

# Grupos Topológicos

Cristo Daniel Alvarado

27 de febrero de 2024

# Índice general

<b>2. Topología</b>	<b>2</b>
2.1. Espacios Topológicos . . . . .	2
2.2. Funciones y homeomorfismos . . . . .	6
2.3. Axiomas de separación . . . . .	7
2.4. Convergencia . . . . .	9
2.5. Subespacios . . . . .	10
2.6. Espacios Producto . . . . .	11
2.7. Espacios compactos . . . . .	13
2.8. Espacios métricos . . . . .	16
2.9. Conexidad . . . . .	17
<b>3. Funciones Cardinales</b>	<b>20</b>
3.1. nose . . . . .	20

# Capítulo 2

## Topología

### 2.1. Espacios Topológicos

En esta parte se hará un breve recordatorio de los resultados más relevantes de la parte de espacios topológicos.

#### Definición 2.1.1

Un **espacio topológico** es una pareja  $(X, \tau)$  que consiste en un conjunto  $X$  y una familia  $\tau$  de subconjuntos de  $X$  con las siguientes propiedades:

- 1).  $\emptyset, X \in \tau$ .
- 2). Si  $U_1, U_2 \in \tau$ , entonces  $U_1 \cap U_2 \in \tau$ .
- 3). Si  $\mathcal{F} \subseteq \tau$ , entonces

$$\bigcup_{F \in \mathcal{F}} F \in \tau$$

A los miembros de  $\tau$  se les conoce como **conjuntos abiertos** en  $X$ . La familia  $\tau$  es una **topología** en  $X$ .

#### Definición 2.1.2

Sea  $X$  un espacio topológico y  $x \in X$ . Si  $U$  es un subconjunto abierto de  $X$  tal que  $x \in U$ , diremos que  $U$  es una **vecindad de  $x$** .

Como resultado de lo anterior, se tiene que un subconjunto  $V \subseteq X$  es abierto si para todo  $x \in V$  existe una vecindad  $U_x$  contenida en  $V$ .

#### Definición 2.1.3

Sea  $X$  un espacio topológico. Una **base** del espacio topológico  $X$  es una familia  $\mathcal{B} \subseteq \tau$  tal que todo subconjunto abierto no vacío de  $X$  es unión de elementos de  $\mathcal{B}$ .

---

#### Proposición 2.1.1

Sea  $X$  un espacio topológico. Una familia  $\mathcal{B} \subseteq \tau$  es una base del espacio si y sólo si para todo punto  $x \in X$  y para cualquier vecindad  $V$  de  $x$  existe  $U \in \mathcal{B}$  tal que  $x \in U \subseteq V$ .

---

El objetivo de la base de un espacio topológico es la de disminuir el número de elementos de la familia  $\tau$ , y de que esta familia más pequeña cumple propiedades más generales que, resultan útiles para resultados posteriores.

---

**Proposición 2.1.2**

Sea  $X$  un espacio topológico. Una base  $\mathcal{B}$  de  $X$  tiene las propiedades siguientes:

B1). Para cualesquier  $U_1, U_2 \in \mathcal{B}$  y todo punto  $x \in U_1 \cap U_2$  existe un  $U \in \mathcal{B}$  tal que  $x \in U \subseteq U_1 \cap U_2$ .

B2). Para todo  $x \in X$  existe  $U \in \mathcal{B}$  tal que  $x \in U$ , es decir  $X = \bigcup_{B \in \mathcal{B}} B$ .

Además, si una familia  $\mathcal{B}$  de subconjuntos de  $X$  cumple B1) y B2), entonces existe una única topología  $\tau$  en  $X$  para la cual  $\mathcal{B}$  es una base.

---

**Definición 2.1.4**

Si  $(X, \tau)$  es un espacio topológico que posee una base numerable  $\mathcal{B}$ , se dice que  $X$  es **segundo numerable**.

Una familia  $\mathcal{P} \subseteq \tau$  es una **sub-base** de un espacio topológico  $(X, \tau)$  si la familia de todas las intersecciones finitas  $U_1 \cap U_2 \cap \dots \cap U_k$ , donde  $U_i \in \mathcal{P}$  para  $i = 1, \dots, k$ , es una base de  $(X, \tau)$ .

