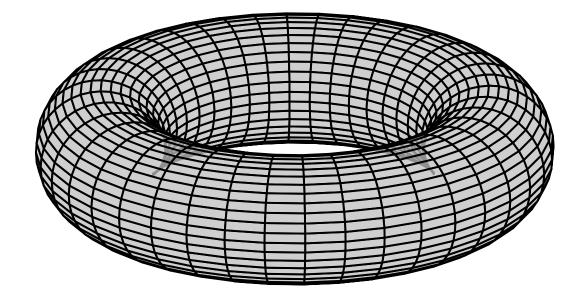
# Geometrie und Topologie



 $Siehe\ tinyurl.com/GeoTopo$ 

12. Dezember 2013

# Vorwort

Dieses Skript wird/wurde im Wintersemester 2013/2014 geschrieben. Es beinhaltet Vorlesungsnotizen von Studenten zur Vorlesung von Prof. Dr. Herrlich.

Es darf jeder gerne Verbesserungen einbringen!

Die Kurz-URL des Projekts lautet tinyurl.com/GeoTopo.

An dieser Stelle möchte ich noch Herrn Prof. Dr. Herrlich für einige Korrekturvorschläge und einen gut strukturierten Tafelanschrieb danken, der als Vorlage für dieses Skript diente. Vielen Dank auch an Frau Lenz, die es mir erlaubt hat, ihre Übungsaufgaben und Lösungen zu benutzen.

### Was ist Topologie?

Die Kugeloberfläche  $S^2$  lässt sich durch strecken, stauchen und umformen zur Würfeloberfläche oder der Oberfläche einer Pyramide verformen, aber nicht zum  $\mathbb{R}^2$  oder zu einem Torus  $T^2$ . Für den  $\mathbb{R}^2$  müsste man die Oberfläche unendlich ausdehnen und für einen Torus müsste man ein Loch machen.



Abbildung 0.1: Beispiele für verschiedene Formen

# Inhaltsverzeichnis

1	Topologische Grundbegriffe	2
	1.1 Topologische Räume	2
	1.2 Metrische Räume	
	1.3 Stetigkeit	8
	1.4 Zusammenhang	
	1.5 Kompaktheit	13
	1.6 Wege und Knoten	
	Übungsaufgaben	20
2	Mannigfaltigkeiten und Simpizidkomplexe	21
	2.1 Topologische Mannigfaltigkeiten	21
	2.2 Differenzierbare Mannigfaltigkeiten	25
	2.3 Simplizialkomplex	30
	Übungsaufgaben	37
3	Fundamentalgruppe und Überlagerungen	38
	3.1 Homotopie von Wegen	38
	3.2 Fundamentalgruppe	41
	Übungsaufgaben	48
Lö	isungen der Übungsaufgaben	49
Bi	ldquellen	52
Sy	ymbolverzeichnis	53
St	ichwortverzeichnis	54

# 1 Topologische Grundbegriffe

## 1.1 Topologische Räume

#### Definition 1

Ein **topologischer Raum** ist ein Paar  $(X, \mathfrak{T})$  bestehend aus einer Menge X und  $\mathfrak{T} \subseteq \mathcal{P}(X)$  mit folgenden Eigenschaften

- (i)  $\emptyset, X \in \mathfrak{T}$
- (ii) Sind  $U_1, U_2 \in \mathfrak{T}$ , so ist  $U_1 \cap U_2 \in \mathfrak{T}$
- (iii) Ist I eine Menge und  $U_i \in \mathfrak{T}$  für jedes  $i \in I,$  so ist  $\bigcup_{i \in I} U_i \in \mathfrak{T}$

Die Elemente von  $\mathfrak T$  heißen **offene Teilmengen** von X.

 $A \subseteq X$  heißt **abgeschlossen**, wenn  $X \setminus A$  offen ist.

Es gibt auch Mengen, die weder abgeschlossen, noch offen sind wie z. B. [0,1). Auch gibt es Mengen, die sowohl abgeschlossen als auch offen sind.

### Korollar 1.1 (Mengen, die offen und abgeschlossen sind, existieren)

Betrachte  $\emptyset$  und X mit der "trivialen Topologie"  $\mathfrak{T}_{\text{triv}} = \{ \emptyset, X \}.$ 

Es gilt:  $X \in \mathfrak{T}$  und  $\emptyset \in \mathfrak{T}$ , d. h. X und  $\emptyset$  sind offen. Außerdem  $X^C = X \setminus X = \emptyset \in \mathfrak{T}$  und  $X \setminus \emptyset = X \in \mathfrak{T}$ , d. h. X und  $\emptyset$  sind als Komplement offener Mengen abgeschlossen.

### Beispiel 1

1)  $X = \mathbb{R}^n$  mit der euklidischen Metrik.

$$U \subseteq \mathbb{R}^n$$
 offen  $\Leftrightarrow$  für jedes  $x \in U$  gibt es  $r > 0$ ,  
sodass  $\mathfrak{B}_r(x) = \{ y \in \mathbb{R}^n \mid d(x,y) < r \} \subseteq U$ 

Also:  $\mathfrak{T} = \{ M \subseteq X \mid M \text{ ist offene Kugel} \}$ . Diese Topolgie wird auch "Standardtopologie des  $\mathbb{R}^{n}$ " genannt.

- 2) Jeder metrische Raum (X, d) ist auch ein topologischer Raum.
- 3) Für eine Menge X heißt  $\mathfrak{T} = \mathcal{P}(X)$  "diskrete Topologie".
- 4)  $X:=\mathbb{R},\mathfrak{T}_Z:=\{\ U\subseteq\mathbb{R}\ |\ \mathbb{R}\setminus U\ \text{endlich}\ \}\cup\{\ \emptyset\ \}$ heißt "Zariski-Topologie" Beobachtungen:
  - $U \in \mathfrak{T}_Z \Leftrightarrow \exists f \in \mathbb{R}[X]$ , sodass  $\mathbb{R} \setminus U = V(f) = \{ x \in \mathbb{R} \mid f(x) = 0 \}$
  - Es gibt keine disjunkten offenen Mengen in  $\mathfrak{T}_Z$ .
- 5)  $X := \mathbb{R}^n, \mathfrak{T}_Z = \{U \subseteq \mathbb{R}^n | \text{Es gibt Polynome } f_1, \dots, f_r \in \mathbb{R}[X_1, \dots, X_n] \text{ sodass } \mathbb{R}^n \setminus U = V(f_1, \dots, f_r)\}$

6)  $X := \{0,1\}, \mathfrak{T} = \{\emptyset, \{0,1\}, \{0\}\}\$  heißt "Sierpińskiraum".  $\emptyset, \{0,1\}, \{1\}\$  sind dort alle abgeschlossenen Mengen.

### Definition 2

Sei  $(X, \mathfrak{T})$  ein topologischer Raum und  $x \in X$ .

Eine Teilmenge  $U \subseteq X$  heißt **Umgebung** von x, wenn es ein  $U_0 \in \mathfrak{T}$  gibt mit  $x \in U_0$  und  $U_0 \subseteq U$ .

#### Definition 3

Sei  $(X,\mathfrak{T})$  ein topologischer Raum und  $M\subseteq X$  eine Teilmenge.

a)  $M^{\circ} := \{ x \in M \mid M \text{ ist Umgebung von } x \} = \bigcup_{\substack{U \subseteq M \\ U \subset \Im}} U \text{ heißt Inneres oder } \text{ offener}$ 

**Kern** von M.

- b)  $\overline{M} := \bigcap_{\substack{M \subseteq A \\ A \text{ abgeschlossen}}} A$  heißt **abgeschlossene Hülle** oder **Abschluss** von M.
- c)  $\partial M := \overline{M} \setminus M^{\circ}$  heißt **Rand** von M.
- d) M heißt **dicht** in X, wenn  $\overline{M} = X$  ist.

### Beispiel 2

- 1) Sei  $X = \mathbb{R}$  mit euklidischer Topologie und  $M = \mathbb{Q}$ . Dann gilt:  $\overline{M} = \mathbb{R}$  und  $M^{\circ} = \emptyset$
- 2) Sei  $X = \mathbb{R}$  und M = (a, b). Dann gilt:  $\overline{M} = [a, b]$
- 3) Sei  $X = \mathbb{R}, \mathfrak{T} = \mathfrak{T}_Z$  und M = (a, b). Dann gilt:  $\overline{M} = \mathbb{R}$

### **Definition 4**

Sei  $(X, \mathfrak{T})$  ein topologischer Raum.

- a)  $\mathfrak{B} \subseteq \mathfrak{T}$  heißt **Basis** der Topologie  $\mathfrak{T}$ , wenn jedes  $U \in \mathfrak{T}$  Vereinigung von Elementen aus  $\mathfrak{B}$  ist.
- b)  $\mathfrak{B} \subseteq \mathfrak{T}$  heißt **Subbasis**, wenn jedes  $U \in \mathfrak{T}$  Vereinigung von endlich vielen Durchschnitten von Elementen aus  $\mathfrak{B}$  ist.

### Beispiel 3

Gegeben sei  $X=\mathbb{R}^n$  mit euklidischer Topologie  $\mathfrak{T}$ . Dann ist

$$\mathfrak{B} = \{ B_r(x) \mid r \in \mathbb{Q}_{>0}, x \in \mathbb{Q}^n \}$$

ist eine abzählbare Basis von  $\mathfrak{T}$ .

### Bemerkung 1

Sei X eine Menge und  $\mathfrak{B} \subseteq \mathcal{P}(X)$ . Dann gibt es genau eine Topologie  $\mathfrak{T}$  auf X, für die  $\mathfrak{B}$  Subbasis ist.

#### Definition 5

Sei  $(X,\mathfrak{T})$  ein topologischer Raum und  $Y\subseteq X$ .

 $\mathfrak{T}_Y := \{ U \cap Y \mid U \in \mathfrak{T} \}$  ist eine Topologie auf Y.

 $\mathfrak{T}_Y$  heißt **Spurtopologie** und  $(Y,\mathfrak{T}_Y)$  heißt ein **Teilraum** von  $(X,\mathfrak{T})$ 

### Definition 6

Seien  $X_1, X_2$  topologische Räume.

 $U \subseteq X_1 \times X_2$  sei offen, wenn es zu jedem  $x = (x_1, x_2) \in U$  Umgebungen  $U_i$  um  $x_i$  mit i = 1, 2 gibt, sodass  $U_1 \times U_2 \subseteq U$  gilt.

 $\mathfrak{T} = \{ U \subseteq X_1 \times X_2 \mid U \text{ offen } \}$  ist eine Topologie auf  $X_1 \times X_2$ . Sie heißt **Produkttopologie**.  $\mathfrak{B} = \{ U_1 \times U_2 \mid U_i \text{ offen in } X_i, i = 1, 2 \}$  ist eine Basis von  $\mathfrak{T}$ .



Abbildung 1.1: Zu  $x=(x_1,x_2)$  gibt es Umgebungen  $U_1,U_2$  mit  $U_1\times U_2\subseteq U$ 

### Beispiel 4

- 1)  $X_1 = X_2 = \mathbb{R}$  mit euklidischer Topologie.  $\Rightarrow$  Die Produkttopologie auf  $\mathbb{R} \times \mathbb{R} = \mathbb{R}^2$  stimmt mit der euklidischen Topologie auf  $\mathbb{R}^2$  überein.
- 2)  $X_1 = X_2 = \mathbb{R}$  mit Zariski-Topologie.  $\mathfrak{T}$  Produkttopologie auf  $\mathbb{R}^2$ :  $U_1 \times U_2$  (Siehe Abb. 1.2)



Abbildung 1.2: Zariski-Topologie auf  $\mathbb{R}^2$ 

### Definition 7

Sei X topologischer Raum,  $\sim$  eine Äquivalenz<br/>relation auf  $X, \overline{X} = X/_{\sim}$  sei die Menge der Äquivalenzklassen,  $\pi: x \to \overline{x}, \quad x \mapsto [x]_{\sim}$ .

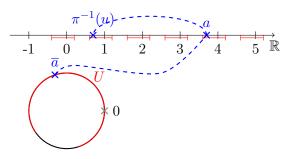
$$\mathfrak{T}_{\overline{X}} := \left\{ \; U \subseteq \overline{X} \; \middle| \; \pi^{-1}(U) \in \mathfrak{T}_X \; \right\}$$

1.2. METRISCHE RÄUME 5

 $(\overline{X}, \mathfrak{T}_{\overline{X}})$  heißt Quotiententopologie.

### Beispiel 5

$$X = \mathbb{R}, a \sim b :\Leftrightarrow a - b \in \mathbb{Z}$$



$$0 \sim 1$$
, d. h.  $[0] = [1]$ 

### Beispiel 6

Sei 
$$X = \mathbb{R}^2$$
 und  $(x_1, y_1) \sim (x_2, y_2) \Leftrightarrow x_1 - x_2 \in \mathbb{Z}$  und  $y_1 - y_2 \in \mathbb{Z}$ .

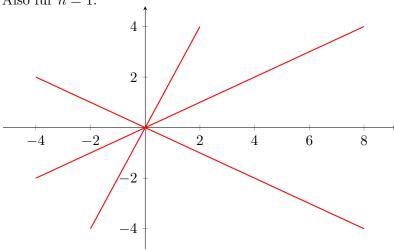
 $X/_{\sim}$  ist ein Torus.

### Beispiel 7

$$X = \mathbb{R}^{n-1} \setminus \{\ 0\ \}\,, \quad x \sim y \Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R}^\times \text{ mit } y = \lambda x$$
 
$$\Leftrightarrow x \text{ und } y \text{ liegen auf der gleichen Ursprungsgerade}$$

$$\overline{X} = \mathcal{P}^n(\mathbb{R})$$





### 1.2 Metrische Räume

### **Definition 8**

Sei X eine Menge. Eine Abbildung  $d:X\times X\to\mathbb{R}_0^+$  heißt  $\mathbf{Metrik},$  wenn gilt:

(i) Definitheit: 
$$d(x,y) = 0 \Leftrightarrow x = y \quad \forall x, y \in X$$

(ii) Symmetrie: 
$$d(x,y) = d(y,x) \quad \forall x,y \in X$$

1.2. METRISCHE RÄUME 6

(iii) Dreiecksungleichung:  $d(x,z) \le d(x,y) + d(x+z) \quad \forall x,y,z \in X$ 

Das Paar (X, d) heißt ein **metrischer Raum**.

### Bemerkung 2

Sei (X, d) ein metrischer Raum und

$$\mathfrak{B}_r(x) := \{ y \in X \mid d(x,y) < r \} \text{ für } x \in X, r \in \mathbb{R}^+$$

 $\mathfrak{B}$  ist Basis einer Topologie auf X.

### Beispiel 8

Sei V ein euklidischer oder hermiteischer Vektorraum mit Skalarprodukt  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ . Dann wird V durch  $d(x,y) := \sqrt{\langle x-y, x-y \rangle}$  zum metrischen Raum.

### Beispiel 9 (diskrete Metrik)

Sei X eine Menge. Dann heißt

$$d(x,y) = \begin{cases} 0 & \text{falls } x = y \\ 1 & \text{falls } x \neq y \end{cases}$$

die diskrete Metrik. Die Metrik d induziert die diskrete Topologie.

### Beispiel 10

$$X = \mathbb{R}^2 \text{ und } d((x_1, y_1), (x_2, y_2)) := \max(\|x_1 - x_2\|, \|y_1 - y_2\|) \text{ ist Metrik.}$$

Beobachtung: d erzeugt die euklidische Topologie.

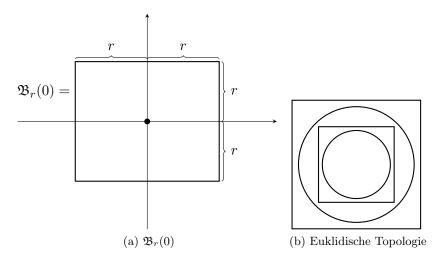


Abbildung 1.3: Veranschaulichungen zur Metrik d

# Beispiel 11 (SNCF-Metrik<sup>1</sup>)

$$X = \mathbb{R}^2$$

1.2. METRISCHE RÄUME 7



#### Definition 9

Ein topologischer Raum X heißt **hausdorffsch**, wenn es für je zwei Punkte  $x \neq y$  in X Umgebungen  $U_x$  um x und  $U_y$  um y gibt, sodass  $U_x \cap U_y = \emptyset$ .

### Bemerkung 3 (Trennungseigenschaft)

Metrische Räume sind hausdorffsch, da

$$d(x,y) > 0 \Rightarrow \exists \varepsilon > 0 : \mathfrak{B}_{\varepsilon}(x) \cap \mathfrak{B}_{\varepsilon}(y) = \emptyset$$

Ein Beispiel für einen topologischen Raum, der nicht hausdorfsch ist, ist  $(\mathbb{R}, \mathfrak{T}_Z)$ .

### Bemerkung 4

Seien  $X, X_1, X_2$  Hausdorff-Räume.

