

ESERCIZIO 1.

(a) L'insieme $S \subseteq \mathbb{R}^{2 \times 2}$ è definito dall'equazione:

$$S = \{ f(A) = 0 \},$$

dove $f\left(\begin{pmatrix} x & y \\ z & w \end{pmatrix}\right) = xw - yz - x - w. \quad (A = \begin{pmatrix} x & y \\ z & w \end{pmatrix})$

Identificando $\mathbb{R}^{2 \times 2} \cong \mathbb{R}^4$, scriviamo il gradiente di f :

$$\nabla f(x, y, z, w) = \begin{pmatrix} w-1 \\ -z \\ -y \\ x-1 \end{pmatrix}.$$

Il gradiente si annulla se e solo se

$$w=1, \quad z=0, \quad y=0, \quad x=1$$

cioè solo sulla matrice $A_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$.

Dato che $f(A_0) \neq 0$, allora 0 è un valore regolare di f e conseguentemente S è una sottovarietà di $\mathbb{R}^{2 \times 2}$.

(b) Identificand ancora $\mathbb{R}^{2 \times 2} \cong \mathbb{R}^4$, scriviamo la matrice Jacobiana di F :

$$JF(x, y, z, w) = \begin{pmatrix} w-1 & 1 \\ -z & 0 \\ -y & 0 \\ x-1 & 1 \end{pmatrix}$$

Nel punto $A_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ la Jacobiana di F ha rango uno. Dato che $F(A_1) = (0, 0)$, allora in P $(0, 0)$ non è un valore regolare di F .

2. a)

$$U := (C \setminus \{P\}) \cap \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x > 0\}$$

$$V := C \cap \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x < \frac{1}{2}\}$$

Allora:

$$C \setminus \{P\} = U \cup V,$$

inoltre

$$U \underset{\text{h}}{\sim} \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$$

$$V \underset{\text{h}}{\sim} \mathbb{R}^2, \quad U \cap V \underset{\text{h}}{\sim} \{(0, 1, 0), (0, -1, 0)\}$$

Applichiamo Mayer-Vietoris:

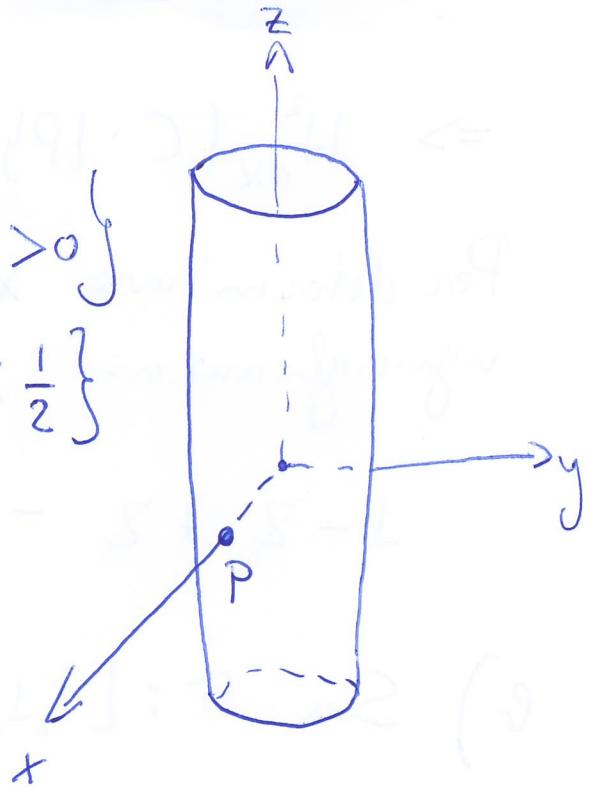
$$0 \rightarrow H_{dR}^0(C \setminus \{P\}) \rightarrow H_{dR}^0(U) \oplus H_{dR}^0(V) \rightarrow H_{dR}^0(U \cap V) \rightarrow$$

