

2) $m=3$ $A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & a \end{pmatrix}$ $a \in \mathbb{R}$

PC(A) $p(t) = \det(A - tI) = \det \begin{pmatrix} \frac{1}{2} - t & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} - t & 0 \\ 0 & 0 & a - t \end{pmatrix} = (a-t) \begin{vmatrix} \frac{1}{2} - t & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} - t \end{vmatrix} = (a-t)(t^2 - st + 6)$

- $a > 0$ A ha tre autovalori > 0 : \exists f. q. è definito positivo \downarrow 2, 3
- $a = 0$ A ha due autovalori > 0 , uno nullo: \exists f. q. è semidefinito positivo
- $a < 0$ A ha due autovalori positivi e uno negativo: \exists f. q. non è definiti

OSSERVAZIONE: PC(A): $p(t) = -t^3 + (5+a)t^2 + (-6-5a)t + 3a$

\downarrow $\begin{matrix} -1 & 5+a & -6+5a & 3a \end{matrix}$
 !!!

LE CONICHE

Def: Si dice conica (nel piano cartesiano Oxy) l'insieme dei punti $P(x,y)$ del piano, le cui coordinate soddisfano ad un'equazione di 2° grado (in x,y)

- es. ① $x^2 + y^2 - R^2 = 0$ circonferenza di centro O e raggio R
- ② $xy = 0$: coppia degli assi coordinati
- ③ $x^2 + ay^2 + 1 = 0$ non ha soluzioni \rightarrow conica vuota
- ④ $x^2 + ay^2 = 0$ soluzione $(0,0) \rightarrow$ conica è formata dalla sola origine $(0,0)$

TEOREMA: con un opportuno cambiamento del sistema di riferimento

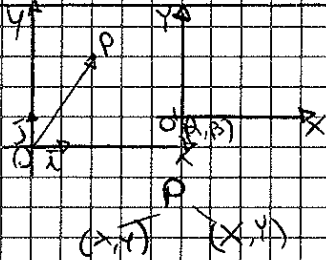
$$(O, x, y) \rightsquigarrow (O', X, Y)$$

si può trasformare l'equazione della conica in una delle due forme seguenti (forme canoniche)

- ① $ax^2 + by^2 + c = 0$
- ② $ax^2 + by = 0$ ($ax + by^2 = 0$)

CANGIAMENTI DI RIFERIMENTO CARTESIANO IN UN PIANO

① TRASLAZIONE



$O'(\alpha, \beta)$ [nel vecchio int., Oxy]

$$P-O = x\hat{i} + y\hat{j} \quad P-O' = X\hat{i} + Y\hat{j}$$

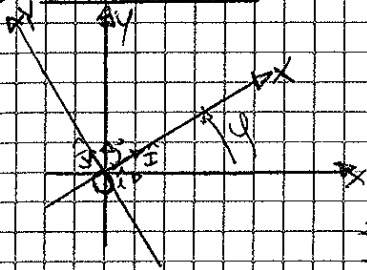
$$P-O = (P-O') + (O'-O) \quad \text{Passando alle componenti}$$

$$\begin{cases} x = X + \alpha \\ y = Y + \beta \end{cases}$$

equazioni della traslazione

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$$

② ROTAZIONE



φ misurato in radianti

$$OP = x\hat{i} + y\hat{j}$$

$$OP = x'\hat{i}' + y'\hat{j}'$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

P matrice del cambio base

$$P = \begin{pmatrix} \hat{i} & \hat{j} \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} P_{11} & P_{12} \\ P_{21} & P_{22} \end{pmatrix}$$

$$\hat{i}' = P_{11}\hat{i} + P_{21}\hat{j}$$

$$\hat{j}' = P_{12}\hat{i} + P_{22}\hat{j}$$

P è una matrice ortogonale perché le sue colonne danno le componenti di due vettori ortogonali tra loro

La matrice P è del tipo: $P = \begin{pmatrix} p & -q \\ q & p \end{pmatrix}$

$z = x + iy$ piano di Argand-Gours

$$z = x + iy = |z|(\cos \alpha + i \sin \alpha)$$

$$z = x + iy = |z|(\cos \alpha + i \sin \alpha)$$

$$w = |w|(\cos \beta + i \sin \beta)$$

$$zw = |z||w|(\cos(\alpha+\beta) + i(\sin(\alpha+\beta)))$$

$$|z| = |z|(\cos(\alpha + \frac{\pi}{2}) + i \sin(\alpha + \frac{\pi}{2}))$$

Se $I = p\hat{i} + q\hat{j}$

$$I \leftrightarrow p + iq$$

$$\bar{I} \leftrightarrow i(p + iq) = -q + ip \Rightarrow \bar{I} = -q\hat{i} + p\hat{j}$$