- a) Jeder Teilraum um X ist Hausdorffsch.
- b)  $X_1 \times X_2$  ist Hausdorffsch.

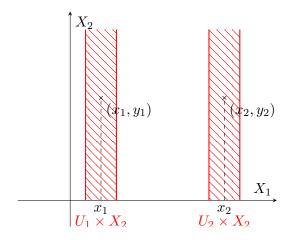


Abbildung 1.4: Wenn  $X_1, X_2$  hausdorffsch sind, dann auch  $X_1 \times X_2$ 

### **Definition 10**

Sei X ein topologischer Raum und  $(x)_{n\in\mathbb{N}}$  eine Folge in X.  $x\in X$  heißt **Grenzwert** oder **Limes** von  $(x_n)$ , wenn es für jede Umgebung U von x ein  $n_0$  gibt, sodass  $x_n\in U$  für alle  $n\geq n_0$ .

### Korollar 1.2

Ist X hausdorffsch, so hat jede Folge in X höchstens einen Grenzwert.

1.3. STETIGKEIT 8

**Beweis:** Sei  $(x_n)$  eine konvergierende Folge und x und y Grenzwerte der Folge.

Nach Voraussetzung gibt es Umgebungen  $U_x$  von x und  $U_y$  von y mit  $U_x \cap U_y = \emptyset$ . Es existiert ein  $n_0$  mit  $x_n \in U_x \cap U_y$  für alle  $n \geq n_0 \Rightarrow x = y$ 

### 1.3 Stetigkeit

#### **Definition 11**

Seien X, Y topologische Räume und  $f: X \to Y$  eine Abbildung.

- a) f heißt **stetig**, wenn für jedes offene  $U \subseteq Y$  auch  $f^{-1}(U) \subseteq X$  offen ist.
- b) f heißt **Homöomorphismus**, wenn f stetig ist und es eine stetige Abbildung  $g: Y \to X$  gibt, sodass  $g \circ f = \mathrm{id}_X$  und  $f \circ g = \mathrm{id}_Y$ .

### Korollar 1.3<sup>2</sup>

Seien X, Y metrische Räume und  $f: X \to Y$  eine Abbildung.

Dann gilt: f ist stetig  $\Leftrightarrow$  zu jedem  $x \in X$  und jedem  $\varepsilon > 0$  gibt es  $\delta(x, \varepsilon) > 0$ , sodass für alle  $y \in X$  mit  $d(x, y) < \delta$  gilt  $d_Y(f(x), f(y)) < \varepsilon$ .

**Beweis:** " $\Rightarrow$ ": Sei  $x \in X, \varepsilon > 0$  gegeben und  $U := \mathfrak{B}_{\varepsilon}(f(x))$ .

Dann ist U offen in Y.

```
\stackrel{\text{11.a}}{\Longrightarrow} f^{-1}(U) ist offen in X. Dann ist x \in f^{-1}(U).
```

$$\Rightarrow \exists \delta > 0$$
, sodass  $\mathfrak{B}_{\delta}(x) \subseteq f^{-1}(U)$ 

$$\Rightarrow f(\mathfrak{B}_{\delta}(x)) \subseteq U$$

$$\Rightarrow \{ y \in X \mid d_X(x,y) < \delta \} \Rightarrow \text{Beh.}$$

$$, \Leftarrow$$
": Sei  $U \subseteq Y$  offen,  $X \in f^{-1}(U)$ .

Dann gibt es  $\varepsilon > 0$ , sodass  $\mathfrak{B}_{\varepsilon}(f(x)) \subseteq U$ 

$$\stackrel{\text{Vor.}}{\Longrightarrow}$$
 Es gibt  $\delta > 0$ , sodass  $f(\mathfrak{B}_{\delta}(x)) \subseteq \mathfrak{B}_{\varepsilon}(f(x))$ 

$$\Rightarrow \mathfrak{B}_{\delta}(x) \subseteq f^{-1}(\mathfrak{B}_{\varepsilon}(f(x))) \subseteq f^{-1}(U)$$

### Bemerkung 5

Eine Ableitung  $f: X \to Y$  von topologischen Räumen ist genau dann stetig, wenn für jede abgeschlossene Teilmenge  $A \subseteq Y$  gilt:  $f^{-1}(A) \subseteq X$  ist abgeschlossen.

### Beispiel 12

- 1) Für jeden topologischen Raum X gilt:  $\mathrm{Id}_X:X\to X$  ist Homöomorphismus.
- 2) Ist Y trivialer topologischer Raum, d. h.  $\mathfrak{T} = \mathfrak{T}_{triv}$ , so ist jede Abbildung  $f: X \to Y$  stetig.
- 3) Ist X diskreter topologischer Raum, so ist  $f: X \to Y$  stetig für jeden topologischen Raum Y und jede Abbildung f.
- 4) Sei  $X = [0, 1), Y = S^1 = \{ z \in \mathbb{C} \mid ||z|| = 1 \}$  und  $f(t) = e^{2\pi i t}$  Die Umkehrabbildung g ist nicht stetig, da  $g^{-1}(U)$  nicht offen ist (vgl. Abb. 1.5).

### Korollar 1.4

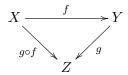
Seien X, Y, Z topologische Räume,  $f: X \to Y$  und  $g: Y \to Z$  stetige Abbildungen.

Dann ist  $g \circ f : X \to Z$  stetig.

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Im Grunde wird die Äquivalenz von Stetigkeit im Sinne der Analysis und Topologie auf metrischen Räumen gezeigt.

1.3. STETIGKEIT 9

Abbildung 1.5: Beispiel einer stetigen Funktion f, deren Umkehrabbildung g nicht steitg ist.



**Beweis:** Sei  $U \subseteq Z$  offen  $\Rightarrow (g \circ f)^{-1}(U) = f^{-1}(g^{-1}(U))$ .  $g^{-1}(U)$  ist offen in Y weil g stetig ist,  $f^{-1}(g^{-1}(U))$  ist offen in X, weil f stetig ist.

### Bemerkung 6

- a) Für jeden topologischen Raum ist  $\operatorname{Hom\"oo}(X) := \{ f : X \to X \mid f \text{ ist Hom\"oomorphismus } \}$  eine Gruppe.
- b) Jede Isometrie  $f: X \to Y$  zwischen metrischen Räumen ist ein Homöomorphismus.
- c)  $\operatorname{Isom}(X) := \{ f : X \to X \mid f \text{ ist Isometrie} \}$  ist eine Untergruppe von Homöo(X) für jeden metrischen Raum X.

#### Korollar 1.5

Seien X,Y topologische Räume.  $\pi_X:X\times Y\to X$  und  $\pi_Y:X\times Y\to Y$  die Projektionen

$$\pi_X:(x,y)\mapsto x$$
 und  $\pi_Y:(x,y)\mapsto y$ 

Wird  $X \times Y$  mit der Produkttopologie versehen, so sind  $\pi_X$  und  $\pi_Y$  stetig.

**Beweis:** Sei  $U \subseteq X$  offen  $\Rightarrow \pi_x^{-1}(U) = U \times Y$  ist offen in  $X \times Y$ .

### Korollar 1.6

Sei X ein topologischer Raum,  $\sim$  eine Äquivalenzrelation auf X,  $\overline{X} = X/_{\sim}$  der Bahnenraum versehen mit der Quotiententopologie,  $\pi: X \to \overline{X}, x \mapsto [x]_{\sim}$ .

Dann ist  $\pi$  stetig.

**Beweis:** Nach Definition ist  $U \subseteq \overline{X}$  offen  $\Leftrightarrow \pi^{-1}(U) \subseteq X$  offen.

Beobachtung: Die Quotiententopologie ist die feinste Topologie, sodass  $\pi$  stetig wird.

### Beispiel 13 (Stereographische Projektion)

 $\mathbb{R}^n$  und  $S^n \setminus \{N\}$  sind homöomorph für beliebiges  $N \in S^n$ . Es gilt:

$$S^{n} = \left\{ x \in \mathbb{R}^{n+1} \mid ||x|| = 1 \right\}$$
$$= \left\{ x \in \mathbb{R}^{n+1} \mid \sum_{i=1}^{n+1} x_{i}^{2} \right\}$$

O. B. d. A. sei  $N = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$ . Die Gerade durch N und P schneidet die Ebene H in genau

einem Punkt  $\hat{P}$ . P wird auf  $\hat{P}$  abgebildet.

1.4. ZUSAMMENHANG 10

$$f: S^n \setminus \{ N \} \to \mathbb{R}^n$$
genau ein Punkt
$$P \mapsto \overbrace{L_P \cap H}$$

wobei 
$$\mathbb{R}^n = H = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n+1} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n+1} \mid x_{n+1} = 0 \right\}$$
 und  $L_P$  die Gerade in  $\mathbb{R}^{n+1}$  durch  $N$  und  $P$  ist.

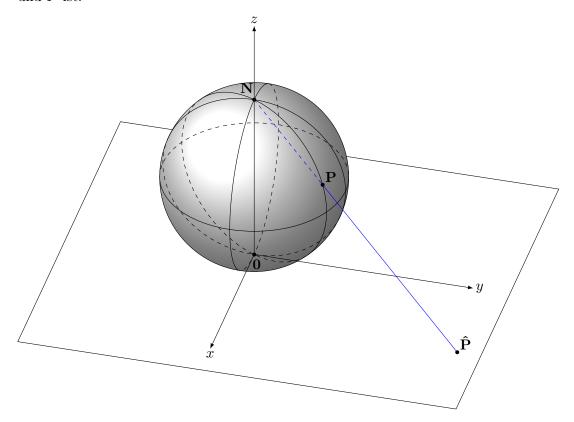


Abbildung 1.6: Visualisierung der stereographischen Projektion

Sei 
$$P = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n+1} \end{pmatrix}$$
, so ist  $x_{n+1} < 1$ , also ist  $L_P$  nicht parallel zu  $H$ . Also schneiden sich  $L_P$  und  $H$  in genau einem Punkt  $\hat{P}$ .

Es gilt: f ist bijektiv und die Umkehrabbildung ist ebenfalls stetig.

# 1.4 Zusammenhang

### Definition 12

Ein Raum X heißt **zusammenhängend**, wenn es keine offenen, nichtleeren Teilmengen  $U_1, U_2$  von X gibt mit  $U_1 \cap U_2 = \emptyset$  und  $U_1 \cup U_2 = X$ .

1.4. ZUSAMMENHANG 11

### Bemerkung 7

X ist zusammenhängend  $\Leftrightarrow$  Es gibt keine abgeschlossenen, nichtleeren Teilmengen  $A_1, A_2$  mit  $A_1 \cap A_2 = \emptyset$  und  $A_1 \cup A_2 = X$ .

### Bemerkung 8

Eine Teilmenge  $Y \subseteq X$  heißt zusammenhängend, wenn Y als topologischer Raum mit der Teilraumtopologie zusammenhängend ist.

### Beispiel 14 (Zusammenhang von Räumen)

1)  $\mathbb{R}^n$  ist mit der euklidischen Topologie zusammenhängend, denn:

Annahme:  $\mathbb{R}^n = U_1 \cup U_2$  mit  $U_i$  offen,  $U_i \neq \emptyset$  und  $U_1 \cap U_2 = \emptyset$  existieren.

Sei  $x \in U_1, y \in U_2$  und [x, y] die Strecke zwischen x und y. Dann ist  $U_1 \cap [x, y]$  die Vereinigung von offenen Intervallen. Dann gibt es  $z \in [x, y]$  mit  $z \in \partial(U_1 \cap [x, y])$ , aber  $z \notin U_1 \Rightarrow z \in U_2$ . In jeder Umgebung von z liegt ein Punkt von  $U_1 \Rightarrow$  Widerspruch zu  $U_2$  offen.

- 2)  $\mathbb{R} \setminus \{0\}$  ist nicht zusammenhängend, denn  $\mathbb{R} \setminus \{0\} = \mathbb{R}_{<0} \cup \mathbb{R}_{>0}$
- 3)  $\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$  ist zusammenhängend.
- 4)  $\mathbb{Q} \subsetneq \mathbb{R}$  ist nicht zusammenhängend, da  $(\mathbb{Q} \cap \mathbb{R}_{<\sqrt{2}}) \cup (\mathbb{Q} \cap \mathbb{R}_{>\sqrt{2}}) = \mathbb{Q}$
- 5)  $\{x\}$  ist zusammenhängend für jedes  $x \in X$ , wobei X ein topologischer Raum ist.
- 6)  $\mathbb{R}$  mit Zariski-Topologie ist zusammenhängend

#### Korollar 1.7

Sei X ein topologischer Raum und  $A\subseteq X$  zusammenhängend. Dann ist auch  $\overline{A}$  zusammenhängend.

**Beweis:** Annahme:  $\overline{A} = A_1 \cup A_2$ ,  $A_i$  abgeschlossen,  $\neq \emptyset$ ,  $A_1 \cap A_2 = \emptyset$ 

$$\Rightarrow A = \underbrace{(A \cap A_1)}_{\text{abgeschlossen}} \cup \underbrace{(A \cap A_2)}_{\text{abgeschlossen}}$$

Wäre  $A \cap A_1 = \emptyset$ 

- $\Rightarrow A \subseteq A_2$
- $\Rightarrow \overline{A} \subseteq A_2$
- $\Rightarrow A_1 = \emptyset$
- $\Rightarrow$  Widerspruch zu  $A_1 \neq \emptyset$
- $\Rightarrow A \cap A_1 \neq \emptyset$  und analog  $A \cap A_2 \neq \emptyset$
- $\Rightarrow$  Widerspruch zu A ist zusammenhängend

### Korollar 1.8

Sei X topologischer Raum,  $A, B \subseteq X$  zusammenhängend.

Ist  $A \cap B \neq \emptyset$ , dann ist  $A \cup B$  zusammenhängend.

1.4. ZUSAMMENHANG 12

**Beweis:** Sei  $A \cup B = U_1 \cup U_2, U_i \neq \emptyset$  offen, disjunkt

### **Definition 13**

Sei X ein topologischer Raum.

Für  $x \in X$  sei

$$Z(x) := \bigcup_{\substack{A \subseteq X \text{zhgd.} \\ X \in A}} A$$

Z(x) heißt **Zusammenhangskomponente**.

### Korollar 1.9

Sei X ein topologischer Raum. Dann gilt:

- a) Z(X) ist die größte zusammehängede Teilmenge von X, die x enthält.
- b) Z(X) ist abgeschlossen.
- c) X ist disjunkte Vereinigung von Zusammenhangskomponenten.

### **Beweis:**

a) Sei  $Z(x) = A_1 \cup A_2$  mit  $A_i \neq \emptyset$  abgeschlossen, disjunkt.

O. B. d. A. sei  $x \in A_1$  und  $y \in A_2$ . y liegt in einer zusammehängenden Teilmenge A, die auch x enthält.  $\Rightarrow A = \underbrace{(A \cap A_1)}_{\ni x} \cup \underbrace{(A \cap A_2)}_{\ni y}$  ist unerlaubte Zerlegung.

- b) Nach Korollar 1.7 ist  $\overline{Z(x)}$  zusammenhängend  $\Rightarrow \overline{Z(x)} \subseteq Z(x) \Rightarrow Z(x) = \overline{Z(x)}$
- c) Ist  $Z(y) \cap Z(x) \neq \emptyset \stackrel{1.8}{\Longrightarrow} Z(y) \cup Z(x)$  ist zusammenhängend.

$$\Rightarrow Z(x) \cup Z(y) \subseteq Z(x) \Rightarrow Z(y) \subseteq Z(x)$$
$$\subseteq Z(y) \Rightarrow Z(x) \subseteq Z(y)$$

### Korollar 1.10

Sei  $f: X \to Y$  stetig. Ist  $A \subseteq X$  zusammenhängend, so ist  $f(A) \subseteq y$  zusammenhängend.

**Beweis:** Sei  $f(A) = U_1 \cup U_2, U_i \neq \emptyset$ , offen, disjunkt.

$$\Rightarrow f^{-1}(f(A)) = f^{-1}(U_1) \cup f^{-1}(U_2)$$

$$\Rightarrow A = \underbrace{(A \cap f^{-1}(U_1))}_{\neq \emptyset} \cup \underbrace{(A \cap f^{-1}(U_2))}_{\neq \emptyset}$$

1.5. KOMPAKTHEIT 13

## 1.5 Kompaktheit

### **Definition 14**

Sei X eine Menge und  $T \subseteq \mathcal{P}(X)$ .

T heißt eine Überdeckung von X, wenn gilt:

$$\forall x \in X : \exists M \in T : x \in M$$

#### **Definition 15**

Ein topologischer Raum X heißt **kompakt**, wenn jede offene Überdeckung  $\mathfrak U$  von X eine endliche Teilüberdeckung besitzt.

$$\mathfrak{U} = \{ U_i \}_{i \in I}, \quad U_i \text{ offen in } X, \quad \bigcup_{i \in I} U_i = X$$

#### Korollar 1.11

I = [0, 1] ist kompakt bezüglich der euklidischen Topologie.