$C \setminus \{P\}$
è connesso

$$\rightarrow H_{dR}^1(C \setminus \{P\}) \rightarrow H_{dR}^1(U) \oplus H_{dR}^1(V) \rightarrow H_{dR}^1(U \cap V) \rightarrow$$

$$\rightarrow H_{dR}^2(C \setminus \{P\}) \rightarrow H_{dR}^2(U) \oplus H_{dR}^2(V) \rightarrow H_{dR}^2(U \cap V) \rightarrow$$

perché
 $\dim(C \setminus \{P\}) = 2$



$$\Rightarrow H^2_{\text{dR}}(C \setminus \{P\}) \cong \{\text{id}\}$$

Per determinare x usiamo la seguente
ugualianza:

$$1 - x + x - x + 1 = 0 \Rightarrow x = 2.$$

b) Sia $\sigma : [0,1] \rightarrow C \setminus \{P\}$

$$\sigma(t) = (\cos t, \sin t, 1)$$

σ è un 1-simplesso in $C \setminus \{P\}$,

$$\partial \sigma = 0$$

$$\int_{\sigma} \alpha = \int_{S^1} dg \neq 0 \quad \text{perché } dg \text{ è una forma di volume in } S^1.$$

$$\Rightarrow [\alpha] \neq 0.$$

α è chiusa perché

$$d\alpha = d i^*(\eta^*(dg)) = i^* \eta^* \underbrace{(d(dg))}_{=0} = 0$$

$\dim S^1 = 1$
e le 2-forme su S^1
sono 0

$$c) \quad d(i^*(\chi^*(dz))) = i^*(\chi^*(d^2z)) = i^*\chi^*(0) = 0.$$

$$i^*\chi^*(dz) = d(i^*\chi^*(z)) \Rightarrow i^*\chi^*(dz)$$

è esatta.

ESERCIZIO 3.

(a) si osservi che la famiglia $\{g_{\alpha\beta}\}$ soddisfa effettivamente la condizione di ciclico:

$$g_{\alpha\alpha}([x]) = 1$$

$$([x] = [x_0, x_1, x_2])$$

$$g_{\alpha\beta}([x]) \cdot g_{\beta\alpha}([x]) = \left(\frac{x_\beta}{x_\alpha}\right)^2 \cdot \left(\frac{x_\alpha}{x_\beta}\right)^2$$

$$= \left(\frac{x_\beta}{x_\alpha}\right)^2$$

$$= g_{\alpha\beta}([x]).$$

Pertanto E si ottiene come lo spazio quoziente:

$$E = \coprod_{\alpha=0,1,2} V_\alpha \times \mathbb{R} / \sim$$

dove \sim è la relazione d'equivalenza (ben posta dato che le condizioni di ciclico sono verificate)

$$([x], t) \sim ([y], s) \quad \text{se e solo se} \\ \begin{matrix} \cap & \cap \\ V_\alpha \times \mathbb{R} & V_\beta \times \mathbb{R} \end{matrix}$$

$$1. [x] = [y] \quad (\Rightarrow [y] \in V_\alpha \cap V_\beta) \quad \text{e}$$

$$2. t = g_{\alpha\beta}([y]) s.$$

Pertanto una famiglia di sezioni locali

$$\sigma_\alpha([x]) = ([x], s_\alpha([x])).$$

incollaono ad una sezione globale di E se e solo se:

$$(*) \quad \sigma_\alpha([x]) = ([x], g_{\alpha\beta}([x]) s_\beta([x])).$$

Consideriamo ora, dato un polinomio $p \in \mathbb{R}[x_0, x_1, x_2]_{(2)}$ la famiglia di sezioni locali

$$\sigma_\alpha([x]) = ([x], p(\frac{x}{x_\alpha})).$$

Dato che p è omogeneo di grado 2 si ha

$$\begin{aligned} p\left(\frac{x}{x_\alpha}\right) &= p\left(\frac{x}{x_\alpha} \cdot \frac{x_\beta}{x_\beta}\right) \\ &= \left(\frac{x_\beta}{x_\alpha}\right)^2 p\left(\frac{x}{x_\beta}\right) \\ &= g_{\alpha\beta}([x]) \cdot p\left(\frac{x}{x_\beta}\right) \end{aligned}$$

il che implica:

$$\sigma_\alpha([x]) = ([x], g_{\alpha\beta}([x]) s_\beta([x])).$$

e p definisce una sezione σ_p globale di E .

(b) Consideriamo il polinomio $q(x) = x_0^2 + x_1^2 + x_2^2$.

Allora la sezione globale $\sigma_q : \mathbb{R}\mathbb{P}^2 \rightarrow E$

(definita come sopra) non si annulla mai.

Pertanto E ha una sezione lisca ovunque non nulla ed è triviale.