\bar{I} si ottiene da I con una rotazione di φ radianti

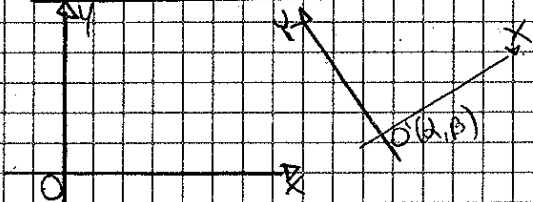
$\bar{I} = p\hat{i} - q\hat{j}$. Il n° complesso $p + iq$ si ottiene da Δ moltiplicandolo per

$$w = \cos \alpha + i \sin \alpha \Rightarrow \boxed{p + iq = \cos \alpha + i \sin \alpha}$$

$$P = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

matrice della rotazione

③ ROTOTRASLAZIONE



$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} + P \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

equazioni della rototraslazione

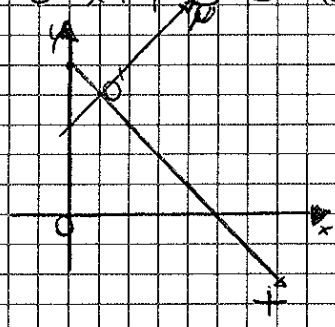
$$Q = \begin{pmatrix} P & \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad 3 \times 3$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = Q \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x &= P_{11}x' + P_{12}y' + \alpha \\ y &= P_{21}x' + P_{22}y' + \beta \end{aligned}$$

Esercizio: Nel piano xy facciamo un cambiamento di riferimento per cui

$\pi: x+y-5=0$ diventa l'asse X e $O'(1,4)$ è nuova origine

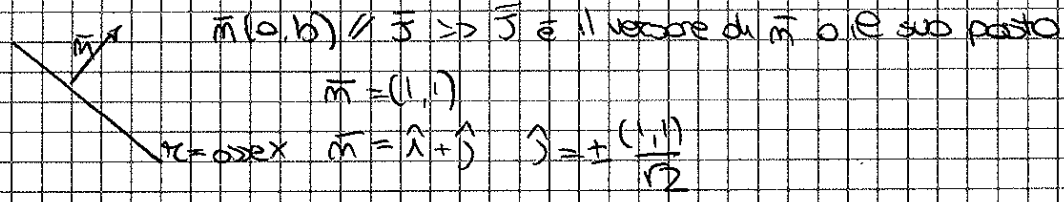


$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix} + P \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix}$$

$$P = (I | J) \Rightarrow \psi = -\frac{\pi}{4}$$

$$P = \begin{pmatrix} \cos(-\frac{\pi}{4}) & -\sin(-\frac{\pi}{4}) \\ \sin(-\frac{\pi}{4}) & \cos(-\frac{\pi}{4}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

$$\pi: ax + by + c = 0$$



Domande: Quali sono le coordinate "nuove" del punto $A(-1, 3)$

1) Qual è l'eq. "nuova" della retta $y=x$.

$$\begin{cases} x = 1 + \frac{x+y}{\sqrt{2}} \\ y = 4 + \frac{-x+y}{\sqrt{2}} \end{cases}$$

2) $y=x \Rightarrow 1 + \frac{x+y}{\sqrt{2}} = 4 + \frac{-x+y}{\sqrt{2}} \Rightarrow \sqrt{2}x - 3 = 0$

1) $\begin{pmatrix} x-1 \\ y-4 \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} x-1 \\ y-4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x-1 \\ y-4 \end{pmatrix}$

$A = \begin{cases} x = -1 \\ y = 3 \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} X = -\frac{2}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}} = -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ Y = -\frac{2}{\sqrt{2}} - \frac{1}{\sqrt{2}} = -\frac{3}{\sqrt{2}} \end{cases}$

OTTENERE UN'EQUAZIONE CANONICA PER LA CONICA DI DATA

EQUAZIONE $f(x, y) = 0$ dove questo è un polinomio in x e y di 2° grado

1° CASO

Nell'equazione non compare xy. Per trovare una forma canonica è sufficiente operare un'opportuna traslazione del sistema di riferimento. In quanto sono $f(x, y): ax^2 + by^2 + cx + dy + R = 0$
 $a \neq 0, b \neq 0$