Beweis: Sei  $(U_i)_{i \in J}$  eine offene Überdeckung von I.

<u>z. Z.</u>: Es gibt ein  $\delta > 0$ , sodass jedes Teilintervall der Länge  $\delta$  von I in einem der  $U_i$  enthalten ist.

Angenommen, es gibt kein solches  $\delta$ . Dann gibt es für jedes  $n \in \mathbb{N}$  ein Intervall  $I_n \subseteq [0,1]$  der Länge 1/n sodass  $I_n \not\subseteq U_i$  für alle  $i \in I$ .

Sei  $x_n$  der Mittelpunkt von  $I_n$ . Die Folge  $(x_n)$  hat einen Häufungspunkt  $x \in [0,1]$ . Dann gibt es  $i \in I$  mit  $x \in U_i$ . Da $U_i$  offen ist, gibt es ein  $\varepsilon > 0$ , sodass  $(x - \varepsilon, x + \varepsilon) \subseteq U_i$ . Dann gibt es n mit  $1/n < \varepsilon/2$  und  $|x - x_n| < \varepsilon/2$ , also  $I_n \subseteq (x - \varepsilon, x + \varepsilon) \subseteq U_i$ 

 $\Rightarrow$  Widerspruch

Dann überdecke [0,1] mit endlich vielen Intervallen  $I_1, \ldots, I_d$  der Länge  $\delta$ . Jedes  $I_j$  ist in  $U_{ij}$  enthalten.

$$\Rightarrow U_{j_1}, \dots, U_{j_d}$$
 ist endliche Teilüberdeckung von  $U$ 

### Beispiel 15

- 1)  $\mathbb{R}$  ist nicht kompakt.
- 2) (0,1) ist nicht kompakt.  $U_n = (1/n, 1 1/n) \Rightarrow \bigcup_{n \in \mathbb{N}} U_n = (0,1)$
- 3)  $\mathbb{R}$  mit der Zariski-Topologie ist kompakt und jede Teilmenge von  $\mathbb{R}$  ist es auch.

### Korollar 1.12

Sei X kompakter Raum,  $A \subseteq X$  abgeschlossen. Dann ist A kompakt.

**Beweis:** Sei  $(V_i)_{i \in I}$  offene Überdeckung von A.

Der Beweis ist komisch Das würde ich gerne mit jemanden durch sprechen.

1.5. KOMPAKTHEIT 14

Dann gibt es für jedes  $i \in I$  eine offene Teilmenge  $U_i \subseteq X$  mit  $V_i = U_i \cap A$ .

$$\Rightarrow A \subseteq \bigcup_{i \in I} U_i$$

$$\Rightarrow \mathfrak{U} = \{ U_i \mid i \in I \} \cup \{ X \setminus A \} \text{ ist offene Überdeckung von } X$$

$$\xrightarrow{X \text{ kompakt}} \text{ es gibt } i_1, \dots, i_n \in I, \text{ sodass } \bigcup_{j=1}^n U_{i_j} \cup (X \setminus A) = X$$

$$\Rightarrow \left( \bigcup_{j=1}^n U_{i_j} \cup (X \setminus A) \right) \cap A = A$$

$$\Rightarrow \bigcup_{j=1}^n \underbrace{(U_{i_j} \cap A)}_{=V_{i_j}} \cup \underbrace{((X \setminus A) \cap A)}_{=\emptyset} = A$$

$$\Rightarrow V_{i_1}, \dots, V_{i_n} \text{ überdecken } A$$

#### Korollar 1.13

Seien X,Y kompakte topologische Räume. Dann ist  $X\times Y$  mit der Produkttopologie kompakt.

**Beweis:** Sei  $(W_i)_{i\in I}$  eine offene Überdeckung von  $X\times Y$ . Für jedes  $(x,y)\in X\times Y$  gibt es offene Teilmengen  $U_{x,y}$  von X und  $V_{x,y}$  von Y sowie ein  $i\in I$ , sodass  $U_{x,y}\times V_{x,y}\subseteq W_i$ .

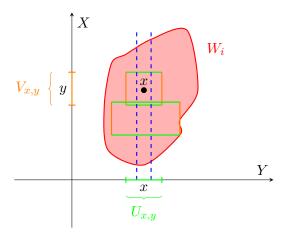


Abbildung 1.7: Die blaue Umgebung ist Schnitt vieler Umgebungen

Die offenen Mengen  $U_{x_0,y} \times V_{x_0,y}$  für festes  $x_0$  und alle  $y \in Y$  überdecken  $\{x_0\} \times y$ . Da Y kompakt ist, ist auch  $\{x_0\} \times Y$  kompakt. Also gibt es  $y_1, \ldots, y_{m(x_0)}$  mit  $\bigcup_{i=1}^{m(x_0)} U_{x_0,y_i} \times V_{x_0,y_i} \supseteq \{x_0\} \times Y$ .

Sei 
$$U_{x_0} := \bigcap_{i=1}^{m(x)} U_{x_0,y_i}$$
. Da  $X$  kompakt ist, gibt es  $x_1, \dots, x_n \in X$  mit  $\bigcup_{j=1}^n U_{x_j} = X$ 

$$\Rightarrow \bigcup_{j=1}^k \bigcup_{i=1}^{m(x_j)} \underbrace{\left(U_{x_j,y_i} \times V_{x_j,y_i}\right)}_{\text{Ein grün-oranges Kästchen}} \supseteq X \times Y$$

$$\Rightarrow \bigcup_j \bigcup_i W_i(x_j,y_i) = X \times Y$$

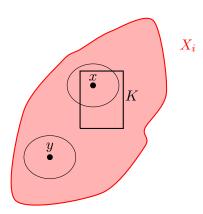
#### Korollar 1.14

Sei X ein Hausdorffraum und  $K\subseteq X$  kompakt. Dann ist K abgeschlossen.

1.5. KOMPAKTHEIT 15

Beweis: z. Z.: Komplement ist offen

Ist X=K, so ist K abgeschlossen in X. Andernfalls sei  $y\in X\setminus K$ . Für jedes  $x\in K$  seien  $U_x$  bzw.  $V_y$  Umgebungen von x bzw. von y, sodass  $U_x\cap V_y=\emptyset$ .



Da K kompakt ist, gibt es endlich viele  $x_1, \ldots, x_n \in K$ , sodass  $\bigcup_{i=1}^m U_{x_i} \supseteq K$ .

Sei 
$$V := \bigcap_{i=1}^{n} V_{x_i}$$

$$\Rightarrow V \cap \left(\bigcup_{i=1}^{n} U_{x_i}\right) = \emptyset$$

$$\Rightarrow V \cap K = \emptyset$$

$$\Rightarrow V \text{ ist Überdeckung von } y, \text{ die ganz in } X \setminus K \text{ enthalten ist.}$$

$$\Rightarrow X \setminus K \text{ ist offen}$$

Damit ist K abgeschlossen.

### Korollar 1.15

Seien X,Y topologische Räume,  $f:X\to Y$  stetig. Ist  $K\subseteq X$  kompakt, so ist  $f(K)\subseteq Y$  kompakt.

**Beweis:** Sei  $(V_i)_{i \in I}$  offene Überdeckung von f(K)

 $\xrightarrow{f \text{ stetig}} (f^{-1}(V_i))_{i \in I} \text{ ist offene Überdeckung von } K$   $\xrightarrow{\text{Kompakt}} \text{ es gibt } i_1, \dots, i_n, \text{ sodass } f^{-1}(V_{i_1}), \dots, f^{-1}(V_{i_n}) \text{ Überdeckung von } K \text{ ist.}$   $\Rightarrow f(f^{-1}(V_{i_1})), \dots, f(f^{-1}(V_{i_n})) \text{ überdecken } f(K).$ 

Es gilt:  $f(f^{-1}(V)) = V \cap f(X)$ 

### Satz 1.16 (Heine-Borel)

Eine Teilmenge von  $\mathbb{R}^n$  oder  $\mathbb{C}^n$  ist genau dann kompakt, wenn sie beschränkt und abgeschlossen ist.

**Beweis:** " $\Rightarrow$ ": Sei  $K \subseteq \mathbb{R}^n$  (oder  $\mathbb{C}^n$ ) kompakt.

Da  $\mathbb{R}^n$  und  $\mathbb{C}^n$  hausdorffsch sind, ist K nach Korollar 1.14 abgeschlossen. Nach Voraussetzung kann K mit endlich vielen offenen Kugeln von Radien 1 überdeckt werden  $\Rightarrow K$  ist beschränkt.

" $\Leftarrow$ " Sei  $A \subseteq \mathbb{R}^n$  (oder  $\mathbb{C}^n$ ) beschränkt und abgeschlossen.

Dann gibt es einen Würfel  $W=\underbrace{[-N,N]\times\cdots\times[-N,N]}_{n\text{ mal}}$  mit  $A\subseteq W$  bzw. "Polyzylinder"  $Z=\{\;(z_1,\ldots,z_n)\in\mathbb{C}^n\mid z_i\leq N\text{ für }i=1,\ldots,n\;\}$ 

Nach Korollar 1.13 und Korollar 1.11 ist W kompakt, also ist A nach Korollar 1.12 auch kompakt. Genauso ist Z kompakt, weil

$$\{z \in \mathbb{C} \mid |z| \le 1\}$$

homöomorph zu

$$\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid ||(x,y)|| \le 1\}$$

ist.

### 1.6 Wege und Knoten

#### **Definition 16**

Sei X ein topologischer Raum.

- a) Ein **Weg** in X ist eine stetige Abbildung  $\gamma : [0,1] \to X$ .
- b)  $\gamma$  heißt **geschlossen**, wenn  $\gamma(1) = \gamma(0)$  gilt.
- c)  $\gamma$  heißt **einfach**, wenn  $\gamma|_{[0,1]}$  injektiv ist.

#### Beispiel 16

Ist X diskret, so ist jeder Weg konstant, d. h. von der Form

$$\forall x \in [0,1] : \gamma(x) = c, \quad c \in X$$

Denn  $\gamma([0,1])$  ist zusammenhängend für jeden Weg  $\gamma$ .

### **Definition 17**

Ein topologischer Raum X heißt **wegzusammenhängend**, wenn es zu je zwei Punkten  $x, y \in X$  einen Weg  $\gamma : [0,1] \to X$  gibt mit  $\gamma(0) = x$  und  $\gamma(1) = y$ .

### Korollar 1.17

Sei X ein topologischer Raum.

- (i) X ist wegzusammenhängend  $\Rightarrow X$  ist zusammenhängend
- (ii) X ist wegzusammenhängend  $\neq X$  ist zusammenhängend

### **Beweis:**

(i) Sei X ein wegzusammenhängender topologischer Raum,  $A_1, A_2$  nichtleere, disjunkte, abgeschlossene Teilmengen von X mit  $A_1 \cup A_2 = X$ . Sei  $x \in A_1, y \in A_2, \gamma : [0, 1] \to X$  ein Weg von x nach y.

Dann ist  $C := \gamma([0,1]) \subseteq X$  zusammenhängend, weil  $\gamma$  stetig ist.

$$C = \underbrace{(C \cap A_1)}_{\ni x} \cup \underbrace{(C \cap A_2)}_{\ni y}$$

ist Zerlegung in nichtleere, disjunkte, abgeschlossene Teilmengen  $\Rightarrow$  Widerspruch

(ii) Sei 
$$X = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1 \lor y = 1 + 2 \cdot e^{-\frac{1}{10}x} \right\}.$$

Abbildung 1.8a veranschaulicht diesen Raum.

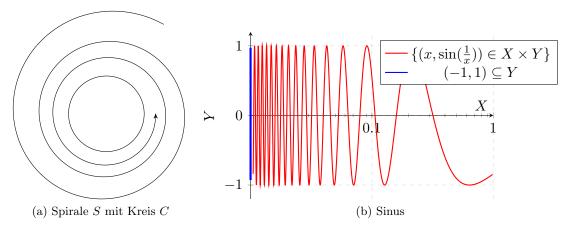


Abbildung 1.8: Beispiele für Räume, die zusammenhängend, aber nicht wegzusammenhängend sind.

Sei  $U_1 \cup U_2 = X, U_1 \neq U_2 = \emptyset, U_i$  offen.  $X = C \cup S$ . Dann ist  $C \subseteq U_1$  oder  $C \subseteq U_2$ , weil C und S zusammenhängend sind.

Also ist  $C = U_1$  und  $S = U_2$  (oder umgekehrt).

Sei  $\gamma \in C = U_1, \varepsilon > 0$  und  $\mathfrak{B}_{\varepsilon}(y) \subseteq U_1$  eine Umgebung von y, die in  $U_1$  enthalten ist.

Aber: 
$$\mathfrak{B}_{\varepsilon}(y) \cap S \neq \emptyset \Rightarrow$$
 Widerspruch

**Achtung:** Es gibt stetige, surjektive Abbildungen  $[0,1] \to [0,1] \times [0,1]$ . Ein Beispiel ist die in Abbildung 1.9 dargestellte Hilbert-Kurve.

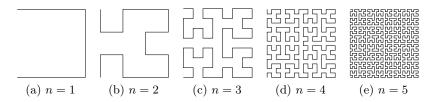


Abbildung 1.9: Hilbert-Kurve

### Definition 18

Sei X ein topologischer Raum. Eine (geschlossene) **Jordankurve** in X ist ein Homöomorphismus  $\gamma:[0,1]\to C\subseteq X$   $(\gamma:S^1\to C\subseteq X)$ 

### Satz 1.18 (Jordanscher Kurvensatz)

Ist  $C = \gamma([0,1])$  eine geschlossene Jordankurve in  $\mathbb{R}^2$ , so hat  $\mathbb{R}^2 \setminus C$  genau zwei Zusammenhangskomponenten, von denen eine beschränkt ist und eine unbeschränkt.

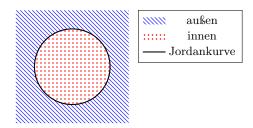


Abbildung 1.10: Die unbeschränkte Zusammenhangskomponente wird häufig inneres, die beschränkte äußeres genannt.

**Beweis:** ist technisch mühsam und wird daher hier nicht geführt. Er kann in "Algebraische Topologie: Eine Einführung" von R. Stöcker und H. Zieschang auf S. 301f (ISBN 978-3519122265) nachgelesen werden.

Idee: Ersetze Weg C durch Polygonzug.

### **Definition 19**

Eine geschlossene Jordankurve in  $\mathbb{R}^3$  heißt **Knoten**.

### Beispiel 17

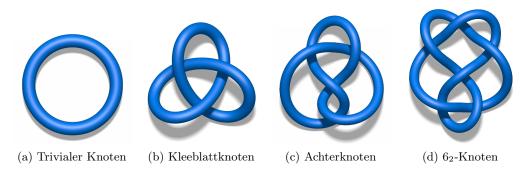


Abbildung 1.11: Beispiele für verschiedene Knoten

### **Definition 20**

Zwei Knoten  $\gamma_1, \gamma_2 : S^1 \to \mathbb{R}^3$  heißen **äquivalent**, wenn es eine stetige Abbildung  $H : S^1 \times [0,1] \Rightarrow \mathbb{R}^3$  gibt mit  $H(z,0) = \gamma_1(z), H(z,1) = \gamma_2(z)$  und für jedes feste  $t \in [0,1]$  ist  $H_z : S^1 \to \mathbb{R}^2, z \mapsto H(z,t)$  ein Knoten. Die Abbildung H heißt **Isotopie** zwischen  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$ .

### **Definition 21**

Ein **Knotendiagramm** eines Knotens  $\gamma$  ist eine Projektion  $\pi : \mathbb{R}^3 \to E$  auf eine Ebene E, sodass  $|(\pi|C)^{-1}(x)| \leq 2$  für jedes  $x \in D$ .

Ist  $(\pi|C)^{-1}(x) = \{y_1, y_2\}$ , so **liegt**  $y_1$  **über**  $y_2$ , wenn  $(y_1 - x) = \lambda(y_2 - x)$  für ein  $\lambda > 1$  ist.

### Satz 1.19 (Reidemeister)

Zwei endliche Knotendiagramme gehören genau dann zu äquivalenten Knoten, wenn sie durch endlich viele "Reidemeister-Züge" in einander überführt werden können.

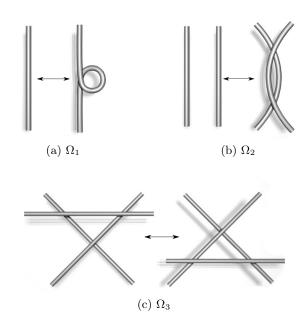


Abbildung 1.12: Reidemeister-Züge

Beweis: Durch sorgfältige Fallunterscheidung.

### Literatu

### **Definition 22**

Ein Knotendiagramm heißt **3-färbbar**, wenn jeder Bogen von D so mit einer Farbe gefärbt werden kann, dass an jeder Kreuzung eine oder 3 Farben auftreten und alle 3 Farben auftreten.

