti connesse.

Neanche  $D$  e  $L$  sono omeomorfi tra loro. Infatti in  $L$  è possibile scegliere un punto  $P_2$  (al centro della lettera) in modo tale che  $L \setminus \{P_2\}$  abbia due

componenti connesse, entrambe omotopicamente equivalenti a  $S^1$ . Questo non vale per  $D \setminus \{Q_2\}$ , comunque si scelga  $Q_2 \in D$ .

**Esercizio 3.** (5 punti) Sia  $S$  la superficie compatta che si ottiene identificando i lati di un poligono secondo la sequenza

$$W = abcde a^{-1} b^{-1} c^{-1} d^{-1} e$$

Determinare se  $S$  è orientabile o no, determinare la sua caratteristica di Eulero, e identificare la superficie  $S$ .

**Soluzione.**  $S$  ha 1 vertice, 5 lati e 1 faccia, quindi  $\chi(S) = 1 - 5 + 1 = -3$ . Dunque  $S$  non è orientabile ed è somma di 5 piani proiettivi poiché  $\chi(S) = -3 = 2 - n$  implica  $n = 5$ .

**Esercizio 4.** (7 punti) Si considerino le due seguenti matrici a coefficienti complessi e dipendenti da un parametro  $h \in \mathbb{C}$ :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ h & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & h & 0 \\ -1 & 0 & h \end{pmatrix}.$$

1. Trovare i valori di  $h \in \mathbb{C}$  per cui  $A$  e  $B$  sono simultaneamente diagonalizzabili.
2. Nei casi i cui siano diagonalizzabili simultaneamente, trovare una base che le diagonalizza entrambe.

**Soluzione.**

1. Le matrici  $A$  e  $B$  sono diagonalizzabili per ogni valore  $h \in \mathbb{C}$ . Gli autovalori di  $A$  sono  $t = 1$  con mult alg 1 e  $t = -1$  con mult alg 2. L'autospazio  $V(-1) = \ker(A + I)$  ha dim 2, dato che la matrice

$$(A + I) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ h & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

ha rango 1 per ogni  $h \in \mathbb{C}$ . Gli autovalori di  $B$  sono  $t = 1$  con mult alg 1 e  $t = h$  con mult alg 2. (Qui il polinomio caratteristico è complicato, ma è ovvio quali sono gli autovalori essendo  $B$  triangolare). L'autospazio  $V(h) = \ker(B - hI)$  ha dim 2, dato che la matrice

$$(B - hI) = \begin{pmatrix} 1 - h & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ h & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

ha rango 1 per ogni  $h \in \mathbb{C}$ .

Le matrici  $A$  e  $B$  commutano se e solo se  $h = 2$  o  $h = -1$ . Infatti:

$$A \cdot B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -h & 0 \\ h+1 & 0 & -h \end{pmatrix} \quad B \cdot A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -h & 0 \\ h^2-1 & 0 & -h \end{pmatrix},$$

quindi  $A \cdot B = B \cdot A$  se e solo se  $h^2 - h - 2 = 0$  e segue  $h = 2$  o  $h = -1$ .

Quindi  $A$  e  $B$  sono simultaneamente diagonalizzabili se e solo se  $h = 2$  o  $h = -1$ .

2. Sia ora  $h = 2, -1$ . Studiamo gli autospazi di  $A$ :

$$V_A(1) = \langle (1, 0, \frac{h}{2}) \rangle \quad V_A(-1) = \langle (0, 1, 0), (0, 0, 1) \rangle.$$

Studiamo gli autospazi di  $B$ :

$$V_B(1) = \langle (h-1, 0, 1) \rangle \quad V_B(-1) = \langle (0, 1, 0), (0, 0, 1) \rangle.$$

Osservo che: per  $h = 2, -1$  si ha  $(1, 0, \frac{h}{2}) = \frac{h}{2}(h-1, 0, 1) \in V_B(1)$ , infatti  $h = 2, -1$  sono esattamente le soluzioni di  $\frac{h}{2}(h-1) = 1$ .

Quindi, per  $h = 2, -1$ , una base che diagonalizza simultaneamente  $A$  e  $B$  è

$$\mathcal{B} = \langle (h-1, 0, 1), (0, 1, 0), (0, 0, 1) \rangle.$$

**Esercizio 5 (solo per gli studenti dell'indirizzo teorico).** (7 punti) Nel piano proiettivo  $\mathbb{P}^2(\mathbb{C})$  si consideri la conica

$$\mathcal{C} : x_0^2 - x_1^2 + x_2^2 + 4x_0x_1 - 2x_0x_2 = 0$$

e la famiglia di coniche parametrizzate da  $h \in \mathbb{C}$

$$\mathcal{D}_h : hx_0^2 + 2hx_1^2 - hx_2^2 + 2x_0x_1 = 0.$$

1. Determinare i valori di  $h \in \mathbb{C}$  tali che la conica  $\mathcal{D}_h$  sia proiettivamente equivalente alla conica  $\mathcal{C}$ .
2. Si consideri il fascio di coniche generato da  $\mathcal{C}$  e  $\mathcal{D}_0$ . Trovarne i punti base e le coniche degeneri.
3. Trovare la conica del fascio passante per il punto  $A = [1 : 1 : 1]$  e scrivere l'equazione della retta tangente a tale conica in tale punto.

**Soluzione.**

1. La matrice della conica  $\mathcal{C}$  ha determinante diverso da zero, quindi la conica è non degenere. La matrice delle coniche  $\mathcal{D}_h$  è

$$\begin{pmatrix} h & 1 & 0 \\ 1 & 2h & 0 \\ 0 & 0 & -h \end{pmatrix}$$

che ha determinante pari a  $-2h^3 + h$ . La conica  $\mathcal{D}_h$  è proiettivamente equivalente a  $\mathcal{C}$  se e solo se  $-2h^3 + h \neq 0$ , cioè per  $h \neq 0, \mp \frac{1}{\sqrt{2}}$ .

2. La matrice della conica generica del fascio

$$\lambda(x_0^2 - x_1^2 + x_2^2 + 4x_0x_1 - 2x_0x_2) + \mu(2x_0x_1) = 0$$

è

$$\begin{pmatrix} \lambda & 2\lambda + \mu & -\lambda \\ 2\lambda + \mu & -\lambda & 0 \\ -\lambda & 0 & \lambda \end{pmatrix},$$

il cui determinante è  $-\lambda(2\lambda - \mu)^2$ . Quindi le coniche degeneri sono due:

$$\lambda = 0 : \quad x_0x_1 = 0$$

$$\mu = -2\lambda : \quad x_0^2 - x_1^2 + x_2^2 - 2x_0x_2 = (x_0 - x_1 - x_2)(x_0 + x_1 - x_2) = 0.$$

I punti base sono:  $[0 : 1 : 1], [0 : 1 : -1], [1 : 0 : 1]$ .

3. Imponendo al fascio

$$\lambda(x_0^2 - x_1^2 + x_2^2 + 4x_0x_1 - 2x_0x_2) + \mu(2x_0x_1) = 0$$

il passaggio per il punto  $A$ , si trova la conica

$$x_0^2 - x_1^2 + x_2^2 + x_0x_1 - 2x_0x_2 = 0.$$

La retta tangente ad essa in  $A$  ha equazione:  $x_0 - x_1 = 0$ .