• $2x^2 + 5y^2 - 7x + 8y - 3 = 0$

$$2x^2 - 7x = 2\left(x^2 - \frac{7}{2}x\right) = 2\left[\left(x - \frac{7}{4}\right)^2 - \frac{49}{16}\right] = 2\left(x - \frac{7}{4}\right)^2 - \frac{49}{8}$$

$$5y^2 + 8y = 5\left(y^2 + \frac{8}{5}y\right) = 5\left[\left(y + \frac{4}{5}\right)^2 - \frac{16}{25}\right] = 5\left(y + \frac{4}{5}\right)^2 - \frac{16}{5}$$

$$2\left(x - \frac{7}{4}\right)^2 - \frac{49}{8} + 5\left(y + \frac{4}{5}\right)^2 - \frac{16}{5} - 3 = 0$$

$$2\left(x - \frac{7}{4}\right)^2 + 5\left(y + \frac{4}{5}\right)^2 - \frac{533}{20} = 0$$

$$2x^2 + 5y^2 - \frac{533}{20} = 0$$

$$\frac{x^2}{\frac{533}{40}} + \frac{y^2}{\frac{533}{20}} = 1$$

$$a = \pm \sqrt{\frac{533}{40}} \approx \pm 3.66$$

$$b = \pm \sqrt{\frac{533}{20}} \approx \pm 5.17$$

$$\begin{cases} X = x - \frac{7}{4} \\ Y = y + \frac{4}{5} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = X + \frac{7}{4} \\ y = Y - \frac{4}{5} \end{cases}$$

• (Comporre un solo quadrato)

$$3x^2 + 5x - 6y + 3 = 0$$

$$3x^2 + 5x = 3\left(x^2 + \frac{5}{3}x\right) = 3\left[\left(x + \frac{5}{6}\right)^2 - \frac{25}{36}\right] = 3\left(x + \frac{5}{6}\right)^2 - \frac{25}{12}$$

$$3\left(x + \frac{5}{6}\right)^2 - 6y + \frac{11}{12} = 0 \quad 3\left(x + \frac{5}{6}\right)^2 - 6\left(y - \frac{11}{12}\right) = 0$$

$$\begin{cases} X = x + \frac{5}{6} \\ Y = y - \frac{11}{12} \end{cases}$$

$$3\left(x + \frac{5}{6}\right)^2 - 6\left(y - \frac{11}{12}\right) = 0$$

$$3x^2 - 6y = 0$$

$$O' \left(-\frac{5}{6}, \frac{11}{12} \right)$$

N.B.

$y = \frac{1}{3}x^2 + \frac{5}{6}x + \frac{11}{12}$ parabola $\sim \Delta > 0$ e il vertice della parabola

è suo asse e il punto di minimo di $f(x)$, $f'(x) = x + \frac{5}{6} = 0$

$$x = -\frac{5}{6}$$

2° caso

Nell'equazione canonica c'è xy

Con un opportuna rotazione si può arrivare ad un'equazione in cui non compare più xy

• $y = \frac{x+1}{2x-3}$

$$y(2x-3) = x+1$$

$$y(2x-3) - x - 1 = 0$$

$$2xy - 3y - x - 1 = 0$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A^2 - I = 0 \quad \lambda = \pm 1$$

$$\lambda = 1 \quad (A - \lambda I)v = 0 \quad \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} v = 0 \quad v = \begin{pmatrix} k \\ k \end{pmatrix} \text{ un vettore } v = \pm \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Matrice della rotazione $P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{4} & -\sin \frac{\pi}{4} \\ \sin \frac{\pi}{4} & \cos \frac{\pi}{4} \end{pmatrix}$

equazioni della rotazione $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$

L'equazione della conica diventa

$$x_1^2 - y_1^2 - \frac{x_1}{\sqrt{2}} + \frac{y_1}{\sqrt{2}} - \frac{3}{\sqrt{2}}x_1 - \frac{3}{\sqrt{2}}y_1 - 1 = 0$$

$$x_1^2 - y_1^2 - 2\sqrt{2}x_1 - \sqrt{2}y_1 - 1 = 0$$

$$(x_1 - \sqrt{2})^2 - 2 - (y_1 - \frac{\sqrt{2}}{2})^2 + \frac{1}{2} - 1 = 0$$

$$x_1^2 - y_1^2 - \frac{3}{\sqrt{2}} = 0$$

$$O' \begin{cases} x=0 & x_1 = \sqrt{2} \\ y=0 & y_1 = -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{cases} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \text{ centro dell'iperbole}$$