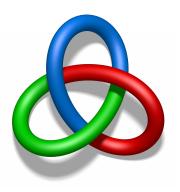


Abbildung 1.13: Ein 3-gefärber Kleeblattknoten

# Übungsaufgaben

### Aufgabe 1 (Sierpińskiraum)

Es sei  $X := \{0, 1\}$  und  $\mathfrak{T}_X := \{\emptyset, \{0\}, X\}$ . Dies ist der sogenannte Sierpińskiraum.

- (a) Beweisen Sie, dass  $(X, \mathfrak{T}_X)$  ein topologischer Raum ist.
- (b) Ist  $(X, \mathfrak{T}_X)$  hausdorffsch?
- (c) Ist  $\mathfrak{T}_X$  von einer Metrik erzeugt?

### Aufgabe 2

Es sei  $\mathbb{Z}$  mit der von den Mengen  $U_{a,b} := a + b\mathbb{Z} (a \in \mathbb{Z}, b \in \mathbb{Z} \setminus \{0\})$  erzeugten Topologie versehen.

Zeigen Sie:

- (a) Jedes  $U_{a,b}$  und jede einelementige Teilmenge von  $\mathbb{Z}$  ist abgeschlossen.
- (b)  $\{-1,1\}$  ist nicht offen.
- (c) Es gibt unendlich viele Primzahlen.

### Aufgabe 3 (Cantorsches Diskontinuum)

Für jedes  $i \in \mathbb{N}$  sei  $P_i := \{0,1\}$  mit der diskreten Topologie. Weiter Sei  $P := \prod_{i \in \mathbb{N}} P_i$ .

- (a) Wie sehen die offenen Mengen von P aus?
- (b) Was können Sie über den Zusammenhang von P sagen?

### Aufgabe 4 (Kompaktheit)

- (a) Ist  $GL_n(\mathbb{R}) = \{ A \in \mathbb{R}^{n \times n} \mid \det(A) \neq 0 \}$  kompakt?
- (b) Ist  $SL_n(\mathbb{R}) = \{ A \in \mathbb{R}^{n \times n} \mid \det(A) = 1 \}$  kompakt?
- (c) Ist  $\mathcal{P}(\mathbb{R})$  kompakt?

# 2 Mannigfaltigkeiten und Simpizidkomplexe

## 2.1 Topologische Mannigfaltigkeiten

#### **Definition 23**

Sei X ein topologischer Raum und  $n \in \mathbb{N}$ .

- a) Eine *n*-dimensionale **Karte** auf X ist ein Paar  $(U, \varphi)$ , wobei  $U \subseteq X$  offen und  $\varphi: U \to V$  Homöomorphismus von U auf eine offene Teilmenge  $V \subseteq \mathbb{R}^n$ .
- b) Ein *n*-dimensionaler **Atlas**  $\mathcal{A}$  auf X ist eine Familie  $(U_i, \varphi_i)_{i \in I}$  von Karten auf X, sodass  $\bigcup_{i \in I} U_i = X$ .
- c) X heißt (topologische) n-dimensionale **Mannigfaltigkeit**, wenn X hausdorffsch ist, eine abzählbare Basis der Topologie hat und ein n-dimensionalen Atlas besitzt.

### Bemerkung 9

- (a) Es gibt surjektive, stetige Abbildungen  $[0,1] \rightarrow [0,1] \times [0,1]$
- (b) Für  $n \neq m$  sind  $\mathbb{R}^n$  und  $\mathbb{R}^m$  nicht homö<br/>omorph. Zum Beweis benutzt man den "Satz von der Gebietstreue" (Brouwer):

Ist  $U \subseteq \mathbb{R}^n$  offen und  $f: U \to \mathbb{R}^n$  stetig und injektiv, so ist f(U) offen.

Ist n < m und  $\mathbb{R}^m$  homö<br/>omorph zu  $\mathbb{R}^n$ , so wäre

$$f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}^n, \quad (x_1, \dots, x_n) \mapsto (x_1, x_2, \dots, x_n, 0, \dots, 0)$$

eine stetige injektive Abbildung. Also müsste  $f(\mathbb{R}^n)$  offen sein  $\Rightarrow$  Widerspruch

### Beispiel 18

- 1) Jede offene Teilmenge  $U\subseteq\mathbb{R}^n$  ist eine n-dimensionale Mannigfaltigkeit mit einem Atlas aus einer Karte.
- 2)  $\mathbb{C}^n$  ist eine 2n-dimensionale Mannigfaltigkeit mit einem Atlas aus einer Karte:

$$(z_1,\ldots,z_n)\mapsto (\operatorname{Re} z_1,\operatorname{Im} z_1,\ldots,\operatorname{Re} z_n,\operatorname{Im} z_n)$$

3)  $\mathcal{P}^n(\mathbb{R}) = (\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\})/_{\sim} = S^n/_{\sim}$  und  $\mathcal{P}^n(\mathbb{C})$  sind Mannigfaltigkeiten der Dimension n bzw. 2n.

$$\mathcal{P}^n(\mathbb{R}) = \bigcup_{i=0}^n U_i,$$

 $U_{i} = \{ (x_{0}: \dots: x_{n}) \in \mathcal{P}^{n}(\mathbb{R}) \mid x_{i} \neq 0 \} \rightarrow \mathbb{R}^{n}$   $(x_{0}: \dots: x_{n}) \mapsto \left(\frac{x_{0}}{x_{i}}, \dots, \frac{x_{i}}{x_{i}}, \dots, \frac{x_{n}}{x_{i}}\right)$   $(y_{1}: \dots: y_{i-1}: 1: y_{i}: \dots: y_{n}) \leftrightarrow (y_{1}, \dots, y_{n})$ 

ist bijektiv.

Die  $U_i$ , i = 0, ..., n bilden einen n-dimensionalen Atals.

$$x = (1:0:0)$$
  $y = (0:1:1) \in U_2 \to \mathbb{R}^2$   
 $\in U_0 \to \mathbb{R}^2$   $y \mapsto (0,1)$   
 $x \mapsto (0,0)$  Umgebung:  $\mathfrak{B}_1(0,1) \to \{ (w:z:1) \mid w^2 + z^2 < 1 \} = V_2$ 

Umgebung  $\mathfrak{B}_1(0,1) \to \{ (1:u:v) \mid ||(u,v)|| < 1 \} = v_1$ 

$$V_1 \cap V_2 = \emptyset$$
?

$$\begin{array}{l} (a:b:c) \in V_1 \cap V_2 \\ \Rightarrow a \neq 0 \text{ und } (\frac{b}{a})^2 + (\frac{c}{a})^2 < 1 \Rightarrow \frac{c}{a} < 1 \\ \Rightarrow c \neq 0 \text{ und } (\frac{a}{c})^2 + (\frac{b}{c})^2 < 1 \Rightarrow \frac{a}{c} < 1 \\ \Rightarrow \text{Widerspruch} \end{array}$$

4)  $S^n = \{ x \in \mathbb{R}^{n+1} \mid ||x|| = 1 \}$  ist *n*-dimensionale Mannigfaltigkeit.

Karten: 
$$O_i := \{ (x_1, \dots, x_{n+1}) \in S^n \mid x_i > 0 \} \to \mathfrak{B}_1(\underbrace{0, \dots, 0})$$

$$(x_1, \dots, x_{n+1}) \mapsto (x_1, \dots, x_i, \dots, x_{n+1})$$

$$(x_1, \dots, x_{i-1}, \sqrt{1 - \sum_{k=1}^n x_k^2}, x_i, \dots, x_n) \leftrightarrow (x_1, \dots, x_n)$$

$$S^n = \bigcup_{i=1}^{n+1} (C_i \cup D_i)$$

- 5) [0,1] ist keine Mannigfaltigkeit, denn: Es gibt keine Umgebung von 0 in [0,1], die homöomorph zu einem offenem Intervall
- 6)  $V_1 = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x \cdot y = 0 \}$  ist keine Mannigfaltigkeit.

Das Problem ist (0,0). Wenn man diesen Punkt entfernt, zerfällt der Raum in 4 Zusammenhangskomponenten. Jeder  $\mathbb{R}^n$  zerfällt jedoch in höchstens zwei Zusammenhangskomponenten, wenn man einen Punkt entfernt.

- 7)  $V_2 = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^3 = y^2 \}$  ist eine Mannigfaltigkeit.
- 8)  $X = (\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup (0_1, 0_2)$

$$U \subseteq X \text{ offen } \Leftrightarrow \begin{cases} U \text{ offen in } \mathbb{R} \setminus \{0\}, & \text{falls } 0_1 \notin U, 0_2 \in U \\ \exists \varepsilon > 0 \text{ mit } (-\varepsilon, \varepsilon) \subseteq U & \text{falls } 0_1 \in U, 0_2 \in U \end{cases}$$

Insbesondere sind  $(\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup \{0_1\}$  und  $(\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup \{0_2\}$  offen und homöomorph zu  $\mathbb{R}$ .

Aber: X ist nicht hausdorffsch! Denn es gibt keine disjunkten Umgebungen von  $0_1$  und  $0_2$ .

9)  $GL_n(\mathbb{R})$  ist eine Mannigfaltigkeit der Dimension  $n^2$ , weil offene Teilmengen von  $\mathbb{R}^{n^2}$  eine Mannigfaltigkeit bilden.

### **Definition 24**

Seien X,Y n-dimensionale Mannigfaltigkeiten,  $U\subseteq X$  und  $V\subseteq Y$  offen,  $\Phi:U\to V$  ein Homöomorphismus  $Z=(X\dot{\cup}Y)/_{\sim}$  mit der von  $u\sim\Phi(u)\forall u\in U$  erzeugten Äquivalenzrelation und der von  $\sim$  induzierten Quotiententopologie.



Abbildung 2.1: Zweifachtorus

Z heißt **Verklebung** von X und Y längs U und V. Z besitzt einen Atlas aus n-dimensionalen Karten. Falls Z hausdoffsch ist, ist Z eine n-dimensionale Mannigfaltigkeit.

### Korollar 2.1

Sind X, Y Mannigfaltigkeiten der Dimension n bzw. m, so ist  $X \times Y$  eine Mannigfaltigkeit der Dimension n+m.

Beweis: Produkte von Karten sind Karten.

### Beispiel 19

Mannigfaltigkeiten mit Dimension 1:

- 1) Offene Intervalle,  $\mathbb{R}$ , (0,1) sind alle homöomorph
- 2)  $S^{1}$

Mannigfaltigkeiten mit Dimension 2:

- $1) \mathbb{R}^2$
- 2)  $S^2$  (0 Henkel)
- 3)  $T^2$  (1 Henkel)
- 4) oder mehr Henkel, wie z.B. der Zweifachtorus in Abb. 2.1

### Korollar 2.2

Sei  $n \in \mathbb{N}, F : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  stetig differenzierbar und  $X = V(F) := \{ x \in \mathbb{R}^n \mid F(x) = 0 \}$  das "vanishing set".

Dann gilt:

- a) X ist abgeschlossen in  $\mathbb{R}^n$
- b) Ist  $\operatorname{grad}(F)(X) \neq 0 \quad \forall x \in X$ , so ist X eine Mannigfaltigkeit der Dimension n-1.

#### **Beweis:**

- a) Sei  $y \in \mathbb{R}^n \setminus V(F)$ . Weil F stetig ist, gibt es  $\delta > 0$ , sodass  $F(\mathfrak{B}_{\delta}(y)) \subseteq \mathfrak{B}_{\varepsilon}(F(y))$  mit  $\varepsilon = \frac{1}{2} ||F(y)||$ . Folgt  $\mathfrak{B}_{\delta}(y) \cap V(F) = \emptyset \Rightarrow \mathbb{R}^n \setminus V(F)$  ist offen.
- b) Sei  $x \in X$  mit  $\operatorname{grad}(F)(x) \neq 0$ , also o. B. d. A.  $\frac{\partial F}{\partial X_1}(x) \neq 0$ ,  $x = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $x' := (x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^{n-1}$ . Der Satz von der impliziten Funktion liefert nun: Es gibt Umgebungen U von x' und differenzierbare Funktionen  $g: U \to \mathbb{R}$ , sodass  $G: U \to \mathbb{R}^n$ ,  $u \mapsto (g(u), u)$  eine stetige Abbildung auf eine offene Umgebung V von x in X ist.

### Beispiel 20

- a)  $F: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$ ,  $(x, y, z) \mapsto x^2 + y^2 + z^2 1$ ,  $V(F) = S^2$ ,  $\operatorname{grad}(F) = (2x, 2y, 2z) \xrightarrow{24.b} S^n$  ist n-dimensionale Mannigfaltigkeit in  $\mathbb{R}^{n+1}$
- b)  $F: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ ,  $(x,y) \mapsto y^2 x^3$  Es gilt:  $\operatorname{grad}(F) = (-3x^2, 2y)$ . Also:  $\operatorname{grad}(0,0) = (0,0)$ .

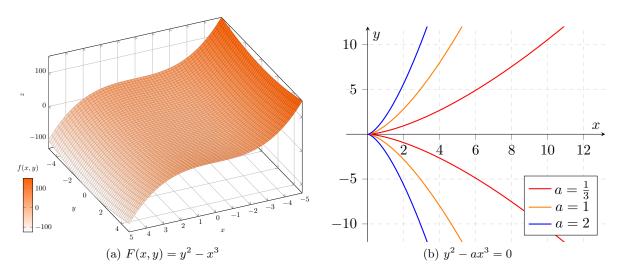


Abbildung 2.2: Rechts ist die Neilsche Parabel für verschiedene Parameter a.

Daher ist Korollar 24.b nicht anwendbar, aber V(F) ist trotzdem eine 1-dimensionale topologische Mannigfaltigkeit.

### Definition 25

Sei X ein Hausdorffraum mit abzählbarer Basis der Topologie. X heißt n-dimensionale **Mannigfaltigkeit mit Rand**, wenn es einen Atlas  $(U_i, \varphi_i)$  gibt, wobei  $U_i \subseteq X_i$  offen und  $\varphi_i$  ein Homöomorphismus auf eine offene Teilmenge von

$$R_{+,0}^n := \{ (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n \mid x_m \ge 0 \}$$

ist.  $R_{+,0}^n$  ist ein "Halbraum".

### **Definition 26**

Sei X eine n-dimensionale Mannigfaltigkeit mit Rand und Atlas  $(U_i, \varphi_i)$ . Dann heißt

$$\partial X := \bigcup_{i \in I} \{ x \in U_i \mid \varphi_i(x)_n = 0 \}$$

Rand von X.

 $\partial X$  ist eine Mannigfaltigkeit der Dimension n-1.

### Definition 27

Sei X eine n-dimensionale Mannigfaltigkeit mit Atlas  $(U_i, \varphi_i)_{i \in I}$ 

Für  $i, j \in I$  mit  $U_i, U_j \neq \emptyset$  heißt

$$\varphi_{ij} := \varphi_j \circ \varphi_i^{-1}$$
$$\varphi_i(U_i \cap U_j) \to \varphi_j(U_i \cap U_j)$$

Kartenwechsel oder Übergangsfunktion.

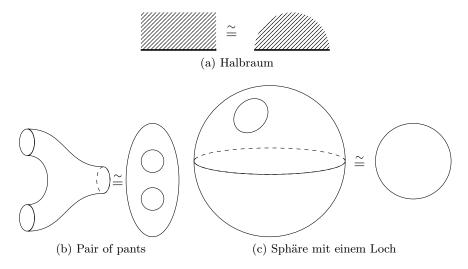


Abbildung 2.3: Beispiele für Mannigfaltigkeiten mit Rand

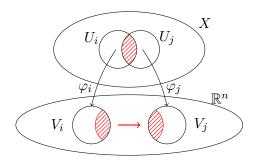


Abbildung 2.4: Kartenwechsel

# 2.2 Differenzierbare Mannigfaltigkeiten

### Definition 28

Sei X eine n-dimensionale Mannigfaltigkeit mit Atlas  $(U_i, \varphi_i)_{i \in I}$ .

- a) X heißt differenzierbare Mannigfaltigkeit der Klasse  $C^k$ , wenn jede Kartenwechselabbildung  $\varphi_{ij}$ ,  $i, j \in I$  k-mal stetig differenzierbar ist.
- b) X heißt differenzierbare Mannigfaltigkeit, wenn X eine differenzierbare Mannigfaltigkeit der Klasse  $C^{\infty}$  ist.

### **Definition 29**

Sei X eine differenzierbare Mannigfaltigkeit der Klasse  $C^k$   $(k \in \mathbb{N} \cup \{\infty\})$  mit Atlas  $(U_i, \varphi_i)_{i \in I}$ .

- a) Eine Karte  $(U, \varphi)$  auf X heißt **verträglich** mit A, wenn alle Kartenwechsel  $\varphi \circ \varphi_i^{-1}$  und  $\varphi_i \circ \varphi^{-1}$   $(i \in I \text{ mit } U_i \cap U \neq \emptyset)$  differenzierbar von Klasse  $C^k$  sind.
- b) Die Menge aller mit  $\mathcal{A}$  verträglichen Karten auf X bildet einen maximalen Atlas von Klasse  $\mathbb{C}^k$ . Er heißt  $\mathbb{C}^k$ -Struktur auf X.

