

Def.: sia $f: S^m \rightarrow S^m$, esiste un $d \in \mathbb{Z}$ unico "a meno del segno" t.c.

$\mathbb{Z} = H_m(S^m) \xrightarrow{f_*} H_m(S^m) = \mathbb{Z}$ è la moltiplicazione per d .

Il segno non dà problemi se uso lo stesso iso. $H_m(S^m) \cong \mathbb{Z}$.
 d è detto grado di f .

Oss.: 1) f_1 e f_2 omotope \Rightarrow stesso grado (vale il viceversa)

2) il grado di una composizione è il prodotto dei gradi

Def.: sospensione di X : dato X s.t., $\Sigma X = (X \times [0, 1]) / \begin{matrix} (x, 0) \sim (y, 0) \\ (x, 1) \sim (y, 1) \end{matrix}$.

A meno di omeo, $\Sigma S^m = S^{m+1}$.

Data $f: X \rightarrow Y$ possiamo definire $\Sigma f: \Sigma X \rightarrow \Sigma Y$
 $[(x, t)] \mapsto [(f(x), t)]$

Oss.: 3) data $f: S^m \rightarrow S^m$, f e Σf hanno lo stesso grado (ex.)

4) l'identità ha grado 1

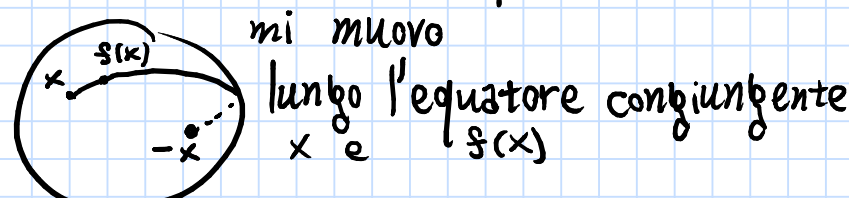
5) la mappa cost. ha grado 0

6) una mappa $f: S^0 \rightarrow S^0$ ha grado $\mathbb{Z} = \tilde{H}_0(S^0) \xrightarrow{d} \tilde{H}_0(S^0) = \mathbb{Z}$,
 vale ± 1 o 0

7) $\pi: S^m \rightarrow S^m$ riflessione rispetto a un iperpiano di \mathbb{R}^{m+1}
 ha grado -1 (per induzione usando 3)

8) $h: S^m \rightarrow S^m$ antipodale ha grado $(-1)^{m+1}$ (7) + 2)

9) $f: S^m \rightarrow S^m$ senza pti fissi ha grado $(-1)^{m+1}$ perché omotopa all'antipodale:



10) Teo.: S^m ammette un campo tangente mai nullo \Leftrightarrow
 $\Leftrightarrow m$ dispari.

Dim.: (\Leftarrow) $\pi(x_0, x_1, \dots, x_m) = (x_1, -x_0, x_3, -x_2, \dots, x_m, -x_{m-1})$.

(\Rightarrow) Se avessi un siffatto campo, id sarebbe omotopa all'antipodale $\Rightarrow \tau = (-1)^{m+1} \Rightarrow m$ dispari.

Vediamo l'omotopia: sia π il campo, $f(x) = \frac{x + \pi(x)}{|x + \pi(x)|} \neq x \forall x \Rightarrow$
 \Rightarrow omotopa all'antipodale. $f_\epsilon(x) = \frac{x + \epsilon\pi(x)}{|x + \epsilon\pi(x)|}$, $f_0 = id$, $f_1 = f$. \square

π_1 e H_1

Un 1-simplesso σ di X è una mappa $\sigma: \Delta^1 \rightarrow X$ con

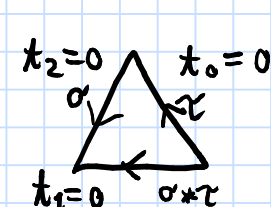
$$\Delta^1 = \{(t_0, t_1) \in \mathbb{R}^2 \mid t_0, t_1 \geq 0, t_0 + t_1 = 1\} \cong [0, 1]$$

$$(t, 1-t) \mapsto t$$

Posso vedere un simplesso come cammino. Il cammino associato a σ è $t \mapsto \sigma(t, 1-t)$. Il cammino inverso è quello associato a $\sigma^{-}(t_0, t_1) = \sigma(t_1, t_0)$. La composizione di cammini corrisponde a

$$(\sigma * \tau)(t_0, t_1) = \begin{cases} \sigma(2t_0 - 1, 2t_1) & t_1 \leq 1/2 \\ \tau(2t_0, 2t_1 - 1) & t_1 \geq 1/2 \end{cases} \quad (\text{se } \sigma(0, 1) = \tau(1, 0)).$$

Definiamo $w: \Delta^2 \rightarrow X$
 $(t_0, t_1, t_2) \mapsto (\sigma * \tau)(t_0 + \frac{t_1}{2}, \frac{t_1}{2} + t_2)$.