**Definición 2.1.5**

Una familia  $\mathcal{B}(x)$  de vecindades de  $x$  es una **base local** en  $x \in X$  en el espacio topológico  $(X, \tau)$ , si para toda vecindad  $V$  de  $x$  existe  $U \in \mathcal{B}(x)$  tal que  $x \in U \subseteq V$ .

Observe que si  $\mathcal{B}$  es una base de  $(X, \tau)$ , la familia  $\mathcal{B}(x)$  consistente en todos los elementos de  $\mathcal{B}$  que contienen a  $x$  es una base local para  $x$  en  $(X, \tau)$ . Por otro lado, si para todo  $x \in X$  contamos con una base local  $\mathcal{B}(x)$  para  $x$ , entonces  $\mathcal{B} = \bigcup_{x \in X} \mathcal{B}(x)$  es una base de  $(X, \tau)$ .

**Definición 2.1.6**

Sea  $(X, \tau)$  un espacio topológico y supongamos que para todo  $x \in X$  tenemos una base local  $\mathcal{B}(x)$  en  $x$ ; la familia

$$\{\mathcal{B}(x) \mid x \in X\}$$

es un **sistema de vecindades** para el espacio topológico  $(X, \tau)$ .

---

**Proposición 2.1.3**

Sea  $X$  un espacio topológico. Entonces, cualquier sistema de vecindades para el espacio  $X$  tiene las siguientes propiedades:

BP1). Para toda  $x \in X$ ,  $\mathcal{B}(x) \neq \emptyset$  y para toda  $U \in \mathcal{B}(x)$ ,  $x \in U$ .

BP2). Si  $U_1 \in \mathcal{B}(x)$ ,  $U_2 \in \mathcal{B}(y)$  y  $z \in U_1 \cap U_2$ , existe un  $U \in \mathcal{B}(z)$  tal que  $U \subseteq U_1 \cap U_2$ .

---

**Definición 2.1.7**

Si  $(X, \tau)$  es un espacio topológico tal que todo punto  $x \in X$  posee una base local en  $x$  numerable, decimos que  $X$  es un espacio **primero numerable**.

**Definición 2.1.8**

Sea  $(X, \tau)$  un espacio topológico. Decimos que un subconjunto  $F \subseteq X$  es **cerrado**, si  $X \setminus F \in \tau$ , es decir, si su complemento relativo a  $X$  es abierto. De forma inmediata se deducen las propiedades siguientes:

C1). El conjunto  $X$  es cerrado, lo mismo con  $\emptyset$ .

C2). La unión de dos conjuntos cerrados es cerrada.

C3). La intersección de cualquier familia de conjuntos cerrados es cerrada.

De ahora en adelante, cada que se mencione al conjunto  $X$ , se entenderá que es el espacio topológico  $(X, \tau)$ . Si no hay ambigüedad, no se mencionará la topología  $\tau$ .

Ahora se procederá a definir dos conjuntos importantes para todo subconjunto  $A \subseteq X$ , con el objetivo de relacionar a éste con algún elemento de la topología  $\tau$ .

### Definición 2.1.9

Sea  $A \subseteq X$ . Considere la familia  $\mathcal{C}_A$  de todos los conjuntos cerrados que contienen a  $A$ . La intersección

$$\overline{A} = \bigcap_{E \in \mathcal{C}_A} E$$

es la **cerradura** o **clausura** de  $A$ . Es claro que  $\overline{A}$  es un conjunto cerrado.

---

### Proposición 2.1.4

Sea  $X$  un espacio topológico; entonces

- 1).  $A \subseteq \overline{A}$ .
- 2). Si  $A \subseteq B$ , entonces  $\overline{A} \subseteq \overline{B}$ .
- 3). Si  $x \in \overline{A}$ , entonces para toda vecindad  $U$  de  $x$  se cumple que
- 4).  $U \cap A \neq \emptyset$ .
- 5).  $\overline{\emptyset} = \emptyset$ .
- 6).  $\overline{A \cup B} = \overline{A} \cup \overline{B}$ .
- 7).  $\overline{\overline{A}} = \overline{A}$ .

