

**Capitolo I:**  
**Topologia generale**

*Giulio Del Corso*

**Idea:**

Questo volume contiene i teoremi e le proposizioni più utilizzate negli esercizi. Non riporto quindi né dimostrazioni né definizioni ma solo proprietà utili ed esempi.

**Indice:**

- 3** Applicazioni continue e Omeomorfismi
- 4** Esempi utili di distanze
- 5** Topologia prodotto
- 6** Spazi di Hausdorff
- 7** Connessione
- 8** Componenti connesse
- 9** Compattezza
- 11** Esempi di topologie utili

## Applicazioni continue e Omeomorfismi:

### Proprietà utili applicazioni continue:

**Connessione:** Sia  $f: X \rightarrow Y$  un'applicazione continua. Se  $X$  è connesso allora  $f(X)$  è connesso.

**Compattezza:** Sia  $f: X \rightarrow Y$  un'applicazione continua. Se  $X$  è compatto allora  $f(X)$  è un Sottospazio compatto di  $Y$ .

Una  $f$  continua da uno spazio compatto in uno spazio  $T_2$  è chiusa.

**Continua\punto:** Se abbiamo  $f: X \rightarrow Y$  continua allora  $f: X \setminus x \rightarrow Y \setminus f(x)$  è ancora continua.

Preserva dunque connessione, compattezza, etc.

Serve a dimostrare che due spazi NON sono omeomorfi.

### Caratterizzazione omeomorfismo:

Sia  $f: X \rightarrow Y$  un'applicazione continua fra spazi topologici, sono equivalenti:

1.  $f$  è un omeomorfismo.
2.  $f$  è chiusa e bigettiva.
3.  $f$  è aperta e bigettiva.

### Invarianti per omeomorfismo:

Validità degli assiomi di separazione ( $T_i$ )

Mettrizzabilità

Validità assiomi di numerabilità

Connessione, Connessione per archi e # Componenti connesse ( $\pi_0$ )

Compattezza

Esaurizioni in compatti

Separabilità

Classe di omotopia (di spazi)

Gruppo fondamentale

### Esempi utili di distanze:

$$\forall X \text{ insieme } d: X \times X \rightarrow \mathbb{R}, d(x, y) = \begin{cases} 0 & \text{se } x = y \\ 1 & \text{se } x \neq y \end{cases}$$

$$\text{Su } \mathbb{R}^n, d_1(x, y) = \sum_{i=1}^n |x_i - y_i|$$

$$\text{Su } \mathbb{R}^n, d_2(x, y) = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2} \text{ (Distanza euclidea)}$$

$$\text{Su } \mathbb{R}^n, d_\infty(x, y) = \max_i \{|x_i - y_i|\}$$

$$\forall X \text{ insieme dotato di una distanza } d; \bar{d}: X \times X \rightarrow \mathbb{R}, \bar{d}(x, y) = \min(1, d(x, y)) \text{ (Limitazione standard)}$$

$$\text{Dato } (X, d) \text{ spazio metrico e } Z \subseteq X \text{ la } \textbf{distanza dal sottoinsieme} \text{ è: } d_Z(x) = \inf_{z \in Z} d(x, z)$$

### **Topologia prodotto:**

Su  $P \times Q$  è la topologia meno fine tra quelle che rendono continue entrambe le proiezioni.

### **Costruire una topologia prodotto:**

I sottoinsiemi della forma  $U \times V$  al variare di  $U, V$  fra gli aperti di  $P, Q$  formano una base (Canonica) della topologia prodotto.

### **Proiezioni e applicazioni continue:**

Le proiezioni  $p, q$  sono applicazioni aperte (e non chiuse) e  $\forall (x, y) \in P \times Q$  le restrizioni  $p: P \times \{y\} \rightarrow P, q: \{x\} \times Q \rightarrow Q$  sono omeomorfismi.

Un'applicazione  $f: X \rightarrow P \times Q$  è continua  $\leftrightarrow$  le sue componenti  $f_1 = pf, f_2 = qf$  sono continue.