Eine  $C^{\infty}$ -Struktur heißt auch differenzierbare Struktur auf X.

### Bemerkung 10

Für  $n \geq 4$  gibt es auf  $S^n$  mehrere verschiedene differenzierbare Strukturen, die sog. "exotische

Sphären".

#### **Definition 30**

Seien X, Y differenzierbare Mannigfaltigkeiten der Dimension n bzw.  $m, x \in X$ .

- a) Eine stetige Abbildung  $f: X \to Y$  heißt **differenzierbar** in x (von Klasse  $C^k$ ), wenn es Karten  $(U, \varphi)$  von X mit  $x \in U$  und  $(V, \psi)$  von Y mit  $f(U) \subseteq V$  gibt, sodass  $\psi \circ f \circ \varphi^{-1}$  stetig differenzierbar von Klasse  $C^k$  in  $\varphi(x)$  ist.
- b) f heißt differenzierbar (von Klasse  $C^k$ ), wenn f in jedem  $x \in X$  differenzierbar ist.
- c) f heißt **Diffeomorphismus**, wenn f differenzierbar von Klasse  $C^{\infty}$  ist und es eine differenzierbare Abbildung  $g: Y \to X$  von Klasse  $C^{\infty}$  gibt mit  $g \circ f = \mathrm{id}_X$  und  $f \circ g = \mathrm{id}_Y$ .

#### Korollar 2.3

Die Bedingung in Definition 30.a hängt nicht von den gewählten Karten ab.

**Beweis:** Seien  $(U', \varphi')$  und  $(V', \psi')$  Karten von X bzw. Y um x bzw. f(x) mit  $f(U') \subseteq V'$ .

$$\begin{array}{l} \Rightarrow \psi' \circ f \circ (\varphi')^{-1} \\ = \psi' \circ (\psi^{-1} \circ \psi) \circ f \circ (\varphi^{-1} \circ \varphi) \circ (\varphi')^{-1} \end{array}$$

ist genau dann differenzierbar, wenn  $\psi \circ f \circ \varphi^{-1}$  differenzierbar ist.

### Beispiel 21

 $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}, \quad x \mapsto x^3$  ist kein Diffeomorphismis, aber Homöomorphismus, da mit  $g(x) := \sqrt[3]{x}$  gilt:  $f \circ g = \mathrm{id}_{\mathbb{R}}, \quad g \circ f = \mathrm{id}_{\mathbb{R}}$ 

#### Bemerkung 11

Sei X eine glatte Mannigfaltigkeit. Dann ist

$$Diffeo(X) := \{ f : X \to X \mid f \text{ ist Diffeomorphismus } \}$$

eine Untergruppe von  $\operatorname{Hom\"oo}(X)$ .

### **Definition 31**

 $S \subseteq \mathbb{R}^3$  heißt **reguläre Fläche** : $\Leftrightarrow \forall s \in S \exists \text{ Umgebung } V(s) \subseteq \mathbb{R}^3 \exists U \subseteq \mathbb{R}^2 \text{ offen: } \exists \text{ differenzierbare Abbildung } F: U \to V \cap S: \operatorname{Rg}(J_F(u)) = 2 \quad \forall u \in U.$ 

F heißt (lokale) reguläre Parametrisierung von S.

$$F(u,v) = (x(u,v), y(u,v), z(u,v))$$

$$J_F(u,v) = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u}(p) & \frac{\partial x}{\partial v}(p) \\ \frac{\partial y}{\partial u}(p) & \frac{\partial y}{\partial v}(p) \\ \frac{\partial z}{\partial u}(p) & \frac{\partial z}{\partial v}(p) \end{pmatrix}$$

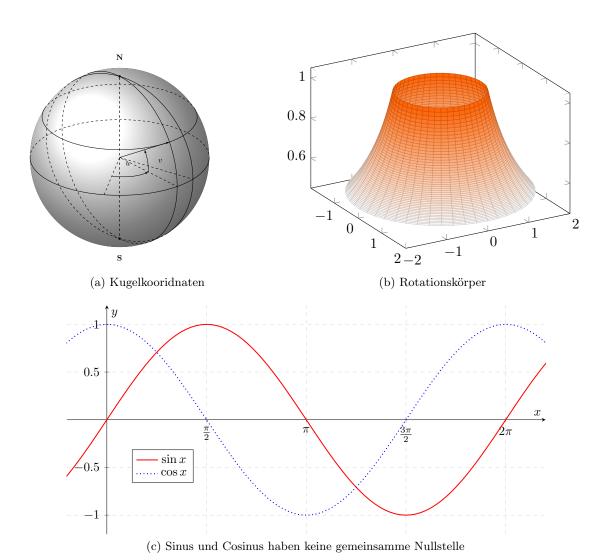
### Beispiel 22

1) Rotationsflächen: Sei  $r: \mathbb{R} \to \mathbb{R}_{>0}$  eine differenzierbare Funktion.

$$F: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3 \quad (u, v) \mapsto (r(u)\cos(u), r(v)\sin(u), v)$$

$$J_F(u,v) = \begin{pmatrix} -r(v)\sin u & r'(v)\cos u \\ r(v)\cos u & r'(v)\sin u \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

hat Rang 2 für alle  $(u, v) \in \mathbb{R}^2$ .



2) Kugelkoordinaten:  $F: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ ,  $(u,v) \mapsto (R\cos v \cos u, R\cos v \sin u, R\sin v)$  $F(u,v) \in S_R^2$ , denn

$$\begin{split} R^2\cos^2(v)\cos^2(u) + R^2\cos^2(v)\sin^2(u) + R^2\sin^2(v) \\ = &R^2(\cos^2(v)\cos^2(u) + \cos^2(v)\sin^2(u) + \sin^2(v)) \\ = &R^2\left(\cos^2(v)(\cos^2(u) + \sin^2(u)) + \sin^2(v)\right) \\ = &R^2\left(\cos^2(v) + \sin^2(v)\right) \\ = &R^2 \end{split}$$

Die Jacobi-Matrix

$$J_F(u,v) = \begin{pmatrix} -R\cos v \sin u & -R\sin v \cos u \\ R\cos v \cos u & -R\sin v \sin u \\ 0 & R\cos v \end{pmatrix}$$

hat Rang 2 für  $\cos v \neq 0$ . In N und S ist  $\cos v = 0$ .

#### Korollar 2.4

Jede reguläre Fläche  $S\subseteq\mathbb{R}^3$  ist eine 2-dimensionale, differenzierbare Mannigfaltigkeit.

Beweis:  $\underline{z.Z.}$ :  $F_i^{-1} \circ F_i$  ist Diffeomorphismus

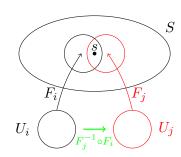


Abbildung 2.5: Reguläre Fläche S zum Beweis von Korollar 2.4

Idee: Finde differenzierbare Funktion  $F_j^{-1}$  in Umgebung W von s, sodass  $F_j^{-1}|_{S\cap W}=F_j^{-1}$ .

Ausführung: Sei  $u_0\in U_i$  mit  $F_i(u_0)=s=F_j(v_0), v_0\in U_j$ .

Da rg  $J_{F_i}(v_0)=2$  ist, ist o. B. d. A.

$$\det\begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} (v_0) \neq 0$$

und  $F_j(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v)).$ 

Definiere  $\tilde{F}_j: U_j \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3$  durch

$$\tilde{F}_j(u,v,t) = (x(u,v),y(u,v),z(u,v)+t)$$

Offensichtlich:  $\tilde{F}_j|_{U_j \times \{0\}} = F_j$ 

$$J_{\tilde{F}_j} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} & 0\\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} & 0\\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \det J_{\tilde{F}_j}(v_0, 0) \neq 0$$

Hier muss ich nochmals drüberlesen. Analysis II Es gibt Umgebungen W von  $F_j$  von  $\tilde{F}_j(v_0,0) = F_j(v_0) = s$ , sodass  $\tilde{F}_j$  auf W eine differenzierbar Inverse  $F_j^{-1}$  hat.

Weiter ist  $\tilde{F_j}^{-1}|_{W\cap S} = F_j^{-1}|_{W\cap S} \Rightarrow F_j^{-1} \circ F_i|_{F_i^{-1}(W\cap S)} = F_j^{-1} \circ F_i|_{F_i^{-1}(W\cap S)}$  ist differenzierbar.

### **Definition 32**

Sei G eine Mannigfaltigkeit,  $\circ: G \times G \to G$  eine Abbildung,  $(g,h) \mapsto g \cdot h$ , sodass  $(G,\circ)$  eine Gruppe ist.

(a) G heißt topologische Gruppe, wenn die Abbildungen  $\circ: G \times G \to G$  und  $\iota: G \to G$ .

$$(q,h) \mapsto q \cdot h \quad q \mapsto q^{-1}$$

stetig sind.

(b) Ist G eine differenzierbare Mannigfaltigkeit, so heißt G Lie-Gruppe, wenn  $(G, \circ)$  und  $(G, \iota)$  differenzierbar sind.

### Beispiel 23

- 1) Alle endlichen Gruppen sind 0-dimensionale Lie-Gruppen.
- 2)  $GL_n(\mathbb{R})$
- 3)  $(\mathbb{R}^{\times},\cdot)$
- 4)  $(\mathbb{R}_{>0},\cdot)$
- 5)  $(\mathbb{R}^n, +)$ , denn  $A \cdot B(i, j) = \sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj}$  ist nach allen Variablen differenzierbar  $(A^{-1})(i, j) = \frac{\det(A_{ij})}{\det A}$

$$A_{ij} = \begin{pmatrix} a_{i1} & \dots & a_{in} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{(n-1)\times(n-1)}$$

ist diffbar.

 $\det A_{ij}$  kann 0 werden, da:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

6) 
$$\operatorname{SL}_n(\mathbb{R}) = \{ A \in \operatorname{GL}_n(\mathbb{R}) \mid \det(A) = 1 \}$$
  
 $\operatorname{grad}(\det -1)(A) = 0?$   
 $\frac{\partial}{\partial a_{11}}(\det -1) = 1 \cdot \det A_{11}$   
Es gibt  $i \in \{ 1, \dots, n \}$  mit  $\frac{\partial}{\partial a_{1i}}(\det -1)A \neq 0$ 

### Besser strukturieren

### Bemerkung 12

Ist G eine Lie-Gruppe,  $g \in G$ , so ist die Abbildung

$$l_g: G \to G$$
  
 $h \mapsto g \cdot h$ 

ein Diffeomorphismus.

die indizes?

# 2.3 Simplizialkomplex

### **Definition 33**

 $v_0, \ldots, v_k$ 

- a) in allgemeiner Lage  $\Leftrightarrow$  es gibt keinen (k-1)-dimensionalen affinen Untervektorraum, der  $v_0, \ldots, v_k$  enthält  $\Leftrightarrow v_1 v_0, \ldots, v_k v_0$  sind linear abhängig.
- b)  $\operatorname{conv}(v_0, \dots, v_k) = \left\{ \sum_{i=0}^k \lambda_i v_i \mid \lambda_i \ge 0, \sum_{i=0}^k \lambda_i = 1 \right\}$

### **Definition 34**

- a) Sei  $\Delta^n = \text{conv}(e_0, \dots, e_k) \subseteq \mathbb{R}^{n+1}$  die konvexe Hülle der Standard-Basisvektoren  $e_0, \dots, e_k$ .  $\Delta^k$  heißt Standard-Simplex.
- b) Für Punkte  $v_0, \ldots, v_k$  im  $\mathbb{R}^n$  in allgemeiner Lage heißt  $\delta(v_0, \ldots, v_k) = \operatorname{conv}(v_0, \ldots, v_k)$  ein k-Simplex in  $\mathbb{R}^n$ .
- c) Ist  $\Delta(v_0, \ldots, v_k)$  ein k-Simplex und  $I = \{i_0, \ldots, i_r\} \subseteq \{0, \ldots, k\}$ , so heißt  $s_{i_0} \ldots i_r := \operatorname{conv}(v_{i_0}, \ldots, v_{i_r})$  Teilsimplex oder Seite von  $\Delta. s_{i_0} \ldots i_r$  ist r-Simplex.

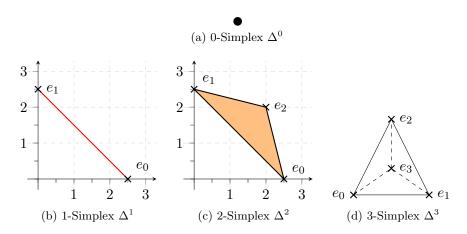


Abbildung 2.6: Beispiele für k-Simplexe

### Definition 35

- a) Eine endliche Menge K von Simplizes im  $\mathbb{R}^n$  heißt (endlicher) **Simplizialkomplex**, wenn gilt:
  - (i) Für  $\Delta \in K$  und  $S \subseteq \Delta$  Teilsimplex ist  $S \in K$
  - (ii) Für  $\Delta_1, \Delta_2 \in K$  ist  $\Delta_1 \cap \Delta_2$  leer oder ein Teilsimplex von  $\Delta_1$  und von  $\Delta_2$
- b)  $|K| := \bigcup_{\Delta \in K} \Delta$  (mit Spurtoplogie) heißt **geometrische Realisierung** von K.
- c) Ist  $d = \max\{k \mid K \text{ enthält } k \text{Simplex}\}$ , so heißt d Dimension von K.

#### Definition 36

Seien K, L Simplizialkomplexe. Eine stetige Abbildung

$$f: |K| \to |L|$$

heißt simplizial, wenn für jedes  $\Delta \in K$  gilt:

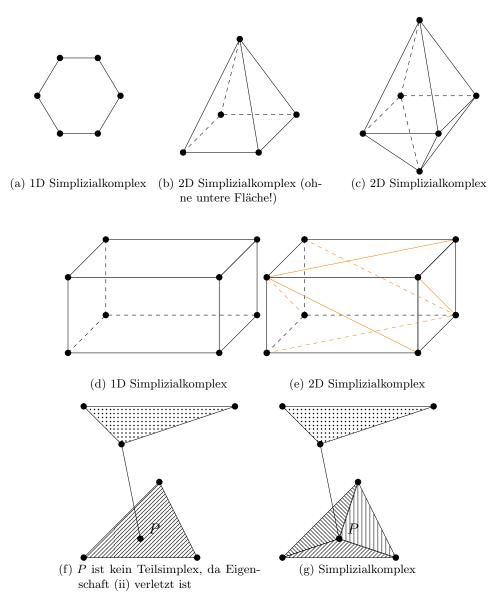
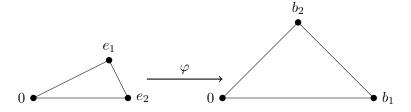


Abbildung 2.7: Beispiele für Simplizialkomplexe

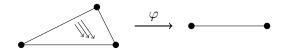
- (i)  $f(\Delta) \in L$
- (ii)  $f|_{\Delta}: \Delta \to f(\Delta)$  ist eine affine Abbildung.

### Beispiel 24

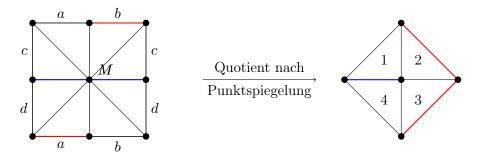
1)  $\varphi(e_1) := b_1, \ \varphi(e_2) := b_2$  $\varphi$  ist eine eindeutig bestimmte lineare Abbildung



2) Folgende Abbildung  $\Delta^n \to \Delta^{n-1}$  ist simplizial:



Wozu dient das Beispiel?



### **Definition 37**

Sei K ein endlicher Simplizialkomplex. Für  $n \geq 0$  sei  $a_n(K)$  die Anzahl der n-Simplizes in K.