asintoti $x^2 - y^2 = 0 \quad y = \pm x$

$$\rightarrow y_1 + \frac{\sqrt{2}}{2} = x_1 - \sqrt{2}$$

$$\begin{aligned} y + \frac{\sqrt{2}}{2} &= \pm (x - \sqrt{2}) \\ \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} &= P^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$-\frac{1}{\sqrt{2}}x + \frac{1}{\sqrt{2}}y + \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{1}{\sqrt{2}}x - \frac{1}{\sqrt{2}}y - \sqrt{2}$$

$$-x + y + 1 = x + y - 2 = 0$$

$$2x = 3 \quad x = \frac{3}{2}$$

Asse di simmetria \rightarrow assi coordinati

$$\begin{aligned} x=0 &\rightarrow x' - \frac{1}{2} = 0 & \frac{x+y}{\sqrt{2}} - \frac{1}{\sqrt{2}} = 0 \\ y=0 &\rightarrow y' - \frac{1}{2} = 0 & -\frac{x+y}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}} = 0 \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} x+y=2 \\ -x+y=-1 \end{array} \right\}$$

• $x^2 - 6xy + 6y^2 + 2x + 6y - 3 = 0$

$q(x, y) = x^2 - 6xy + 6y^2$ $A = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ -3 & 6 \end{pmatrix}$ $PC(A) = \begin{pmatrix} 1 & -5 \\ 0 & 5 \end{pmatrix}$ $\begin{cases} -t=0 \\ t=5 \end{cases}$

$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ $P = \begin{pmatrix} \mu & \nu \\ \nu & \mu \end{pmatrix}$ MeV ortogonale, verso, $\det P = 1$

$A = P^{-1}AP = P^{-1}AP = D = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix} \approx 1x'^2 + \mu y'^2$

$P = \begin{pmatrix} p & -q \\ q & p \end{pmatrix}$ $\begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix}$ è un autovettore, verso relativo a $\lambda = 0$

$(A - \lambda I)\vec{v} = 0$ $A\vec{v} = 0$ $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$ $\begin{cases} v_1 - 2v_2 = 0 \\ -2v_1 + 6v_2 = 0 \end{cases}$ $v_1 = 2v_2$

Una base per l'autospazio è ad esempio $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ $\|\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}\| = \sqrt{5}$

$\begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} \end{pmatrix}$

$P = \begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{5}} & -\frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix}$ $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{5}} & -\frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x = \frac{2x' - y'}{\sqrt{5}} \\ y = \frac{x' + 2y'}{\sqrt{5}} \end{cases}$

$0x'^2 + 5y'^2 + 2\frac{2x' - y'}{\sqrt{5}} + 6\frac{x' + 2y'}{\sqrt{5}} - 3 = 0$

$5\sqrt{5}y_1^2 + 10x_1 - 2y_1 + 6x_1 + 12y_1 - 3\sqrt{5} = 0$

$5\sqrt{5}y_1^2 + 10x_1 + 10y_1 - 3\sqrt{5} = 0$

$5\sqrt{5}(y_1^2 + \frac{2}{\sqrt{5}}y_1) + 10x_1 - 3\sqrt{5} = 0$

$5\sqrt{5}[(y_1 + \frac{1}{\sqrt{5}})^2 - \frac{1}{5}] + 10x_1 - 3\sqrt{5} = 0$

⋮

LA MATRICE DELLA CONICA B

$B \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ simmetrica

$$B = \begin{pmatrix} A & \begin{matrix} \text{coef } x \\ \text{coef } y \\ \text{termine noto} \end{matrix} \\ \begin{matrix} \text{coef } x \\ \text{coef } y \end{matrix} & \begin{matrix} \frac{a}{2} \\ \frac{b}{2} \end{matrix} \end{pmatrix}$$

Si dimostra che se $f(x, y) = 0$ è l'eq. della conica e B è la corrispondente matrice $\Rightarrow f(x, y) = (x, y, 1) B \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$

Se si effettua un cambiamento di riferimento è facile vedere come si può ~~trasformare~~ trasformare B

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = Q \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} \quad Q = \begin{pmatrix} p & d \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} d \text{ e } p \text{ coordinate della} \\ \text{nuova origine } O' \text{ nel} \\ \text{vecchio riferimento} \end{matrix}$$

$$f(x, y) = (x, y, 1) \underbrace{Q B Q^{-1}}_{B'} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix}$$