---

### Definición 2.1.10

El **interior** de un subconjunto  $A \subseteq X$  de un espacio topológico  $X$  es la unión de todos los subconjuntos abiertos contenidos en  $A$ , o en forma equivalente, el abierto más grande contenido en  $A$ . El interior de  $A$  se denota como  $\text{Int}A$  y es claramente un conjunto abierto.

Algunas propiedades del interior de un conjunto son las siguientes:

---

### Proposición 2.1.5

Sea  $X$  un espacio topológico, entonces

- 1). Para todo  $A \subseteq X$  se cumple que  $\text{Int}A = X \setminus \overline{X \setminus A}$ .
- 2).  $\text{Int}X = X$ .
- 3).  $\text{Int}A \subseteq A$ .
- 4).  $\text{Int}A \cap B = \text{Int}A \cap \text{Int}B$ .
- 5).  $\text{Int}(\text{Int}A) = \text{Int}A$ .

---

Bajo esta perspectiva, podemos considerar a la cerradura e interior de un conjunto como operadores que actúan sobre los subconjuntos de un espacio topológico. Ahora definiremos un operador más en un espacio topológico:

**Definición 2.1.11**

Un punto  $x \in X$  de un espacio topológico  $X$  es un **punto de acumulación** de un conjunto  $A \subseteq X$ , si  $x \in \overline{A \setminus \{x\}}$ ; el conjunto de todos los puntos de acumulación de  $A$  es el **conjunto derivado** de  $A$  y se denota por  $A^d$ .

A los puntos de  $A^d$  se les conoce como **puntos no aislados** del conjunto  $A$ . Un punto  $x$  es **aislado** en  $X$  si y sólo si el conjunto  $\{x\}$  es abierto.

Algunas de las propiedades del conjunto derivado son las siguientes:

**Proposición 2.1.6**

Sean  $X$  un espacio topológico,  $x \in X$  y  $A \subseteq X$ . Entonces,

- D1). El punto  $x$  pertenece a  $A^d$  si y sólo si toda vecindad de  $x$  contiene al menos un punto de  $A$  distinto de  $x$ .
- D2).  $\overline{A} = A \cup A^d$ .
- D3). Si  $A \subseteq B$ , entonces  $A^d \subseteq B^d$ .
- D4).  $(A \cup B)^d = A^d \cup B^d$ .
- D5).  $\bigcup_{i \in I} A_i^d \subseteq (\bigcup_{i \in I} A_i)^d$ .

Ahora se definirán varios conceptos importantes en la topología general.

**Definición 2.1.12**

Sea  $X$  un espacio topológico.

- 1). Un conjunto  $A \subseteq X$  es **denso** en  $X$  si  $\overline{A} = X$ .
- 2). Un conjunto  $A \subseteq X$  es **denso en ninguna parte** en  $X$ , si  $X \setminus \overline{A}$  es denso en  $X$ .
- 3). Un conjunto  $A \subseteq X$  es **denso en sí mismo** si  $A = A^d$ .

Entre las propiedades de subconjuntos de espacios relativas a la definición anterior se cuentan las siguientes:

**Proposición 2.1.7**

Sea  $(X, \tau)$  un espacio topológico. Entonces, se cumplen los 3 incisos siguientes:

- 1). Un conjunto  $A$  es denso en  $X$  si y sólo si todo subconjunto abierto no vacío de  $X$  interseca a  $A$ .
- 2). El conjunto  $A$  es denso en ninguna parte en  $X$  si y sólo si todo abierto no vacío de  $X$  contiene un abierto no vacío ajeno a  $A$ .
- 3). Si  $A$  es denso en  $X$ , entonces para todo abierto  $U \subseteq X$  tenemos que  $\overline{U} = \overline{U \cap A}$ .

**Definición 2.1.13**

Decimos que un espacio  $X$  es **separable** si contiene un conjunto denso numerable.