Dann heißt

$$\chi(K) := \sum_{k=0}^{\dim K} (-1)^n a_n(K)$$

**Euler-Charakteristik**) von K.

### Beispiel 25

1) 
$$\chi(\Delta^1) = 2 - 1 = 1$$
  
 $\chi(\Delta^2) = 3 - 3 + 1 = 1$   
 $\chi(\Delta^3) = 4 - 6 + 4 - 1 = 1$ 

2) 
$$\chi$$
(Oktaeder-Oberfläche) = 6 - 12 + 8 = 2  
 $\chi$ (Rand des Tetraeders) = 2  
 $\chi$ (Ikosaeder) = 12 - 30 + 20 = 2

3) 
$$\chi(\text{Würfel}) = 8 - 12 + 6 = 2$$
  
 $\chi(\text{Würfel, unterteilt in Dreiecksflächen}) = 8 - (12 + 6) + (6 \cdot 2) = 2$ 

### Korollar 2.5

$$\chi(\Delta^n) = 1$$
 für jedes  $n \in \mathbb{N}_0$ 

**Beweis:**  $\Delta^n$  ist die konvexe Hülle von  $(e_0, \ldots, e_n)$  in  $\mathbb{R}^{n+1}$ . Jede (k+1)-elementige Teilmenge von  $\{e_0, \ldots, e_n\}$  definiert ein k-Simplex.

von 
$$\{e_0, \dots, e_n\}$$
 definiert ein  $k$ -Simplex.  

$$\Rightarrow a_k(\Delta^n) = \binom{n+1}{k+1}, \quad k = 0, \dots, n$$

$$\Rightarrow \chi(\Delta^n) = \sum_{k=0}^n (-1)^k \binom{n+1}{k+1}$$
Binomischer
$$f(x) = (x+1)^{n+1} \stackrel{\text{Lehrsatz}}{=} \sum_{k=0}^{n+1} \binom{n+1}{k} x^k$$

$$\Rightarrow 0 = \sum_{k=0}^{n+1} \binom{n+1}{k} (-1)^k = \chi(\Delta^n) - 1$$

$$\Rightarrow \chi(\Delta^n) = 1$$

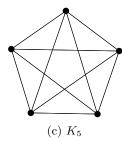
#### **Definition 38**

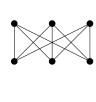
- a) Ein 1D-Simplizialkomplex heißt **Graph**.
- b) Ein Graph, der homöomorph zu  $S^1$  ist, heißt **Kreis**.
- c) Ein zusammenhängender Graph heißt Baum, wenn er keinen Kreis enthält.





(a) Dies wird häufig auch als(b) Planare Einbettung des Te-Multigraph bezeichnet. traeders





(d)  $K_{3,3}$ 

Abbildung 2.8: Beispiele für Graphen

### Korollar 2.6

Für jeden Baum T gilt  $\gamma(T) = 1$ .

Beweis: Induktion über die Anzahl der Ecken.

### Korollar 2.7

- a) Jeder zusammenhängende Graph  $\Gamma$  enthält einen Teilbaum T, der alle Ecken von  $\Gamma$  enthält.
- b) Ist  $n = a_1(\Gamma) = a_1(T)$ , so ist  $\chi(\Gamma) = 1 n$ .

### **Beweis:**

a) Siehe "Algorithmus von Kruskal".

b) 
$$\chi(\Gamma) = a_0(\Gamma) - a_1(\Gamma)$$
  
 $= a_0(\Gamma) - (n + a_1(T))$   
 $= a_0(T) - a_1(T) - n$   
 $= \chi(T) - n$   
 $= 1 - n$ 

### Korollar 2.8

Sei  $\Delta$  ein n-Simplex und  $x \in \Delta^{\circ} \subseteq \mathbb{R}^n$ . Sei K der Simplizialkomplex, der aus  $\Delta$  durch "Unterteilung" in x entsteht. Dann ist  $\chi(K) = \chi(\Delta) = 1$ .

Beweis: 
$$\chi(K) = \chi(\Delta) - \underbrace{(-1)^n}_{n-\text{Simplex}} + \sum_{k=0}^n (-1)^k = \chi(\Delta)$$

 $<sup>^{1}</sup>T$  wird "Spannbaum" genannt.

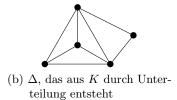


Abbildung 2.9: Beispiel für Korollar 2.8.

### Satz 2.9 (Eulersche Polyederformel)

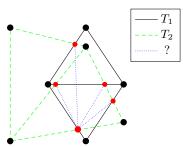
Sei P ein konvexes Polyeder in  $\mathbb{R}^3$ , d. h.  $\partial P$  ist ein 2-dimensionaler Simplizialkomplex, sodass gilt:

$$\forall x,y \in \partial P: [x,y] \subseteq P$$

Dann ist  $\chi(\partial P) = 2$ .

### **Beweis:**

- 1) Die Aussage ist richtig für den Tetraeder.
- 2) O. B. d. A. sei  $0 \in P$  und  $P \subseteq \mathfrak{B}_1(0)$ . Projeziere 0P von 0 aus auf  $\partial \mathfrak{B}_1(0) = S^2$ . Erhalte Triangulierung von  $S^2$ .
- 3) Sind  $P_1$  und  $P_2$  konvexe Polygone und  $T_1, T_2$  die zugehörigen Triangulierungen von  $S^2$ , so gibt es eine eine Triangulierungen T, die sowohl um  $T_1$  als auch um  $T_2$  Verfeinerung ist.



Nach Korollar 2.8 ist  $\chi(\partial P_1) = \chi(T_1) = \chi(T) = \chi(T_2) = \chi(\partial P_2) = 2$ , weil o. B. d. A.  $P_2$  ein Tetraeder ist.

### Korollar 2.10 (Der Rand vom Rand ist 0)

Sei K ein (endlicher) Simplizialkomplex mit Eckenmenge V und < eine Totalordnung auf V.

Sei  $A_n$  die Menge der n-Simplizes in K, d. h.

$$A_n(K) := \{ \sigma \in K \mid \dim(\sigma) = n \} \text{ für } n = 0, \dots, d = \dim(K)$$

und  $C_n(K)$  der  $\mathbb{R}$ -Vektorraum mit Basis  $A_n(K)$ , d. h.

$$C_n(K) = \left\{ \sum_{\sigma \in A_n(K)} c_{\sigma} \cdot \sigma \mid c_{\sigma} \in \mathbb{R} \right\}$$

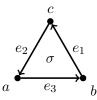
bedeutet
diese
Zeichnung?

Warum in Klammern?

Sei 
$$\sigma = \Delta(x_0, \dots, x_n) \in A_n(K)$$
, sodass  $x_0 < x_1 < \dots < x_n$ .

Für  $i=0,\ldots,n$  sei  $\partial_i\sigma:=\Delta(x_0,\ldots,\hat{x_i},\ldots,x_n)$  die i-te Seite von  $\sigma$  und  $d_\sigma=d_n\sigma:=\sum_{i=0}(-1)^i\partial_i\sigma\in C_{n-1}(K)$  und  $d:C_n(K)\to C_{n-1}(K)$  die dadurch definierte lineare Abbildung.

Dann gilt:  $d_{n-1} \circ d_n = 0$ 



### Beispiel 26

$$d_2\sigma = e_1 - e_2 + e_3 = (c - b) - (c - a) + (b - a) = 0$$

## Beispiel auf Tetraeder übertragen

Beweis: Sei  $\sigma \in A_n$ . Dann gilt:

$$d_{n-1}(d_n\sigma) = d_{n-1}(\sum_{i=0}^n (-1)^i \partial_i \sigma)$$

$$= \sum_{i=0}^n (-1)^i d_{n-1}(\partial_i \sigma)$$

$$= \sum_{i=0}^n (-1)^i \sum_{j=0}^{n-1} \partial_i (\partial_j \sigma) (-1)^j$$

$$= \sum_{0 \le i \le j \le n-1} (-1)^{i+j} \partial_j (\partial_j (\sigma)) + \sum_{0 \le j < i \le n} (-1)^{i+j} \partial_{i-1} (\partial_j \sigma)$$

$$= 0$$

weil jeder Summand aus der ersten Summe auch in der zweiten Summe vorkommt, aber mit umgekehrten Vorzeichen.

#### **Definition 39**

$$Z_n := \operatorname{Kern}(d_n) \subseteq C_n, \quad B_n := \operatorname{Bild}(d_{n+1}) \subseteq C_n$$

Nach Korollar 2.10 ist  $B_n \subseteq Z_n$ , denn  $\underline{d_{n+1}(C)} \in \operatorname{Kern}(\underline{d_n})$  für  $C \in C_{n+1}$ .

- a)  $H_n = H_n(K, \mathbb{R}) := Z_n/B_n$  heißt n-te **Homotopiegruppe** von K.
- b)  $b_n(K) := \dim_{\mathbb{R}} H_n$  heißt n-te **Belti-Zahl** von K.

Muss
das
hier
stehen?

#### Satz 2.11

Für jeden endlichen Simplizialkomplex K der Dimension d gilt:

$$\sum_{k=0}^{d} (-1)^k b_k(K) = \sum_{k=0}^{d} (-1)^k a_k(K) = \chi(K)$$

## Bemerkung 13

Es gilt <u>nicht</u>  $a_k = b_k \ \forall k \in \mathbb{N}_0$ .

#### **Beweis:**

- Dimensionsformel für  $d_n$ :  $a_n = \dim Z_n + \dim B_{n-1}$  für  $n \ge 1$
- Dimensionsformel für  $Z_n \to H_n = Z_n/B_n : \dim Z_n = b_n + \dim B_n$

$$\Rightarrow \sum_{k=0}^{d} (-1)^k a_k = a_0 + \sum_{k=1}^{d} (-1)^k (\dim Z_k + \dim B_{k-1})$$
(2.1)

$$= a_0 + \sum_{k=1}^{d} (-1)^k \dim Z_k + \sum_{k=0}^{d} (-1)^{k+1} \dim B_{k-1}$$
 (2.2)

$$= a_0 + \sum_{k=1}^{d} (-1)^k \dim Z_k - \sum_{k=0}^{d} (-1)^k \dim B_{k-1}$$
 (2.3)

$$= a_0 + \sum_{k=1}^{d-1} (-1)^k b_k + (-1)^d \underbrace{\dim Z_d}_{=b_d} - \dim B_0$$
 (2.4)

$$= b_0 + \sum_{k=1}^{d-1} (-1)^k b_k + (-1)^d b_d$$
 (2.5)

$$=\sum_{k=0}^{d} (-1)^k b_k \tag{2.6}$$

# Übungsaufgaben

# Aufgabe 5

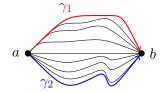
Todo

# Aufgabe 6 (Zusammenhang)

- (a) Beweisen Sie, dass eine topologische Mannigfaltigkeit genau dann wegzusammenhängend ist, wenn sie zusammenhängend ist
- (b) Betrachten Sie nun wie in Beispiel 8) den Raum  $X := (\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup \{0_1, 0_2\}$  versehen mit der dort definierten Topologie. Ist X wegzusammenhängend?

# 3 Fundamentalgruppe und Überlagerungen

# 3.1 Homotopie von Wegen



- (a)  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$  sind homotop, (b)  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$  sind wegen dem da man sie "zueinander verschieben" kann.
  - Hindernis nicht homotop.

Abbildung 3.1: Beispiele für Wege  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$ 

#### **Definition 40**

Sei X ein topologischer Raum,  $a, b \in X$ ,  $\gamma_1, \gamma_2 : [0, 1] \to X$  Wege von a nach b, d. h.  $\gamma_1(0) = \gamma_2(0) = a, \ \gamma_1(1) = \gamma_2(1) = b$ 

a)  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$  heißen **homotop**, wenn es eine stetige Abbildung

$$H(t,0) = \gamma_1(t), H(t,1) = \gamma_2(t) \quad \forall t \in [0,1] =: I$$

und H(0,s)=a und H(1,s)=b für alle  $s\in I$  gibt. Dann schreibt man:  $\gamma_1\sim\gamma_2$ 

H heißt **Homotopie** zwischen  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$ .

b)  $\gamma_s: I \to X, \gamma_s(t) = H(t, s)$  ist Weg in X von a nach b für jedes  $s \in I$ .

#### Korollar 3.1

"Homotop" ist eine Äquivalenzrelation auf der Menge aller Wege in X von a nach b.

## Beweis:

- reflexiv:  $H(t,s) = \gamma(t)$  für alle  $t,s \in I \times I$
- symmetrisch: H'(t,s) = H(t,1-s) für alle  $t,s \in I \times I$
- transitiv: Seien H' bzw. H'' Homotopien von  $\gamma_1$  nach  $\gamma_2$  bzw. von  $\gamma_2$  nach  $\gamma_3$ .

Dann sei 
$$H(t,s):= egin{cases} H'(t,2s) & \text{falls } 0 \leq s \leq \frac{1}{2} \\ H''(t,2s-1) & \text{falls } \frac{1}{2} \leq s \leq 1 \end{cases}$$

 $\Rightarrow H$  ist stetig und Homotopie von  $\gamma_1$  nach  $\gamma_2$ 

#### Beispiel 27

1) Sei  $X = S^1$ .  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$  aus Abb. 3.2 nicht homöotop.

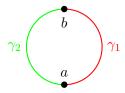


Abbildung 3.2: Kreis mit zwei Wegen



Abbildung 3.3: Torus mit drei Wegen

- 2) Sei  $X = T^2$ .  $\gamma_1, \gamma_2$  und  $\gamma_3$  aus Abb. 3.4 sind paarweise nicht homöotop.
- 3) Sei  $X = \mathbb{R}^2$  und a = b = (0, 0).

Je zwei Wege im  $\mathbb{R}^2$  mit Anfangs- und Enpunkt (0,0) sind homöotop.

Sei  $\gamma_0: I \to \mathbb{R}^2$  der konstante Weg  $\gamma_0(t) = 0 \ \forall t \in I$ . Sei  $\gamma(0) = \gamma(1) = 0$ .

$$H(t,s) := (1-s)\gamma(t)$$
 ist stetig,  $H(t,0) = \gamma(t) \ \forall t \in I \text{ und } H(t,1) = 0 \ \forall t \in I$ 

#### Korollar 3.2

Sei X ein topologischer Raum,  $\gamma: I \to X$  ein Weg und  $\varphi: I \to I$  stetig mit  $\varphi(0) = 0$ ,  $\varphi(1) = 1$ . Dann sind  $\gamma$  und  $\gamma \circ \varphi$  homotop.

**Beweis:** Sei  $H(t,s) = \gamma((1-s)t + s \cdot \varphi(t))$ .

 $\begin{array}{ll} H \text{ ist stetig, } H(t,0) = \gamma(t) & H(t,1) = \gamma(\varphi(t)), H(0,s) = \gamma(0), & H(1,s) = \gamma(1-s+s) = \gamma(1) \\ \Rightarrow H \text{ ist Homotopie.} \end{array}$ 

#### **Definition 41**

Seien  $\gamma_1, \gamma_2$  Wege in X mit  $\gamma_1(1) = \gamma_2(0)$ . Dann ist

$$\gamma(t) = \begin{cases} \gamma_1(2t) & \text{falls } 0 \le t < \frac{1}{2} \\ \gamma_2(2t-1) & \text{falls } \frac{1}{2} \le t \le 1 \end{cases}$$

ein Weg in X. Er heißt zusammengesetzter Weg und man schreibt  $\gamma = \gamma_1 * \gamma_2$ .

### Korollar 3.3

Das zusammensetzen von Wegen ist nur bis auf Homotopie assoziativ, d. h.:

$$\gamma_1 * (\gamma_2 * \gamma_3) \neq (\gamma_1 * \gamma_2) * \gamma_3$$
$$\gamma_1 * (\gamma_2 * \gamma_3) \sim (\gamma_1 * \gamma_2) * \gamma_3$$

mit 
$$\gamma_1(1) = \gamma_2(0)$$
 und  $\gamma_2(1) = \gamma_3(0)$ .

**Beweis:** Das Zusammensetzen von Wegen ist wegen Korollar 3.2 bis auf Homotopie assoziativ, da

$$\gamma(t) = \begin{cases} \frac{1}{2}t & \text{falls } 0 \le t < \frac{1}{2} \\ t - \frac{1}{4} & \text{falls } \frac{1}{2} \le t < \frac{3}{4} \\ 2t - 1 & \text{falls } \frac{3}{4} \le t \le 1 \end{cases}$$

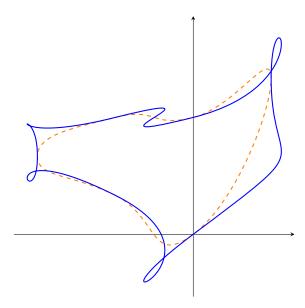


Abbildung 3.4: Zwei Wege im  $\mathbb{R}^2$  mit Anfangs- und Enpunkt (0,0)

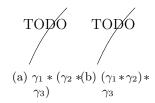


Abbildung 3.5: Das Zusammensetzen von Wegen ist nicht assoziativ

#### Korollar 3.4

Sei X ein topologischer Raum,  $a,b,c\in X,\,\gamma_1,\gamma_1'$  Wege von a nach  $b,\,\gamma_2,\gamma_2'$  Wege von b nach c.

Sind  $\gamma_1 \sim \gamma_1'$  und  $\gamma_2 \sim \gamma_2'$ , so ist  $\gamma_1 * \gamma_2 \sim \gamma_1' * \gamma_2'$ .

**Beweis:** Sei  $H_i$  eine Homotopie zwischen  $\gamma_i$  und  $\gamma_i'$ , i=1,2.

Dann ist

$$H(t,s) := \begin{cases} H_1(2t,s) & \text{falls } 0 \le t \le \frac{1}{2} & \forall s \in I \\ H_2(2t-1,s) & \text{falls } \frac{1}{2} \le t \le 1 \end{cases}$$

Homotopie zwischen  $\gamma_1 * \gamma_2$  und  $\gamma_1' * \gamma_2'$  (!)