### ***Esempio:***

*Su  $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$  la topologia prodotto è quella generata dalla base  $\{]a, b[ \times ]c, d[; a, b, c, d \in \mathbb{R}\}$  che sebbene generi la normale topologia euclidea su  $\mathbb{R}^2$  gli elementi della base sono rettangoli.*

### **Proprietà:**

Prodotti di spazi di Hausdorff sono di Hausdorff.

Prodotto di spazi compatti è compatto.

Il prodotto di spazi localmente connessi è localmente connesso.

## Spazi di Hausdorff

### **Caratterizzazione equivalente:**

Punti distinti ammettono intorni disgiunti.

### **Proposizione per verificare che sia di Hausdorff:**

Uno spazio topologico è di Hausdorff  $\leftrightarrow$  la diagonale è chiusa nel prodotto.

#### **Osservazione:**

La diagonale è:

$$\Delta = \{(x, x) \mid x \in X\} \subseteq X \times X$$

### **Proprietà:**

In uno spazio di Hausdorff i sottoinsiemi finiti sono chiusi.

Sottospazi e prodotti di spazi di Hausdorff sono di Hausdorff.

Ogni spazio metrico è di Hausdorff.

**Connessione:**

Uno spazio topologico  $X$  si dice connesso se gli unici insiemi aperti e chiusi sono  $\emptyset$  e  $X$ .

**Proprietà pratiche equivalenti:**

$X$  è sconnesso.

$X$  è unione disgiunta di due intervalli aperti propri.

$X$  è unione disgiunta di due intervalli chiusi propri.

**Proposizione:**

Per dimostrare che è uno spazio è connesso o si sfrutta la connessione per archi oppure si nega la proposizione precedente, dati  $A, B$  aperti che ricoprono lo spazio è assurdo che siano disgiunti.

**Proposizione:**

Siano  $X$  uno spazio topologico ed  $A \subset X$  sottoinsieme aperto e chiuso, allora  $\forall Y \subset X$  connesso vale:  
 $Y \subset A$  o  $Y \cap A = \emptyset$

**Unione di connessi:**

Siano  $A, B$  sottospazi connessi di uno spazio topologico, se  $A \cap B \neq \emptyset$  allora  $A \cup B$  è connesso.

**Corollario:**

Sia  $A_i$  una famiglia numerabile di connessi |  $A_i \cap A_{i+1} \neq \emptyset$ , allora  $\cup_i A_i$  è connessa.

### **Componenti connesse:**

#### **Proprietà:**

Ogni spazio topologico è unione delle sue componenti connesse.

Ogni componente connessa è chiusa.

Ogni punto è contenuto in una ed una sola componente connessa.

#### **Applicazioni continue e Omeomorfismi:**

Un omeomorfismo trasforma componenti connesse in componenti connesse.

Due spazi omeomorfi devono avere lo stesso numero di componenti connesse.

## **Compattezza:**

### **Invarianza per funzioni continue:**

Sia  $f: X \rightarrow Y$  un'applicazione continua. Se  $X$  è compatto allora  $f(X)$  è un sottospazio compatto di  $Y$ .

### **Compatto in $T_2$ :**

Una  $f$  continua da uno spazio compatto in uno spazio  $T_2$  è chiusa.

Quindi se bigettiva è un omeomorfismo.

### **Proposizione (Base e compattezza):**

Sia  $B$  una base di uno spazio topologico  $X$ , se ogni ricoprimento di  $X$  fatto con elementi di  $B$  ammette un sottoricoprimento finito, allora  $X$  è compatto.

### **Sottospazi, unioni e prodotti di compatti:**

Ogni sottospazio chiuso di uno spazio compatto è compatto.

Unione finita di sottospazi compatti è compatta.

Prodotto di spazi compatti è compatto.

### **Equivalenza:**

Per uno spazio topologico  $X$  a base numerabile le seguenti condizioni sono equivalenti:

1.  $X$  è compatto.
2. Ogni successione in  $X$  possiede punti di accumulazione.
3.  $X$  è compatto per successioni.

### **Studio su $\mathbb{R}$ :**

Un sottospazio di  $\mathbb{R}$  è compatto  $\leftrightarrow$  chiuso e limitato.