## 2.2. Funciones y homeomorfismos

Ahora, definiremos dos conceptos de gran transcendencia en la topología general: la continuidad de funciones y el homeomorfismo.

### Definición 2.2.1

Sean  $(X, \tau)$  y  $(Y, \sigma)$  espacios topológicos; una función de  $X$  en  $Y$  es **continua** si  $f^{-1}(U) \in \tau$ , para todo  $U \in \sigma$ , es decir que la imagen inversa de todo abierto en  $Y$  es abierta en  $X$ .

A continuación se presentan varios criterios de continuidad:

### Proposición 2.2.1

Para una función  $f : X \rightarrow Y$  de un espacio  $X$  en  $Y$ , las siguientes afirmaciones son equivalentes:

- 1). La función  $f$  es continua.
- 2). Las imágenes inversas de miembros de una sub-base  $\mathcal{P}$  en  $Y$  son abiertas en  $X$ .
- 3). Las imágenes inversas de miembros de una base  $\mathcal{B}$  en  $Y$  son abiertas en  $X$ .
- 4). Imágenes inversas de conjuntos cerrados en  $Y$  son cerrados en  $X$ .
- 5). Para todo  $A \subseteq X$  tenemos que  $f(\overline{A}) \subseteq \overline{f(A)}$ .
- 6). Para todo  $B \subseteq Y$  tenemos que  $f^{-1}(\text{Int} B) \subseteq \text{Int} f^{-1}(B)$ .
- 7). Para todo  $B \subseteq Y$  tenemos que  $\overline{f^{-1}(B)} \subseteq f^{-1}(\overline{B})$ .

Una función  $f$  del espacio  $X$  al espacio  $Y$  es **continua en el punto**  $x \in X$  si para toda vecindad  $V$  de  $f(x)$  existe una vecindad  $U$  de  $x$  tal que  $f(U) \subseteq V$ . Claramente, una función  $f$  de  $X$  a  $Y$  es continua si y sólo si es continua en cada punto  $x \in X$ .

### Definición 2.2.2

Un subconjunto  $G$  de un espacio  $X$  es un **conjunto**  $G_\delta$  si  $G$  es la intersección de una familia numerable de conjuntos abiertos en  $X$ .

Un subconjunto  $F$  de un espacio  $X$  es un conjunto **conjunto**  $F_\sigma$  si  $F$  es la unión de una familia numerable de cerrados en  $X$ .

### Observación 2.2.1

Observe que si  $f$  es una función continua de  $X$  a  $Y$ , entonces para cualquier conjunto  $B \subseteq Y$  que sea  $G_\delta$  (respectivamente,  $F_\sigma$ ), la imagen inversa  $f^{-1}(B)$  es un  $G_\delta$  (respectivamente,  $F_\sigma$ ) en  $X$ .

### Definición 2.2.3

Una función continua  $f : X \rightarrow Y$  es **cerrada** (respectivamente, **abierta**) si para todo subconjunto cerrado (respectivamente, abierto)  $A \subseteq X$ , su imagen directa  $f(A)$  es cerrada (respectivamente, abierta) en  $Y$ .

Ahora analizaremos la clase de funciones continuas que son homeomorfismos.

### Definición 2.2.4

Una función continua  $f : X \rightarrow Y$  es un **homeomorfismo** si  $f$  es una biyección y su inversa  $f^{-1} : Y \rightarrow X$  es continua.

Si existe un homeomorfismo entre los espacios  $X$  y  $Y$ , diremos que  $X$  es **homeomorfo** a  $Y$ . La presencia de tal homeomorfismo hace topológicamente indistinguibles a los espacios  $X$  y  $Y$ . Note que la relación de ser homeomorfos es una relación de equivalencia en la clase de todos los espacios topológicos.

Otra clase importante de funciones la conforman las llamadas funciones cociente, que se definen a continuación.

### Definición 2.2.5

Una función  $f$  de un espacio topológico  $(X, \tau)$  sobre otro espacio topológico  $(Y, \sigma)$  es una **función cociente** si un conjunto  $V$  es abierto en  $Y$  si y sólo si su imagen inversa  $f^{-1}(V)$  es abierta en  $X$ .