## Hier fehlt noch was



Abbildung 3.6: Situation aus Korollar 3.4



Abbildung 3.7: Bis auf Parametrisierung sind  $\gamma_0 * \gamma$  und  $\gamma$  das selbe

# 3.2 Fundamentalgruppe

Für einen Weg  $\gamma$  sei  $[\gamma]$  seine **Homotopieklasse**.

#### **Definition 42**

Sei X ein topologischer Raum und  $x \in X$ . Sei außerdem

$$\pi_1(X,x) := \{ [\gamma] \mid \gamma \text{ ist Weg in } X \text{ mit } \gamma(0) = \gamma(1) = x \}$$

Durch  $[\gamma_1] * [\gamma_2] := [\gamma_1 * \gamma_2]$  wird  $\pi_1(X, x)$  zu einer Gruppe. Diese Gruppe heißt **Fundamentalgruppe** in X im Basispunkt x.

### Bemerkung 14

Im  $\mathbb{R}^2$  gibt es nur eine Homotopieklasse.

Beweis: Fundamentalgruppe ist eine Gruppe

- a) Abgeschlossenheit folgt aus \_
- b) Assoziativität folgt aus Korollar 3.3
- c) Neutrales Element  $e = [\gamma_0], \gamma_0(t) = x \quad \forall t \in I$ .  $e * [\gamma] = [\gamma] = [\gamma] * e$ , da  $\gamma_0 * \gamma \sim \gamma$
- d) Inverses Element  $[\gamma]^{-1} = [\overline{\gamma}] = [\gamma(1-t)]$ , denn  $\overline{\gamma} * \gamma \sim \gamma_0 \sim \gamma * \overline{\gamma}$

#### Beispiel 28

- 1)  $S^1 = \{ z \in \mathbb{C} \mid |z| = 1 \} = \{ (\cos \varphi, \sin \varphi) \in \mathbb{R}^2 \mid 0 \le \varphi \le 2\pi \}$   $\pi_1(S^1, 1) = \{ [\gamma^k] \mid k \in \mathbb{Z} \} \cong \mathbb{Z}$  $[\gamma^k] \mapsto k$
- 2)  $\pi_1(\mathbb{R}^2,0) = \pi_1(\mathbb{R}^2,x) = \{e\}$  für jedes  $x \in \mathbb{R}^2$
- 3)  $\pi_1(\mathbb{R}^n, x) = \{e \} \text{ für jedes } x \in \mathbb{R}^n$
- 4)  $G \subseteq \mathbb{R}^n$  heißt bzgl.  $x \in G$ , wenn für jedes  $y \in G$  auch die Strecke  $[x, y] \subseteq G$  ist.

Für jedes sternförmige  $G \subseteq \mathbb{R}^n$  ist  $\pi_1(G, x) = \{e\}$ 

5)  $\pi_1(S^2, x_0) = \{e\}$ , da im  $\mathbb{R}^2$  alle Wege homotop zu  $\{e\}$  sind. Mithilfe der stereographischen Projektion kann von  $S^2$  auf den  $\mathbb{R}^2$  abgebildet werden.

Dieses Argument funktioniert nicht mehr bei flächendeckenden Wegen!

#### Korollar 3.5

Sei X ein topologischer Raum,  $a, b \in X$ ,  $\delta: I \to X$  ein Weg von a nach b.

Dann ist die Abbildung

$$\alpha: \pi_1(X, a) \to \pi_1(X, b) \quad [\gamma] \mapsto [\overline{\delta} * \gamma * \delta]$$

?

hier fehlt was

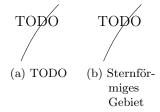


Abbildung 3.8: TODO



Abbildung 3.9: Situation aus Korollar 3.5

ein Gruppenisomorphismus.

#### **Beweis:**

$$\alpha([\gamma_1] * [\gamma_2]) = [\overline{\delta} * (\gamma_1 \gamma_2) * \delta]$$

$$= [\overline{\delta} * \gamma_1 * \delta * \overline{\delta} * \gamma_2 * \delta] \qquad = [\overline{\delta} * \gamma_1 * \delta] * [\overline{\delta} * \gamma_2 * \delta]$$

$$= \alpha([\gamma_1]) * \alpha([\gamma_2])$$

#### **Definition 43**

Ein wegzusammenhängender topologischer Raum X heißt einfach zusammenhängend, wenn  $\pi_1(X,x) = \{e\}$  für ein (jedes)  $x \in X$ .

#### Korollar 3.6

Es seien X, Y topologische Räume,  $f: X \to Y$  eine stetige Abbildung,  $x \in X, y := f(x) \in Y$ .

- a) Dann ist die Abbildung  $f_*:\pi_1(X,x)\to\pi_1(Y,y),[y]\to[f\circ y]$  ein Gruppenhomomorphismus.
- b) Ist Z ein weiterer topologischer Raum und  $g: Y \to Z$  eine stetige Abbildung z:=g(y). Dann ist  $(g \circ f)_* = g_* \circ f_*: \pi_1(X, x) \to \pi_1(Z, z)$

Beweis: a)  $f_*$  ist wohldefiniert: Seien  $\gamma_1, \gamma_2$  homotope Wege von x. z.Z.:  $f \circ \gamma_1 \sim f \circ \gamma_2$ : Nach Voraussetzung gibt es stetige Abbildungen  $H: I \times I \to X$  mit  $H(t,0) = \gamma_1(t), H(t,1) = \gamma_2(t), H(0,S) = H(1,S) = x$ . Dann ist  $f \circ H: I \times I \to Y$  mit ...  $(f \circ H)(t,0) = f(H(t,0)) = f(\gamma_1(t)) = (f \circ \gamma_1)(t)$  etc.  $\Rightarrow f \circ \gamma_1 \sim f \circ \gamma_2$ .

$$f_*([\gamma_1]*[\gamma_2]) = [f \circ (\gamma_1 * \gamma_2)] = [(f \circ \gamma_1)] * [(f \circ \gamma_2)] = f_*([\gamma_1]) * f_*([\gamma_2])$$

b)  $(g \circ f)_*([\gamma]) = [(g \circ f) \circ \gamma] = [g \circ (f \circ \gamma)] = g_*([f \circ \gamma]) = g_*(f_*([\gamma])) = (g_* \circ f_*)([\gamma])$ 



Abbildung 3.10: Situation aus Korollar 3.6



Punk-



Abbildung 3.11: Situation aus Satz 3.9

## Beispiel 29

- 1)  $f: S^1 \hookrightarrow \mathbb{R}^2$  ist injektiv, aber  $f_*: \pi_1(S^1, 1) \cong \mathbb{Z} \to \pi_1(\mathbb{R}^2, 1) 0$  { e } ist nicht injektiv
- 2)  $f: \mathbb{R} \to S^1, t \mapsto (\cos 2\pi t, \sin 2\pi t)$  ist surjektiv, aber  $f_*: \pi_1(\mathbb{R}, 0) = \{e\} \to \pi_1(S^2, 1) \cong \mathbb{Z}$  ist nicht surjektiv

#### Korollar 3.7

Ist  $f: X \to Y$  ein Homöomorphismus zwischen topologischen Räumen X, Y, so ist  $f_*: \pi_1(X, x) \to \pi_1(Y, f(x))$  ein Isomorphismus für jedes  $x \in X$ .

**Beweis:** Sei  $g: Y \to X$  die Umkehrabbildung, d. h. g ist stetig und  $f \circ g = \mathrm{id}_Y$ ,  $g \circ f = \mathrm{id}_X$  $\Rightarrow f_* \circ g_* = (f \circ g)_* = (\mathrm{id}_Y)_* = \mathrm{id}_{\pi_1(Y, f(X))}$  und  $g_* \circ f_* = \mathrm{id}_{\pi_1(X, x)}$ .

#### **Definition 44**

Seien X, Y topologische Räume,  $x_0 \in X, y_0 \in Y, f, g : X \to Y$  stetig mit  $f(x_0) = y_0 = g(x_0)$ .

f und g heißen **homotop**  $(f \sim g)$ , wenn es eine stetige Abbildung  $H: X \times I \to Y$  gibt mit H(X,0) = f(X), H(X,1) = g(x) für alle  $x \in X$  und  $H(x_0,S) = y_0$  für alle  $s \in I$ .

#### Korollar 3.8

Sind f und g homotop, so ist  $f_* = g_* : \pi_1(X, x_0) \to \pi_1(Y, y_0)$ .

**Beweis:** Sei  $\gamma$  ein geschlossener Weg in X um  $x_0$ , d. h.  $[\gamma] \in \pi_1(X, x_0)$ .

Z. Z.: 
$$f \circ \gamma \sim g \circ \gamma$$

Sei dazu  $H_{\gamma}: I \times I \to Y, (t, s) \mapsto H(\gamma(t), S)$ . Dann gilt:  $H_{\gamma}(t, 0) = H(\gamma(t), 0) = (g \circ \gamma)(t)$ ,  $H_{\gamma}(1, s) = H(\gamma(1), s) = H(x_0, s) = y_0$  für alle s.

#### Beispiel 30

 $f: X \to Y, g: Y \to X \text{ mit } g \circ f \sim \mathrm{id}_X, f \circ g \sim \mathrm{id}_Y$ 

 $\Rightarrow f_*$  ist Isomorphismus. Konkret:  $f: \mathbb{R}^2 \to \{0\}, g: \{0\} \to \mathbb{R}^2$ 

 $\Rightarrow f \circ g = \mathrm{id}_{\{0\}}, g \circ f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2, x \mapsto 0 \text{ für alle } x.$ 

 $g \circ f \sim \mathrm{id}_{\mathbb{R}^2}$  mit Homotopie:  $H : \mathbb{R}^2 \times I \to \mathbb{R}^2, H(x, S) = (1 - s)x$  (stetig!)

 $\Rightarrow H(X,0) = X = \mathrm{id}_{\mathbb{R}^2}(X), H(X,1) = 0, H(0,s) = 0$  für alle  $s \in I$ 

#### Satz 3.9 (Satz von Seifert und van Kampen "light")

Sei X ein topologischer Raum,  $U, V \subseteq X$  offen mit  $U \cup V = X$  und  $U \cap V$  wegzusammenhängend.

Dann wird  $\pi_1(X,x)$  für  $x \in U \cap V$  erzeugt von geschlossenen Wegen um x, die ganz in U oder ganz in V verlaufen.



Abbildung 3.12: Situationsskizze



Abbildung 3.13: Topologischer Raum X

**Beweis:** Sei  $\gamma: I \to X$  ein geschlossener Weg von x. Überdecke I mit endlich vielen offenen Intervallen, die ganz in  $\gamma^{-1}(U)$  oder ganz in  $\gamma^{-1}(V)$  liegen.

O. B. d. A. sei  $\gamma(I_1) \subseteq U, \gamma(I_2) \subseteq V$ , etc.

Wähle  $t_i \in I_i \cap I_{i+1}$ , also  $\gamma(t_i) \in U \cap V$ . Sei  $\sigma_i$  Weg in  $U \cap V$  von  $x_0$  nach  $\gamma(t_i) \Rightarrow \gamma$  ist homotop zu

$$\underbrace{\gamma_1 * \overline{\sigma_1}}_{\text{in } U} * \underbrace{\sigma_1 * \gamma_2 * \overline{\sigma_2}}_{\text{in } V} * \cdots * \sigma_{n-1} * \gamma_2$$

## Beispiel 31

- 1)  $\pi_1(X,x)$  wird "frei" erzeugt von a und b, weil  $\pi_1(U,x) = \langle a \rangle \cong \mathbb{Z}, \pi_1(V,x) = \langle b \rangle \cong \mathbb{Z}$ , insbesondere ist a\*b nicht homotop zu b\*a.
- 2) Torus:  $\pi_1(T^2, X)$  wird erzeugt von a und b.

#### **Definition 45**

Es seien X,Y zusammenhängende topologische Räume und  $p:Y\to X$  eine stetige, surjektive Abbildung.

p heißt Überlagerung, wenn jedes  $x \in X$  eine offene Umgebung  $U = U_X$  besitzt, sodass  $p^{-1}(U)$  disjunkte Vereinigung von offenen Teilmengen  $V_j$  von Y ist  $(j \in I_X)$  und  $p|_{V_j} : V_j \to U$  ein Homöomorphismus ist.

### Beispiel 32

- 1)
- 2)
- 3)  $\mathbb{R}^n \to T^n = \mathbb{R}^n/\mathbb{Z}^n$
- 4)  $S^n \to \mathcal{P}^n(\mathbb{R})$
- 5)  $S^1 \to S^1$ ,  $z \mapsto z^2$

#### Korollar 3.10

Überlappungen sind offene Abbildungen, d. h. ist  $p:Y\to X$  Überlappung,  $V\subseteq Y$  offen, so ist p(V) offen in X.



Abbildung 3.14:  $a*b = b*a \Leftrightarrow a*b*\overline{a}*\overline{b} \sim e$ 



Abbildung 3.15:  $\mathbb{R} \to S^1$ ,  $t \mapsto (\cos 2\pi t, \sin 2\pi t)$ 



Abbildung 3.16:  $\mathbb{R}^2 \to T^2 = \mathbb{R}^2/\mathbb{Z}^2$ 

**Beweis:** Sei  $x \in p(V)$ , etwa x = p(y)  $(y \in V)$ . Sei weiter  $U = U_x$  die offene Umgebung von x wie in Definition 45 und  $V_j$  die Komponente von  $p^{-1}(U)$ , die y enthält.

Dann ist  $V \cap V_i$  offene Umgebung von y.

 $\Rightarrow p(V \cap V_j)$  ist offen in  $p(V_j)$ , also auch offen in X. Außerdem ist  $p(y) = x \in p(V \cap V_j)$  und  $p(V \cap V_j) \subseteq p(V)$ .

 $\Rightarrow p(V)$  ist offen.

Die Definition von Diskret habe ich mir überlegt. Hatten wir das schon mal? Haben wir Häufungspunkt definiert?

#### **Definition 46**

Sei M eine Menge und X ein topologischer Raum.

M heißt diskret in X, wenn M in X keinen Häufungspunkt hat.

#### Korollar 3.11

Sei  $p: Y \to X$  Überlagerung,  $x \in X$ .

- a) X hausdorffsch  $\Rightarrow Y$  hausdorffsch
- b)  $p^{-1}(X)$  ist diskret in Y

Beweis:

a) Seien  $y_1, y_2 \in Y$ .

1. Fall:  $p(y_1) = p(y_2) = x$ .

Sei U Umgebung von x wie in Definition 45,  $V_{j_1}$  bzw.  $V_{j_2}$  die Komponente von  $p^{-1}(U)$ , die  $y_1$  bzw.  $y_2$  enthält.

Dann ist  $V_{j_1} \neq V_{j_2}$ , weil beide Element  $p^{-1}(x)$  enthält.

 $\Rightarrow V_{j_1} \cap V_{j_2} = \emptyset$  nach Voraussetzung.

2. Fall:  $p(y_1) \neq p(y_2)$ .



Abbildung 3.17:  $t \mapsto (\cos 4\pi t, \sin 4\pi t)$ 





Abbildung 3.18: Beim liften eines Weges bleiben geschlossene Wege im allgemeinen nicht geschlossen

Dann seien  $U_1$  und  $U_2$  disjunkte Umbebungen von  $p(y_1)$  und  $p(y_2)$ .

$$\Rightarrow p^{-1}(U_1)$$
 und  $p^{-1}(U_2)$  sind Umgebungen von  $y_1$  und  $y_2$ .

b) Sei  $y \in Y$ 

1. Fall: 
$$y \in p^{-1}(x)$$

Finde  $v_i$ , sodass kein ...

2. Fall:  $y \notin p^{-1}(x)$ 

#### Korollar 3.12

Sei  $p: Y \to X$  Überlagerung,  $x_1, x_2 \in X$ .

Dann ist  $|p^{-1}(x_1)| = |p^{-1}(x_2)|$ .

**Beweis:** Sei U Umgebung von  $x_1$  wie in Definition 45,  $x \in U$ . Dann enthält jedes  $V_i, j \in I_X$ genau ein Element von  $p^{-1}(x)$ 

 $\Rightarrow |p^{-1}(x)|$  ist konstant auf U

 $\xrightarrow{Xzhgd.} |p^{-1}(x)|$  ist konstant auf X

#### **Definition 47**

Sei  $p: Y \to X$  Überlagerung, Z ein weiterer topologischer Raum,  $f: Z \to X$  stetig.

Eine stetige Abbildung  $\tilde{f}: Z \to Y$  heißt **Liftung** von f, wenn  $p \circ \tilde{f} = f$  ist.

#### Korollar 3.13

Sei Z zusammenhängend und  $f_0, \ldots, f_1 : Z \to Y$  Liftungen von f.

$$\exists z_0 \in Z : f_0(z) = f_1(z) \Rightarrow f_0 = f_1$$

**Beweis:** Sei  $T = \{ z \in Z \mid f_0(z) = f_1(z) \}.$ 

Z. Z.: T ist offen und  $Z \setminus T$  ist auch offen.

Sei  $z \in T, x = f(z), U$  Umgebung von x wie in Definition 45, V die Komponente von  $p^{-1}(U)$ , die  $y := f_0(z) = f_1(z)$ .