**(Weierstrass)** Sia  $X$  spazio topologico compatto, allora ogni funzione continua  $f: X \rightarrow \mathbb{R}$  ammette massimo e minimo.

**Esaustione in compatti:**

Di uno spazio topologico  $X$  è una successione di sottospazi compatti  $\{K_n \mid n \in \mathbb{N}\}$  |

1.  $K_n \subset K_{n+1}^\circ \forall n$
2.  $\cup_n K_n = X$

**Osservazione:**

Un omeomorfismo  $f: X \rightarrow Y$  manda un'esaustione in compatti  $\{K_n \mid n \in \mathbb{N}\}$  di  $X$  in un'esaustione in compatti  $\{f(K_n) \mid n \in \mathbb{N}\}$  di  $Y$ .

**Proprietà:**

$X$  spazio topologico,  $\{K_n \mid n \in \mathbb{N}\}$  una sua esaustione in compatti e  $H \subseteq X$  compatto.

Allora  $\{K_n^\circ \mid n \in \mathbb{N}\}$  è un ricoprimento aperto  $\rightarrow \exists m \mid H \subseteq K_m^\circ \subseteq K_m$

**Osservazione pratica:**

Usando le due proprietà precedenti è possibile dimostrare che due spazi topologici non sono omeomorfi (Ad esempio  $\mathbb{R} \times [0,1]$  non è omeomorfo a  $\mathbb{R} \times [0, +\infty[$ ).

Il sistema è il seguente:

1. Si individua un compatto che sconnetta uno dei due spazi (In questo caso  $\{0\} \times [0,1]$ )
2. Si costruisce un'esaustione in compatti che preservi la connessione (Su entrambi gli spazi a meno di omeomorfismo)
3. Si individua l'indice per il quale il nostro compatto appartenga all'esaustione e si mostra che l'omeomorfismo non preserva la connessione.

## Esempi di topologie utili:

### **Topologia Euclidea:**

È la topologia su  $\mathbb{R}^n$  indotta dalla distanza euclidea.

#### **Proprietà:**

Le palle aperte sono una base della topologia euclidea su  $\mathbb{R}^n$

La topologia euclidea su  $\mathbb{R}^n$  coincide con la topologia prodotto di  $n$  copie di  $\mathbb{R}$ .

### **Topologia di Sorgenfrey (Retta di Sorgenfrey):**

Su  $\mathbb{R}$  e gli aperti sono gli intervalli semiaperti  $[a, b[$

#### **Proprietà:**

Questa topologia è più fine della topologia euclidea su  $\mathbb{R}$  in quanto  $]a, b[ = \bigcup_{c>a} [c, b[$

### **Topologia discreta:**

Su un insieme  $X$  gli aperti sono  $T = P(X)$ .

#### **Proprietà:**

Nessun sottoinsieme proprio è denso.

### **Topologia indiscreta:**

Su un insieme  $X$  gli aperti sono  $T = \{X, \emptyset\}$ .

#### **Proprietà:**

Ogni sottoinsieme non vuoto è denso.

### **Topologia della semicontinuità superiore:**

Su  $\mathbb{R}$  gli aperti non vuoti sono tutti e soli i sottoinsiemi della forma  $] -\infty, a[$  al variare di  $a \in \mathbb{R} \cup \{+\infty\}$

### **Topologia Cofinita:**

Su un insieme  $X$  è quella in cui un sottoinsieme  $C \subseteq X$  è chiuso  $\leftrightarrow C = X$  o  $C$  è finito.

#### **Proprietà:**

Ogni sottoinsieme infinito è denso.

**Topologia di Zarisky:**

L'insieme è  $K^n$  inteso come l'anello dei polinomi a coefficienti in un campo  $K$  e con  $n$  coordinate distinte.

Definiamo una base di aperti come l'insieme dei  $D(f) = \{(a_1, \dots, a_n) \in K^n \mid f(a_1, \dots, a_n) \neq 0\}$

**Proprietà:**

I chiusi nella topologia di Zarisky sono tutti e soli i sottoinsiemi del tipo  $V(I)$  (Complementare di  $D(I)$ ) al variare di  $I$  tra gli ideali dell'anello  $K[x_1, \dots, x_n]$