

### 5.5.1. OSSERVAZIONI.

- (0) Usando il divisore nullo, troviamo che  $\Omega(0) = \Omega^{\text{reg}}(\mathcal{C})$  (differenziali regolari).
- (1) Se  $D \sim D'$  (linearmente equivalenti), allora abbiamo un isomorfismo  $\Omega(D) \rightarrow \Omega(D')$  di  $K$ -spazi vettoriali definito da  $\omega \mapsto g\omega$  se  $D - D' = \text{div}(g)$ .
- (2) Sia  $\omega \in \Omega(\mathcal{C})$  non nullo. Allora per ogni  $D \in \text{Div}(\mathcal{C})$  abbiamo un isomorfismo di  $K$ -spazi vettoriali  $\mathcal{L}(D) \rightarrow \Omega(\text{div}(\omega) - D)$  che manda  $f$  in  $f\omega$ . In particolare abbiamo che si tratta di spazi di dimensione finita su  $K$ . Inoltre,  $\Omega(\text{div}(\omega)) \cong \mathcal{L}(0) \cong K$  e  $\Omega(0) \cong \mathcal{L}(\text{div}(\omega))$  (saremo interessati al calcolo di grado e dimensione di questo spazio, che è un invariante birazionale per la curva  $\mathcal{C}$ ).
- (3) (PRINCIPIO DI RECIPROCITÀ) Siano  $\omega \in \Omega(\mathcal{C})$  e  $D, E \in \text{Div}(\mathcal{C})$  tali che  $D + E = \text{div}(\omega)$ . Allora abbiamo isomorfismi canonici  $\mathcal{L}(D) \cong \Omega(E)$  e  $\mathcal{L}(E) \cong \Omega(D)$ .
- (4) Se  $D \leq D'$  allora risulta  $\Omega(D) \geq \Omega(D')$ .

**5.5.2. CLASSE CANONICA E SISTEMA LINEARE CANONICO DI  $\mathcal{C}$ .** Abbiamo già detto che i differenziali su  $\mathcal{C}$  hanno divisori che sono linearmente equivalenti tra loro; è anche facile verificare che un divisore linearmente equivalente al divisore di un differenziale è a sua volta divisore di un differenziale. *Quindi i divisori di differenziali formano una classe modulo  $\text{PDiv}(\mathcal{C})$  che si chiama classe canonica (e i suoi elementi divisori canonici) di  $\mathcal{C}$ :*

$$\kappa = \kappa(\mathcal{C}) = \text{div}(\Omega(\mathcal{C})) = \text{div}(\omega) + \text{PDiv}(\mathcal{C})$$

per ogni  $\omega \in \Omega(\mathcal{C})$  non nullo. Diremo sistema canonico, e indicheremo sempre con  $\kappa = \kappa(\mathcal{C})$  per (non) fare confusione, il sistema lineare formato dai divisori canonici effettivi, che è spazio proiettivo con spazio vettoriale sovrastante  $\Omega^{\text{reg}}(\mathcal{C}) = \Omega(0) \cong \mathcal{L}(\kappa)$  (per esempio, il sistema canonico della retta proiettiva è vuoto). Di solito si usa la notazione  $K = K(\mathcal{C})$  per la classe canonica, ma purtroppo noi abbiamo chiamato  $K$  il corpo di base...

**5.5.3. ORDINI DI DIFFERENZIALI PER CURVE ORDINARIE.** Per una curva piana ordinaria, si può calcolare l'ordine dei differenziali scegliendo un opportuno riferimento e un opportuno differenziale: se  $d = \deg \mathcal{C}$  e  $g = g(\mathcal{G})$  risulta allora

$$\deg(\kappa) = 2g - 2 = d(d - 3) - \deg(E).$$

Come d'usuale scegliamo il riferimento in modo che il punto improprio dell'asse delle ordinate non appartenga alla curva, nessuna retta del suo fascio (rette verticali) sia tangente in punti singolari, e la retta impropria non sia tangente alla curva. Usiamo il differenziale  $\frac{dX}{\partial f/\partial Y}$  di cui abbiamo già studiato le trasformazioni all'infinito. In tal caso nei  $d$  punti impropri l'ordine è  $d - 3$ , nei punti non singolari affini l'ordine è nullo. Nei punti singolari si può ragionare così: supponiamo che il punto sia l'origine e la retta tangente in un posto l'asse delle ascisse: allora il posto ha parametrizzazione del tipo  $(\begin{smallmatrix} T & \\ T^s & + \dots \end{smallmatrix})$ , ed  $f$  comincia con  $f_r = Yf_{r-1}(X, Y)$ , la cui derivata presenta uno zero d'ordine  $r - 1$  se  $r$  è la molteplicità per  $\mathcal{C}$  del punto singolare. Dunque il differenziale presenta un polo d'ordine  $r(r - 1)$  nel punto singolare. Sommando i contributi si ottiene l'espressione voluta (la seconda, veramente: per la prima basta ricordare l'espressione del genere per curve ordinarie).

**5.6. DIVISORI CANONICI E AGGIUNTE DI GRADO  $\deg(\mathcal{C}) - 3$ .** Sia  $\mathcal{C}$  una curva piana ordinaria,  $E$  il suo divisore aggiunto, e sia  $\mathcal{D}$  una curva di grado  $\deg \mathcal{C} - 3$ ; allora il divisore  $\text{div}_{\mathcal{C}}(\mathcal{D}) - E$  è un divisore canonico. Dunque il sistema canonico è formato dai divisori (residui rispetto ad  $E$ ) delle aggiunte di grado  $\deg \mathcal{C} - 3$ . In particolare abbiamo che  $d(\kappa) \geq g - 1$ , ovvero che  $\ell(\kappa) = \dim_K \Omega(0) \geq g$ .

Infatti, scegliendo il sistema di coordinate come qualche riga fa, poniamo  $D_{\infty} = \text{div}_{\mathcal{C}}(X_0)$  (si tratta dei  $d$  punti distinti di intersezione di  $\mathcal{C}$  con la retta impropria) e sia  $E_m = mD_{\infty} - E$ . Se  $\mathcal{D}$  è curva di grado  $\deg \mathcal{C} - 3$ , allora tutti i divisori  $\text{div}_{\mathcal{C}}(\mathcal{D}) - E$  sono linearmente equivalenti tra loro (e sono effettivi quelli delle aggiunte di quel grado), quindi basta mostrare che  $E_{d-3} = (d - 3)D_{\infty} - E$  è un divisore canonico. L'abbiamo già mostrato: nel calcolo dell'ordine abbiamo usato il differenziale  $\frac{dX}{\partial f/\partial Y}$  e abbiamo visto in effetti che il suo divisore è proprio  $(d - 3)D_{\infty} - E$ .

La stima sulle dimensioni è allora chiara, poiché lo spazio proiettivo delle aggiunte di  $\mathcal{C}$  di grado  $d - 3$  è almeno

$$\binom{d-1}{2} - \frac{\deg E}{2} - 1 = g - 1$$

e la dimensione su  $K$  di  $\Omega(0)$  è aumentata di 1