### Observación 2.2.2

Es inmediato que toda función cociente biyectiva es un homeomorfismo.

---

### Proposición 2.2.2

Sean  $X$  y  $Y$  espacios topológicos. Entonces

- 1). Toda función continua y abierta de  $X$  sobre  $Y$  es cociente.
  - 2). Toda función cerrada de  $X$  sobre  $Y$  es cociente.
- 

## 2.3. Axiomas de separación

Por si sola, la definición de espacio topológico es muy general y pocos son los resultados interesantes que se pueden probar en todo espacio topológico. Para solventar este problema, se requiere de imponer ciertas restricciones para que se puedan desarrollar resultados más interesantes. Básicamente lo que sigue es para establecer formas de separar puntos y conjuntos cerrados en espacios.

### Definición 2.3.1

Espacios  $T_i$ :

- 1). Un espacio topológico  $X$  es un **Espacio  $T_0$**  si para toda pareja de puntos distintos  $x_1, x_2 \in X$  existe un abierto que contiene uno de los puntos pero no el otro.
- 2). Un espacio  $X$  es un **Espacio  $T_1$**  si para toda pareja de puntos distintos  $x_1, x_2 \in X$  existe un abierto  $U$  tal que  $x_1 \in U$  y  $x_2 \notin U$ . Observe que también existe un abierto  $V$  que contiene a  $x_2$  pero no a  $x_1$ .

La diferencia entre un espacio  $T_0$  y  $T_1$  radica en que, en los  $T_0$  no puedes elegir cual punto cumple la condición de estar en el abierto, y en el  $T_1$  esto es posible.

- 3). Un espacio  $X$  es un **espacio  $T_2$  o Hausdorff** si para toda pareja de puntos distintos  $x_1, x_2 \in X$  existen conjuntos abiertos ajenos  $U_1$  y  $U_2$  en  $X$  tales que  $x_1 \in U_1$  y  $x_2 \in U_2$ .



---

**Lema 2.3.1**

Para cualquier pareja de funciones continuas  $f, g$  de un espacio  $X$  en un espacio Hausdorff  $Y$ , el conjunto

$$\{x \in X \mid f(x) = g(x)\}$$

es cerrado en  $X$ .

---

**Definición 2.3.2**

Un espacio  $X$  es  $T_3$  o **regular** si es  $T_1$  y para toda  $x \in X$  y todo cerrado  $F \subseteq X$  tal que  $x \notin F$  existen abiertos  $U_1, U_2$  en  $X$  tales que  $x \in U_1$ ,  $F \subseteq U_2$  y  $U_1 \cap U_2 = \emptyset$ .

Claramente todo espacio regular es Hausdorff. No obstante, los espacios regulares tienen una propiedad aún más importante.

---

**Proposición 2.3.1**

Si  $X$  es un espacio  $T_1$ , entonces  $X$  es regular si y sólo si para todo punto  $x \in X$  y toda vecindad  $V$  de  $x$  existe una vecindad  $U$  de  $x$  tal que  $\overline{U} \subseteq V$ .

---

Una clase aún más particular de espacios topológicos son los espacios Tikhonov.

**Definición 2.3.3**

Un espacio  $X$  es un espacio  $T_{3\frac{1}{2}}$  o **completamente regular** si para todo  $x \in X$  y para todo cerrado  $F \subseteq X$  tal que  $x \notin F$  existe una función continua  $f : X \rightarrow [0, 1]$  con la propiedad de que  $f(x) = 0$  y  $f(y) = 1$  para todo  $y \in F$ . Si además el espacio  $X$  es  $T_1$ , entonces  $X$  es **completamente regular** o **Tikhonov**.

---

**Teorema 2.3.1**

Todo espacio Tikhonov es regular.

---

**Definición 2.3.4**

Un espacio topológico  $X$  es un espacio  $T_4$  o **normal** si  $X$  es  $T_1$  y para toda pareja de cerrados ajenos  $A, B \subseteq X$  existen abiertos ajenos  $U_A$  y  $U_B$  tales que  $A \subseteq U_A$  y  $B \subseteq U_B$ .