PROPOSIZIONE: B e B' hanno lo stesso determinante (per il Teorema di Binet) $\det Q = 1$

① $ax^2 + by^2 + c = 0$ $B = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{pmatrix}$ $\det B = abc$

② $ax^2 + by = 0$ $B = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & 0 & b/2 \\ 0 & b/2 & 0 \end{pmatrix}$ $\det B = -\frac{ab^2}{4}$

1^a APPLICAZIONE

La canonica è degenere $\Rightarrow \det B = 0$

2^a APPLICAZIONE

$f(x, y) = 0$ B \leadsto eq. canonica

1) $\lambda x^2 + \mu y^2 + \delta = 0$ λ, μ antiodessa di A $\det B = \det B'$

2) ($\mu = 0$) $\lambda x^2 + \delta y = 0$ λ ottodessa non nulla

1) $\det B' = \lambda \mu \delta$ $\lambda \mu \delta = \det B$ $\delta = \frac{\det B}{\lambda \mu} (= \frac{\det B}{\det A})$

2) $\det B' = -\frac{\lambda \delta^2}{4}$ $\delta^2 = \frac{4 \det B'}{\lambda}$ $\delta = \pm \sqrt{-\frac{4 \det B'}{\lambda}}$

• $2x^2 + 2y^2 - 5xy - 4x + 5y + \lambda = 0$

$B = \begin{pmatrix} 2 & -5/2 & -2 \\ -5/2 & 2 & 5/2 \\ -2 & 5/2 & \lambda \end{pmatrix}$ $A = \begin{pmatrix} 2 & -5/2 \\ -5/2 & 2 \end{pmatrix}$ $\det A = -\frac{9}{4} < 0 \Rightarrow$ IPERBOLE

$\det B = -2 \left(-\frac{3}{4} + \lambda \right) - \frac{5}{2} \cdot 0 + 2 \left(6 - \frac{25}{4} \right) = \frac{3}{2} - \frac{9}{2} \lambda$

$$\det B = 0 \Leftrightarrow \frac{0}{2} - \frac{0}{1}d = 0 \Rightarrow d = 2$$

$$\rightarrow \text{se } d=2 \quad 4(x,y)=0$$

CONICA
DEGENERE

$$2x^2 + 2y^2 - 5xy - 6x + 5y + 2 = 0$$

$$2x^2 - (5y+6)x + 2y^2 + 5y + 2 = 0$$

$$x = \frac{5y+6 \pm \sqrt{(5y+6)^2 - 8(2y^2+5y+2)}}{4} = \frac{5y+6 \pm \sqrt{25y^2+60y+36-16y^2-40y-16}}{4} = \frac{5y+6 \pm \sqrt{9y^2+20y+20}}{4}$$

$$x = \frac{y+2}{2}$$

$$x = 2y+1$$

la conica è l'unione di due rette reali

EQUAZIONE CANONICA: $1x^2 + 1y^2 - 8 = 0$ 1 e 1 sono gli autovalori di A

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -5/2 \\ -5/2 & 2 \end{pmatrix}$$

$$P_C(A) = t^2 - 4t - \frac{9}{4} = 0$$

$$t = 2 \pm \sqrt{4 \pm \frac{9}{4}} = 2 \pm \sqrt{\frac{25}{4}} = 2 \pm \frac{5}{2} \quad \begin{matrix} 5/2 \\ -1/2 \end{matrix}$$

$$\frac{0}{2}x^2 + \frac{0}{2}y^2 + 8 = 0 \quad \text{oppure} \quad -\frac{1}{2}x^2 + \frac{0}{2}y^2 + 8 = 0$$

$$\det B = \det B' \quad B' = \begin{pmatrix} \frac{0}{2} & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \quad \frac{0}{2} - \frac{0}{4}d = -\frac{0}{4}d$$

$$8 = -2+d$$

$$\rightarrow \text{eq. canonica} \quad \frac{0}{2}x^2 - \frac{1}{2}y^2 + d - 2 = 0$$

$$\text{asintoti: } \frac{0}{2}x^2 - \frac{1}{2}y^2 = 0 \quad y^2 = 8x^2 \quad |y = \pm 3x$$

la conica ha punti reali in comune con l'asse x ?