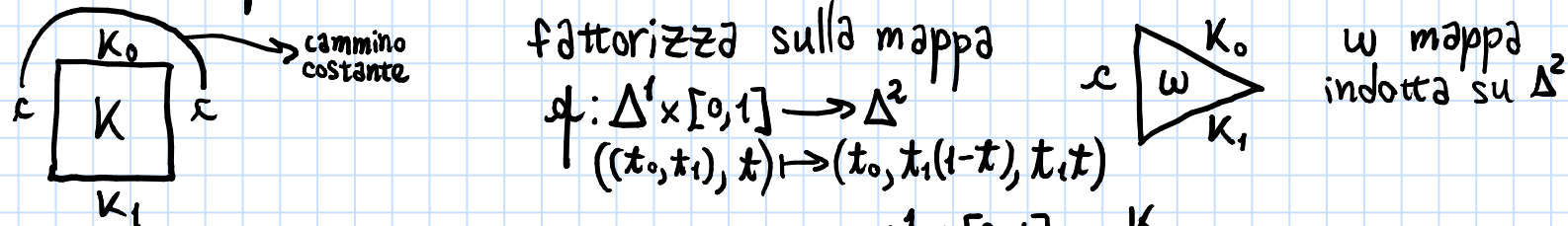


$$\partial w = \sigma - \sigma * \tau + \tau \Rightarrow \sigma + \tau \text{ e } \sigma * \tau \text{ sono omologhi.}$$

Un loop $\sigma: \Delta^1 \rightarrow X$ è un ciclo. Sia $[\sigma]$ la sua classe in H_1 .

Sia $\tau: \Delta^1 \rightarrow X$ un altro loop. $[\sigma * \tau] = [\sigma] + [\tau]$.

Un'omotopia di cammini a estremi fissi $K: \Delta^1 \times [0, 1] \rightarrow X$



$$\partial w = c - K_0 + K_1 \Rightarrow [K_0] = [K_1] \Rightarrow \text{cammini omotopi a estremi fissi determinano cicli omologhi.}$$

Quindi abbiamo un omo. $h': \pi_1(X, x_0) \rightarrow H_1(X)$

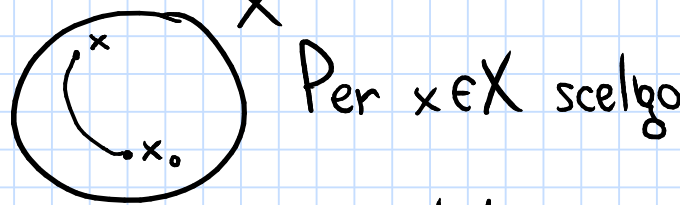
$$[\gamma] \mapsto \begin{cases} \text{ciclo associato} \\ \text{all'1-simplesso} \\ \text{associato a } \gamma \end{cases}$$

h' induce $h: \pi_1(X, x_0)^{ab} \rightarrow H_1(X)$.

Teo.: X cpa $\Rightarrow h$ iso..

Dim.: costruiamo un'inversa.

$\mu(x)$ cammino da x_0 a x ($x=x_0$ banale se).



Dato $\sigma: \Delta^1 \rightarrow X$ con $\sigma_0 = \sigma(1, 0)$, $\sigma_1 = \sigma(0, 1)$, associa a σ il loop $\mu(\sigma_0) * \sigma * \mu(\sigma_1)^{-}$. Per linearità ho omo.

$$C_1(X) \xrightarrow{h} \pi_1(X, x_0)^{ab}$$

Se prendo $\tau: \Delta^2 \rightarrow X$ con facce $\alpha = \tau d_0$, $\beta = \tau d_1$, $\gamma = \tau d_2$, Δ^2 contraibile $\Rightarrow \gamma * \alpha$ è omotopo a β .

$$l(\gamma) + l(\alpha) = l(\gamma * \alpha) = l(\beta)$$

$l(\partial \tau) = 0$ e quindi l passa al quoziente $C_1(X) / B_1(X) \xrightarrow{\bar{l}} \pi_1(X, x_0)^{ab}$.