Sei  $q: U \to V$  die Umkehrabbildung zu  $p|_V$ .

Sei  $W := f^{-1}(U) \cap f_0^{-1}(V) \cap f_1^{-1}(V)$ . W ist offene Umgebung in Z von z.

Behauptung:  $B \subseteq T$ 

Denn für  $w \in W$  ist  $q(f(w)) = q((p \circ f_0))(w) = ((q \circ p) \circ f_0)(w) = f_0(w) = q(f(w)) = f_1(w)$ 

 $\Rightarrow T$  ist offen.

 $<sup>|</sup>p^{-1}(x_1)| = \infty$  ist erlaubt!

Analog:  $Z \setminus T$  ist offen.

# Satz 3.14

Sei  $p:Y\to X$  Überlagerung,  $\gamma:I\to X$  ein Weg,  $y\in Y$  mit  $p(y)=\gamma(0)=:x.$ 

Dann gibt es genau einen Weg  $\tilde{\gamma}: I \to Y$  mit  $\tilde{\gamma}(0) = y$  und  $p \circ \tilde{\gamma} = \gamma$ .

Beweis: Existenz: Siehe Skizze.

# Übungsaufgaben

Aufgabe 7

Todo

# Lösungen der Übungsaufgaben

# Lösung zu Aufgabe 1

Teilaufgabe a) Es gilt:

- (i)  $\emptyset, X \in \mathfrak{T}_X$ .
- (ii)  $\mathfrak{T}_X$  ist offensichtlich unter Durchschnitten abgeschlossen, d. h. es gilt für alle  $U_1, U_2 \in \mathfrak{T}_X : U_1 \cap U_2 \in \mathfrak{T}_X$ .
- (iii) Auch unter beliebigen Vereinigungen ist  $\mathfrak{T}_X$  abgeschlossen, d. h. es gilt für eine beliebige Indexmenge I und alle  $U_i \in \mathfrak{T}_X$  für alle  $i \in I : \bigcup_{i \in I} U_i \in \mathfrak{T}_X$

Also ist  $(X, \mathfrak{T}_X)$  ein topologischer Raum.

**Teilaufgabe b)** Wähle x = 1, y = 0. Dann gilt  $x \neq y$  und die einzige Umgebung von x ist X. Da  $y = 0 \in X$  können also x und y nicht durch offene Mengen getrennt werden.  $(X, \mathfrak{T}_X)$  ist also nicht hausdorffsch.

**Teilaufgabe c)** Nach Bemerkung 3 sind metrische Räume hausdorffsch. Da  $(X, \mathfrak{T}_X)$  nach (b) nicht hausdorffsch ist, liefert die Kontraposition der Trennungseigenschaft, dass  $(X, \mathfrak{T}_X)$  kein metrischer Raum sein kann.

## Lösung zu Aufgabe 2

## Teilaufgabe a)

**Beh.:**  $\forall a \in \mathbb{Z} : \{a\}$  ist abgeschlossen.

Sei  $a \in \mathbb{Z}$  beliebig. Dann gilt:

#### Hat jemand diesen Beweis?

#### Teilaufgabe b)

**Beh.:**  $\{-1,1\}$  ist nicht offen

Bew.: durch Widerspruch

Annahme:  $\{-1,1\}$  ist offen.

Dann gibt es  $T \subseteq \mathfrak{B}$ , sodass  $\bigcup_{M \in T} M = \{-1, 1\}$ . Aber alle  $U \in \mathfrak{B}$  haben unendlich viele Elemente. Auch endlich viele Schnitte von Elementen in  $\mathfrak{B}$  haben unendlich viele Elemente  $\Rightarrow$  keine endliche nicht-leere Menge kann in dieser Topologie offen sein  $\Rightarrow \{-1, 1\}$  ist nicht offen.

## Teilaufgabe c)

Beh.: Es gibt unendlich viele Primzahlen.

Bew.: durch Widerspruch

Annahme: Es gibt nur endlich viele Primzahlen  $p \in \mathbb{P}$ 

Dann ist

$$\mathbb{Z}\setminus\{\,-1,+1\,\}\stackrel{\mathrm{FS d. Arithmetik}}{=}\bigcup_{p\in\mathbb{P}}U_{0,p}$$

endlich. Das ist ein Widerspruch zu  $|\mathbb{Z}|$  ist unendlich und  $|\{-1,1\}|$  ist endlich.

## Lösung zu Aufgabe 3

(a) Beh.: Die offenen Mengen von P sind Vereinigungen von Mengen der Form

$$\prod_{j\in J} U_j \times \prod_{i\in\mathbb{N}, i\neq j} P_i$$

wobei  $J \subseteq \mathbb{N}$  endlich und  $U_j \subseteq P_j$  offen ist.

Beweis: Nach Definition der Produkttopologie bilden Mengen der Form

$$\prod_{i \in J} U_j \times \prod_{\substack{i \in \mathbb{N} \\ i \notin J}} P_i, \text{ wobei } J \subseteq \mathbb{N} \text{ endlich und } U_j \subseteq P_j \text{ offen } \forall j \in J$$

eine Basis der Topologie. Damit sind die offenen Mengen von P Vereinigungen von Mengen der obigen Form.

(b) **Beh.:** Die Zusammenhangskomponenten von P sind alle einpunktig.

**Beweis:** Es seinen  $x, y \in P$  und x sowie y liegen in der gleichen Zusammenhangskomponente  $Z \subseteq P$ . Da Z zusammenhängend ist und  $\forall i \in I : p_i : P \to P_i$  ist stetig, ist  $p_i(Z) \subseteq P_i$  zusammenhängend für alle  $i \in \mathbb{N}$ . Die zusammenhängenden Mengen von  $P_i$  sind genau  $\{0\}$  und  $\{1\}$ , d. h. für alle  $i \in \mathbb{N}$  gilt entweder  $p_i(Z) \subseteq \{0\}$  oder  $p_i(Z) \subseteq \{1\}$ . Es sei  $z_i \in \{0,1\}$  so, dass  $p_i(Z) \subseteq \{z_i\}$  für alle  $i \in \mathbb{N}$ . Dann gilt also:

$$\underbrace{p_i(x)}_{=x_i} = z_i = \underbrace{p_i(y)}_{=y_i} \forall i \in \mathbb{N}$$

Somit folgt: x = y

## Lösung zu Aufgabe 6

(a) Vor.: Sei M eine topologische Mannigfaltigkeit.

**Beh.:** M ist wegzusammehängend  $\Leftrightarrow M$  ist zusammenhängend

**Beweis:** " $\Rightarrow$ ": Da M insbesondere ein topologischer Raum ist folgt diese Richtung direkt aus Korollar 1.17.

 $, \Leftarrow$ ": Seien  $x, y \in M$  und

$$Z := \{ z \in M \mid \exists \text{Weg von } x \text{ nach } z \}$$

Es gilt:

- (i)  $Z \neq \emptyset$ , da M lokal wegzusammenhängend ist
- (ii) Z ist offen, da M lokal wegzusammenhängend ist
- (iii)  $Z^C := \{ \tilde{z} \in M \mid \exists \text{Weg von } x \text{ nach } \tilde{z} \} \text{ ist offen}$

Da M eine Mannigfaltigkeit ist, existiert zu jedem  $\tilde{z} \in Z^C$  eine offene und wegzusammenhängende Umgebung  $U_{\tilde{z}} \subseteq M$ .

Es gilt sogar  $U_{\bar{z}} \subseteq Z^C$ , denn gäbe es ein  $U_{\bar{z}} \ni \overline{z} \in Z$ , so gäbe es Wege  $\gamma_2$ :  $[0,1] \to M, \gamma_2(0) = \overline{z}, \gamma_2(1) = x$  und  $\gamma_1 : [0,1] \to M, \gamma_1(0) = \tilde{z}, \gamma_1(1) = \overline{z}$ . Dann wäre aber

$$\gamma: [0,1] \to M, \quad \gamma(x) = \begin{cases} \gamma_1(2x) & \text{falls } 0 \le x \le \frac{1}{2} \\ \gamma_2(2x-1) & \text{falls } \frac{1}{2} < x \le 1 \end{cases}$$

ein stetiger Weg von  $\tilde{z}$  nach  $x \Rightarrow$  Widerspruch.

Da M zusammenhängend ist und  $M=\underbrace{Z}_{\text{offen}}\cup\underbrace{Z^C}_{\text{offen}}$ , sowie  $Z\neq\emptyset$  folgt  $Z^C=\emptyset$ . Also ist M=Z wegzusammenhängend.

(b) Beh.: X ist wegzusammenhängend.

**Beweis:**  $X := (\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup \{0_1, 0_2\}$  und  $(\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup \{0_2\}$  sind homöomorph zu  $\mathbb{R}$ . Also sind die einzigen kritischen Punkte, die man nicht verbinden können könnte  $0_1$  und  $0_2$ .

Da  $(\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup \{0_1\}$  homöomorph zu  $\mathbb{R}$  ist, exisitert ein Weg  $\gamma_1$  von  $0_1$  zu einem beliebigen Punkt  $a \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ .

Da  $(\mathbb{R} \setminus \{0\}) \cup \{0_2\}$  ebenfalls homöomorph zu  $\mathbb{R}$  ist, existiert außerdem ein Weg  $\gamma_2$  von a nach  $0_2$ . Damit existiert ein (nicht einfacher) Weg  $\gamma$  von  $0_1$  nach  $0_2$ .

# Bildquellen

Alle Bilder, die hier nicht aufgeführt sind, wurden selbst erstellt.

Teilweise wurden die im folgenden aufgelisteten Bilder noch leicht modifiziert.

- Abb.  $0.1a\ S^2$ : Tom Bombadil, tex.stackexchange.com/a/42865/5645
- Abb. 0.1b Würfel: Jan Hlavacek, tex.stackexchange.com/a/12069/5645
- Abb. 0.1e  $T^2$ : Jake, tex.stackexchange.com/a/70979/5645
- Abb. 1.6 Stereographische Projektion: texample.net/tikz/examples/map-projections
- Abb. 1.11 Knoten von Jim.belk aus der "Blue knots"-Serie:
  - Trivialer Knoten: commons.wikimedia.org/wiki/File:Blue Unknot.png
  - Kleeblattknoten: commons.wikimedia.org/wiki/File:Blue Trefoil Knot.png
  - Achterknoten: commons.wikimedia.org/wiki/File:Blue\_Figure-Eight\_Knot.png
  - 6<sub>2</sub>-Knoten: commons.wikimedia.org/wiki/File:Blue\_6\_2\_Knot.png
- Abb. 1.12 Reidemeister-Züge: YAMASHITA Makoto (1, 2, 3)
- Abb. 1.13 Kleeblattknoten, 3-Färbung: Jim.belk, commons.wikimedia.org/wiki/File:Tricoloring.png
- Abb. 2.1 Doppeltorus: Oleg Alexandrov, commons.wikimedia.org/wiki/File:Double torus illustration.png

# Symbolverzeichnis

# Mengenoperationen

 $A^C$  Komplement der Menge A  $\mathcal{P}(M)$  Potenzmenge von M

 $\overline{M}$  Abschluss der Menge M

 $\partial M$  Rand der Menge M

 $M^{\circ}$  Inneres der Menge M

 $A \times B$  Kreuzprodukt zweier Mengen

 $A \subseteq B$  Teilmengenbeziehung

 $A \subsetneq B$  echte Teilmengenbeziehung

 $A \setminus B$  A ohne B

 $A \cup B$  Vereinigung

 $A \dot{\cup} B$  Disjunkte Vereinigung

 $A \cap B$  Schnitt

# Zahlenmengen

- $\mathbb{N}$  Natürliche Zahlen ( $\{1, 2, 3, \dots\}$ )
- $\mathbb{Z}$  Ganze Zahlen  $(\mathbb{N} \cup \{0, -1, -2, \dots\})$
- $\mathbb{Q}$  Rationale Zahlen  $(\mathbb{Z} \cup \{\frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \frac{2}{3}\})$
- $\mathbb{R}$  Reele Zahlen  $(\mathbb{Q} \cup \{\sqrt{2}, -\sqrt[3]{3}, \dots\})$
- $\mathbb{R}^+$  Echt positive reele Zahlen
- $\mathbb{R}^{\times}$  Einheitengruppe von  $\mathbb{R}$  ( $\mathbb{R} \setminus \{0\}$ )
- $\mathbb{C}$  Komplexe Zahlen ({  $a + ib \mid a, b \in \mathbb{R}$  }) Rg(M)
- $\mathbb{P}$  Primzahlen  $(2,3,5,7,\ldots)$

# Gruppen

 $\operatorname{Hom\ddot{o}o}(X)$  Hom\"oomorphismengruppe  $\operatorname{Iso}(X)$  Isometriengruppe

## Weiteres

Basis einer Topologie

 $\mathfrak{B}_{\delta}(x)$   $\delta$ -Kugel um x

 $\mathfrak{T}$  Topologie

 $\mathcal{P}$  Projektiver Raum

 $\langle \cdot, \cdot \rangle$  Skalarprodukt

 $X/_{\sim}$  X modulo  $\sim$ 

 $[x]_{\sim}$  Äquivalenzklassen von x bzgl.  $\sim$ 

||x|| Norm von x

|x| Betrag von x

 $S^n$  Sphäre

 $T^n$  Torus

 $\pi_X$  Projektion auf X

 $f^{-1}(M)$  Urbild von M

 $\operatorname{GL}_n(K)$  Allgemeine lineare Gruppe (ge-

neral linear group)

 $\operatorname{Rg}(M)$  Rang von M

 $f|_{U}$  f eingeschränkt auf U

 $[\gamma]$  Homotopieklasse eines Weges  $\gamma$ 

 $f: S^1 \hookrightarrow \mathbb{R}^2$  Einbettung der Kreislinie in die Ebene

# Index

$C^k$ -Struktur, 25 Überlagerung, 44	Homotopiegruppe, 35 Homotopieklasse, 41
o boriagorang, 11	Tromotopickiasse, 11
Abbildung	Inneres, $\frac{3}{}$
differenzierbare, 26	Isotopie, 18
simpliziale, 30	T 1 1 4 7
abgeschlossen, 2	Jordankurve, 17
Abschluss, 3	geschlossene, 17
Achterknoten, 18	Karte, 21
Atlas, 21	Kartenwechsel, 24
D ' 0	Kern
Basis, 3	offener, 3
Baum, 32	Kleeblattknoten, 18
Belit-Zahl, 35	Klumpentopologie, siehe triviale Topologie
bergangsfunktion, 24	Knoten, 18, 16–19
Cantorsches Diskontinuum, 20	äquivalente, 18
Cantorsches Diskontinuum, 20	trivialer, 18
dicht, 3	Knotendiagramm, 18
Diffeomorphismus, 26	kompakt, 13
Dimension, 30	Kreis, 32
diskret, 45	111615, 52
,	Lie-Gruppe, 29
einfach zusammenhängend, 42	Liftung, 46
Euler-Charakteristik, siehe Eulerzahl	Limes, 7
Eulersche Polyederformel, 34	,
Eulerzahl, 32	Mannigfaltigkeit, 21
D" 11 1 1 10	differenzierbare, $\frac{25}{}$
Färbbarkeit, 19	glatte, 25
Fläche	mit Rand, 24
reguläre, 26	Metrik, 5
Fundamentalgruppe, 41	diskrete, 6
Graph, 32	SNCF, 6
Grenzwert, 7	Neilacha Danahal 24
Gruppe	Neilsche Parabel, 24
topologische, 29	offen, 2
r	Oktaeder, 30
Hilbert-Kurve, 17	,
Homöomorphismengruppe, 9	Polyzylinder, 16
Homöomorphismus, 8	Produkttopologie, $\frac{4}{}$
homotop, $38, 43$	Projektion
Homotopie, 38	stereographische, 9

Index 55

Quotiententopologie, 4
Rand, 3, 24 Raum hausdorffscher, 7 metrischer, 5 topologischer, 2 Realisierung geometrische, 30
Seite, 30 Sierpińskiraum, 3, 20 Simplex, 30 Simplizialkomplex, 30 Sphäre
exotische, 26 Spurtopologie, 3 Standardtopologie, 2 stetig, 8 Stetigkeit, 8–10 Struktur differenzierbare, 25
Subbasis, 3  Teilraum, 3  Teilsimplex, 30  Topologie diskrete, 2, 6 euklidische, 2 triviale, 2 Zariski, 2, 11, 13  Torus, ii  Total Unzusammenhängend, 50
Überdeckung, 13 Umgebung, 3 Verklebung, 22
verträglich, 25  Würfel, 30  Weg, 16  einfacher, 16  geschlossener, 16  zusammengesetzter, 39
Wegzusammenhang, 16 zusammenhängend, 10 Zusammenhang, 10–12 Zusammenhangskomponente, 12