

In  $A^3$  i punti hanno  
coordinate  $(x, y, z)$

I piani (iperpiani di  
 $A^3$ ) hanno equazione

$$ax + by + cz + d = 0$$

---

Sono cose molto diffe-  
renti, ogni piano è  
determinato dalla quater-  
na  $(a, b, c, d)$ , a meno

di un fattore di proporzionalità  
non  $\alpha$ , con  $(a, b, c) \neq (0, 0, 0)$

---

In  $\mathbb{P}^3$  i punti hanno  
coordinate  $(X_0, X_1, X_2, X_3)$   
 $\neq (0, 0, 0, 0)$ , definite  $\Rightarrow$  meno  
di un fattore di proporzionalità

I piani hanno equazione

$$\text{ne } a_0 x_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2 + a_3 x_3 = 0$$

con  $(a_0, a_1, a_2, a_3) \neq (0, 0, 0, 0)$ ,  
definita e meno di un  
fattore di proporzionalità

$(\mathbb{R}^4, \mathcal{P}^*, \mathcal{Q})$ , dove

$\mathcal{P}^*$  è l'insieme dei piani

di  $\mathbb{P}^3$  e

$\mathcal{Q}, \mathbb{R}^4 - \{0\} \rightarrow \mathcal{P}^*$

$$(a_0, a_1, a_2, a_3) \mapsto a_0 X_0 + a_1 X_1 + a_2 X_2 + a_3 X_3 = 0$$

$$\begin{cases} a_0 X_0 + a_1 X_1 + a_2 X_2 + a_3 X_3 = 0 \\ b_0 X_0 + b_1 X_1 + b_2 X_2 + b_3 X_3 = 0 \end{cases}$$

---

$$\alpha_1 [0, 1] \longrightarrow [0, 1] \times [0, 1]$$

$$0, a_1, a_2, a_3, a_4 \dashrightarrow (a_1, a_3, a_5, \dots, a_2, a_4, a_6, \dots)$$

In  $\mathcal{A}^2$  rispetto a un  
riferimento affine

---

$$P \equiv (5, 3)$$

$x'' \quad y''$

$$P \equiv (1, 5, 3)$$

$x_0'' \quad x_1'' \quad x_2''$

$$\equiv (2, 10, 6)$$

---

$$2x + 3y + 5 = 0$$

$$\left. \begin{array}{l} \cancel{5}x_0 + x_1 + 3x_2 = 0 \\ x_0 = 0 \end{array} \right\}$$

$$\rightarrow x_0 = 0$$

"retta impropria  
del piano"  $\infty$

$$\begin{cases} X_1 + 3X_2 = 0 \\ X_0 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} X_1 = -3X_2 \\ X_0 = 0 \end{cases}$$

il punto rappresentato  
ha coordinate  $(0, -3, 1)$   $\wedge$   
(quindi  $(0, -3, 1)$  o  $(0, 3, -1)$  o  
 $(0, 6, -2)$  eccetera)

chi sono?

Sono coefficienti  
direttivi di  $\ell$ .

$$\alpha: \left. \begin{array}{l} b x + c y + a = 0 \end{array} \right\} \text{ coord.}$$

$$\beta: \left. \begin{array}{l} e x + f y + d = 0 \end{array} \right\} \text{ affini}$$

$$\left. \begin{array}{l} a X_0 + b X_1 + c X_2 = 0 \\ d X_0 + e X_1 + f X_2 = a \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{coord} \\ \text{pr.} \end{array}$$

$$a) \begin{cases} x + 3y + 5 = 0 \end{cases}$$

$$b) \begin{cases} x - 2y - 3 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x + 3y + 5 = 0 \\ -5y - 8 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = -\frac{1}{5} + \frac{24}{5} = -\frac{1}{5} \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = -\frac{8}{5} \end{cases} \quad \text{R.P.S.} \quad \left(-\frac{1}{5}, -\frac{8}{5}\right)$$

$$\begin{cases} 5X_0 + X_1 + 3X_2 = 0 \\ -3X_0 + X_1 - 2X_2 = 0 \end{cases}$$



$$\begin{pmatrix} 5 & 1 & 3 \\ -3 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$(x_0, x_1, x_2) \sim \left( \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 5 & 3 \\ -3 & -2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 5 & 1 \\ -3 & 1 \end{vmatrix} \right) =$$

$$= \begin{pmatrix} -5 & 1 & 8 \end{pmatrix} \text{ pro}$$

$$\begin{matrix} \times \\ 0 \end{matrix} \begin{pmatrix} -5 & 1 & 8 \\ -\frac{1}{5} & 1 & -\frac{8}{5} \end{pmatrix} \text{ d f t}$$

$$r_1 \left\{ \begin{array}{l} x + 3y + 5 = 0 \end{array} \right.$$

$$t: \left\{ \begin{array}{l} 2x + 6y + 1 = 0 \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} 5x_0 + x_1 + 3x_2 = 0 \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x_0 + 2x_1 + 6x_2 = 0 \end{array} \right.$$

$$\begin{pmatrix} 5 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} [x_0, x_1, x_2] &\sim \left( \begin{array}{ccc|cc} 1 & 3 & 1 & 5 & 3 \\ 2 & 6 & 1 & 1 & 6 \end{array} \right) = \\ &= (0, -27, 9) \end{aligned}$$

$x_0 = 0$  punto  
improprio

$$\sim (0, -3, 1) \sim (0, 3, -1)$$

Quel punto improprio  
rappresenta la direzione  
comune alle due rette.