Per costruzione $\bar{l}h = id_{\pi_1(X, x_0)}$. Inoltre h è suriettiva:

$$\text{preso } \rho = \sum a_\sigma \sigma \in C_1(X) \quad (1\text{-ciclo}), \quad \partial \rho = 0 \Rightarrow \sum a_\sigma (\sigma_1 - \sigma_0) = 0, \text{ quindi } \sum a_\sigma [\sigma] = \sum a_\sigma ([\mu(\sigma_0)] + [\sigma] + [\mu(\sigma_1)]^{-}) = \sum a_\sigma [\mu(\sigma_0) * \sigma * \mu(\sigma_1)^{-}] \in \text{Im } h. \quad \square$$

Suddivisioni baricentriche

Sia $D \subseteq \mathbb{R}^m$ convesso, $v_0, \dots, v_p \in D$. Posso definire il simplesso affine con vertici v_0, \dots, v_p $\sigma: \Delta^p \rightarrow D$. Indichiamo σ con $[v_0, \dots, v_p]$.

$$\sum \lambda_i e_i \mapsto \sum \lambda_i v_i$$

$$\partial [v_0, \dots, v_p] = \sum_{i=0}^p (-1)^i [v_0, \dots, \hat{v}_i, \dots, v_p]. \quad \forall v \in D \text{ abbiamo un'omotopia di contrazione } D \times [0, 1] \rightarrow D$$

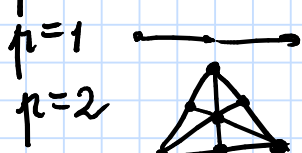
$$(x, t) \mapsto (t-x)x + tv \quad \text{lo salto. Quindi possiamo costruire un'omotopia di catene associata alla contrazione } C_p(D) \rightarrow C_{p+1}(D)$$

$$\sigma = [v_0, \dots, v_p] \mapsto v \cdot \sigma = [v, v_0, \dots, v_p]$$

$$\text{Per } \sigma \in C_p(D) \text{ abbiamo } \partial(v \cdot \sigma) = \begin{cases} \sigma - v \cdot (\partial \sigma) & p > 0 \\ \sigma - \epsilon(\sigma) \cdot v & p = 0 \end{cases}$$

Se prendo σ^β il baricentro di $\sigma = [v_0, \dots, v_p]$, $\sigma^\beta = \frac{1}{p+1} \sum_{i=0}^p v_i$.

Possiamo definire induttivamente $B_p(X) = B_p: C_p(X) \rightarrow C_p(X)$ che mappa $\sigma: \Delta^p \rightarrow X$ in $B_p(\sigma) = \sigma \# B_p(L_p)$ dove $B_p(L_p) = \begin{cases} L_0 & p=0 \\ C_p \cdot B_p(\partial L_p) & p > 0 \end{cases}$.



Prop.: B_p è mappa di catene naturale e omotopa all'identità.

Dim.: naturalità: $f \# B(\sigma) = f \# \sigma \# B(L_p) = (f \sigma) \# B(L_p) = B(f \sigma)$.

Vediamo per induzione che è mappa di catene.

$$p=1: \partial B(L_1) = \partial(L_1 \cdot B(\partial L_1)) = \partial(L_1 \cdot \partial L_1) = \partial L_1 = B(\partial L_1)$$

$$p>1: \partial B(L_p) = \partial(L_p \cdot B(\partial L_p)) = B(\partial L_p) - L_p \cdot \partial B(\partial L_p) = B(\partial L_p) - L_p \cdot B(\partial^2 L_p) = B(\partial L_p) \text{ e per naturalità}$$

$$B(\partial \sigma) = B \partial(\sigma \# L_p) = B \sigma \# \partial L_p = \sigma \# B \partial L_p = \sigma \# \partial B L_p = \partial B \sigma$$

Per l'omotopia: potremmo fare "a mano" come per le mappe omotope, ma no. Useremo un argomento più generale.