**Observación 2.3.1**

Si un espacio  $X$  es  $T_1$ , entonces es normal si y sólo si para todo conjunto cerrado  $F \subseteq X$  y todo abierto  $V \subseteq X$  que contiene a  $F$  existe un abierto  $U \subseteq X$  tal que  $F \subseteq U \subseteq \overline{U} \subseteq V$ . Claramente todo espacio normal es regular. El hecho de que todo espacio normal es Tikhonov se deduce del siguiente teorema.

---

**Teorema 2.3.2** (Lema de Urysohn)

Para cada pareja de subconjuntos cerrados ajenos  $A, B$  de un espacio normal  $X$  existe una función continua  $f : X \rightarrow [0, 1]$  tal que  $f(x) = 0$  para todo  $x \in A$  y  $f(x) = 1$  para todo  $x \in B$ .

---

**Observación 2.3.2**

Todo espacio segundo numerable y regular es normal. Lo mismo ocurre con todo espacio regular y numerable.

### Corolario 2.3.1

Un subconjunto  $A$  de un espacio normal  $X$  es un cerrado  $G_\delta$  si y sólo si existe una función continua  $f : X \rightarrow [0, 1]$  tal que  $A = f^{-1}(0)$ .

**Definición 2.3.5** ■ Dos subconjuntos  $A, B$  de un espacio topológico  $X$  están **completamente separados** si existe una función continua  $f : X \rightarrow [0, 1]$  tal que  $f(x) = 0$  para  $x \in A$  y  $f(x) = 1$  para  $x \in B$ .

- Un subconjunto  $A$  de un espacio  $X$  es **funcionalmente cerrado** (también llamado **conjunto nulo**) si  $A = f^{-1}(0)$  para alguna función continua  $f : X \rightarrow [0, 1]$ . El complemento de un conjunto funcionalmente cerrado es un conjunto **funcionalmente abierto** (también llamado **conjunto cocero**).
- Un espacio topológico  $X$  es **perfectamente normal** si  $X$  es normal y todo subconjunto cerrado de  $X$  es un  $G_\delta$ . Claramente un espacio normal  $X$  es perfectamente normal si y sólo si todo subconjunto abierto de  $X$  es un  $F_\sigma$ .

## 2.4. Convergencia

El concepto de sucesión convergente es de los más antiguos en topología general. Sin embargo, tiene carencias el enunciar el concepto de un espacio topológico simplemente en estos términos, pues no resulta la definición general. Sin embargo, este concepto puede definirse en cualquier espacio topológico. A continuación se verá la definición del mismo.

### Definición 2.4.1

Una sucesión  $\{x_n\}_{n=1}^\infty$  de puntos de un espacio  $X$  **converge a un punto**  $x \in X$  si para cada vecindad  $V$  de  $x$  existe  $m \in \mathbb{N}$  tal que  $x_k \in V$ , para todo  $k \geq m$ .

Una forma de generalizar el concepto de convergencia de sucesiones es por medio de filtros.

### Definición 2.4.2

Sea  $A$  un conjunto y  $\mathcal{F}$  una familia no vacía de subconjuntos de  $A$ . La familia  $\mathcal{F}$  se dice que es un **filtro** cuando:

- 1).  $\emptyset \notin \mathcal{F}$ .
- 2). Si  $A_1, A_2 \in \mathcal{F}$ , entonces  $A_1 \cap A_2 \in \mathcal{F}$ .
- 3). Si  $A \in \mathcal{F}$  y  $A \subseteq B$ , entonces  $B \in \mathcal{F}$ .

Un filtro  $\mathcal{F}$  en  $A$  es un **filtro maximal** o un **ultrafiltro** si para todo filtro  $\mathcal{F}'$  en  $A$  tal que  $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{F}'$  se cumple que  $\mathcal{F} = \mathcal{F}'$ .