$$\begin{cases} y=0 \\ \frac{0}{2}x^2 - \frac{1}{2}y^2 + d - 2 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} y=0 \\ 8x^2 + 2d - 4 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} y=0 \\ x^2 = \frac{4-d}{8} \end{cases}$$

se $4-d > 0$ ($d < 4$) 2 sol. reali

se $4-d < 0$ ($d > 4$) no sol. reali \rightarrow caso $x = \text{ASINTOTI}$

se $4-d = 0$ ($d = 4$)

• Consideriamo l'equazione $x^2 - axy + ky^2 + h = 0$

$$B = \begin{pmatrix} 1 & -a/2 \\ -a/2 & k \end{pmatrix} \quad \det B = k - \frac{a^2}{4}$$

$h = 0, k = a^2 \rightarrow$ CONICA DEGENERE

$$\text{1° CASO: } h = 0 \quad x^2 - axy + ky^2 = 0 \quad A = \begin{pmatrix} 1 & -a/2 \\ -a/2 & k \end{pmatrix} \quad \det A = k - \frac{a^2}{4}$$

a) $k - \frac{a^2}{4} < 0 \rightarrow k < \frac{a^2}{4} \rightarrow \det A < 0 \rightarrow$ conica degenerata di tipo iperbolico: coppia di rette reali

$$x = 2y \pm \sqrt{ky^2 - \frac{a^2}{4}y^2} = 2y \pm y\sqrt{4k - a^2} \rightarrow 2 \text{ eq. di 1° grado}$$

b) $h=0 \rightarrow \det A=0 \quad x^2 - 2xy + 4y^2 = 0$

$(x-2y)^2 = 0 \rightarrow 2$ rette coincidenti

c) $h - 4 > 0 \rightarrow h > 4 \rightarrow \det A > 0 \rightarrow$ conica degenerata di tipo coincidenti ellittica

Non ci sono punti reali salvo $(0,0)$

2° caso $K=4 \quad x^2 - 2xy + 4y^2 + h = 0 \quad A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \det A = 0$
 $(x-2y)^2 = -h$
 conica degenerata di tipo iperbolica

a) $h < 0$: 2 rette parallele $x-2y = \pm \sqrt{-h}$

b) $h > 0$: \emptyset conica non contiene punti veri

c) $h = 0$: $(x-2y)^2 = 0$ retta doppia

Casi non degenerati : $K \neq h \neq 0$

$\det A = K - 4$

1°) $K > 4 \quad \det A > 0$ ellissi $\begin{cases} \text{reali} \\ \text{immaginaria} \end{cases} \quad \lambda x^2 + \mu y^2 + \delta = 0$

2°) $K < 4 \quad \det A < 0$ iperbole

$PC(t) = t^2 - (K+1)t + K-4 = 0$
 $t = \frac{K+1 \pm \sqrt{(K+1)^2 - 4(K-4)}}{2} = \frac{K+1 \pm \sqrt{K^2 - 2K + 17}}{2}$

LE QUADRICHE

Def : Si dice (SUPERFICIE) ~~QUADRICHE~~ ^{QUADRICHE} il luogo dei punti P dello spazio \mathbb{R}^3 cui coordinate soddisfanno ad un'equazione di 2° grado a 3 variabili : $f(x, y, z) = 0$

CASI PARTICOLARI

1) $ax^2 + ay^2 + az^2 + bx + cy + dz + e = 0 \quad a \neq 0$

dividendo per a possiamo scrivere l'equazione nella forma

$x^2 + y^2 + z^2 + \alpha x + \beta y + \gamma z + \delta = 0$

$\left(x + \frac{\alpha}{2}\right)^2 + \left(y + \frac{\beta}{2}\right)^2 + \left(z + \frac{\gamma}{2}\right)^2 = \frac{\alpha^2}{4} + \frac{\beta^2}{4} + \frac{\gamma^2}{4} - \delta$

- se $\frac{\alpha^2}{4} + \frac{\beta^2}{4} + \frac{\gamma^2}{4} - \delta < 0$ L'equazione non ha sc.

- se $\frac{\alpha^2}{4} + \frac{\beta^2}{4} + \frac{\gamma^2}{4} - \delta = 0 \quad x = -\frac{\alpha}{2}, y = -\frac{\beta}{2}, z = -\frac{\gamma}{2} \rightarrow P$ l'eq. ha un'unica sc.

$C\left(-\frac{\alpha}{2}, -\frac{\beta}{2}, -\frac{\gamma}{2}\right)$

- se $\frac{\alpha^2}{4} + \frac{\beta^2}{4} + \frac{\gamma^2}{4} - \delta > 0 = R^2 \quad R > 0$