Una familia no vacía de subconjuntos  $\mathcal{B}$  de un conjunto  $A$  es una **base de filtro** si  $\emptyset \notin \mathcal{B}$  y para toda pareja  $A, B \in \mathcal{B}$  existe  $C \in \mathcal{B}$  tal que  $C \subseteq A \cap B$ .

### Definición 2.4.3

Sea  $\mathcal{F}$  un filtro de subconjuntos de un espacio topológico  $X$ . Un punto  $x \in X$  es un **punto límite** de  $\mathcal{F}$  si toda vecindad de  $x$  pertenece a  $\mathcal{F}$ . En tal caso, decimos que  $\mathcal{F}$  **converge a  $x$** . La convergencia de una base filtro  $\mathcal{B}$  a un punto  $x \in X$  se define de forma similar.

Un punto  $x \in X$  es un **punto de adherencia** de un filtro  $\mathcal{F}$  (de una base de filtro  $\mathcal{B}$ ) si toda

vecindad de  $x$  interseca todos los elementos de  $\mathcal{F}$  (todos los elementos de  $\mathcal{B}$ ).

En la siguiente proposición usaremos como  $\lim \mathcal{F}$  al conjunto formado por todos los puntos límite de un filtro  $\mathcal{F}$ .

### Proposición 2.4.1

El punto  $x \in X$  pertenece a la cerradura  $\overline{A}$ , donde  $A$  es un subconjunto de un espacio  $X$  si y sólo si existe una base filtro consistente de subconjuntos de  $A$  que converge a  $x$ .

Una función  $f$  de un espacio topológico  $X$  a un espacio topológico  $Y$  es continua si y sólo si para cada base filtro  $\mathcal{G}$  en el espacio  $X$  y la base filtro

$$f(\mathcal{G}) = \{f(A) | A \in \mathcal{G}\}$$

en el espacio  $Y$  se cumple que

$$f(\lim \mathcal{G}) = \lim f(\mathcal{G})$$

Un espacio topológico  $X$  es Hausdorff si y sólo si todo filtro en  $X$  tiene a lo más un punto límite.

El problema de la definición de espacio topológico en términos de sucesiones es que, no todo espacio topológico puede describirse de esta manera. Por lo cual se definirán dos tipos de espacios que sí dependen, en su definición, de cierto tipo de convergencia.

### Definición 2.4.4

Un espacio topológico  $X$  es **secuencial** si un conjunto  $A \subseteq X$  es cerrado si y sólo si junto con cualquier sucesión  $A$  contiene sus puntos límite.

Un espacio  $X$  es **Fréchet-Urysohn** si para todo  $A \subseteq X$  y todo  $x \in \overline{A}$  existe una sucesión  $\{x_n\}_{n=1}^{\infty}$  de puntos de  $A$  que converge a  $x$ .

Es fácil ver que todo espacio primero numerable es Fréchet-Urysohn, y estos últimos son secuenciales.

## 2.5. Subespacios

Todo espacio topológico da lugar a numerosos espacios nuevos: cualquier subconjunto del espacio se puede ver como un espacio con la topología definida a continuación.

### Definición 2.5.1

Sean  $(X, \tau)$  un espacio topológico y  $M \subseteq X$ . En  $M$  consideramos la familia  $\{U \cap M | U \in \tau\}$ , la cual define una topología en  $M$ . Visto con esta topología,  $M$  se convierte en un espacio topológico y decimos que  $M$  es un **subespacio** de  $X$ .

El concepto de subespacio da lugar a que ciertas propiedades topológicas se vuelvan relativas. Por ejemplo, si  $X$  es un espacio y  $Y$  un subespacio, un subconjunto  $A \subseteq Y$  puede ser cerrado respecto a  $Y$ , pero no serlo respecto a  $X$ . De hecho,  $Y$  siempre es cerrado respecto a  $Y$ , pero puede no serlo respecto a  $X$ .

Es fácil probar que si  $X$  es un espacio y  $Y$  es un subespacio de  $X$ , entonces la cerradura de un subconjunto  $A \subseteq Y$  respecto a  $Y$  es  $\overline{A}^Y = \overline{A}^X \cap Y$ .

### Definición 2.5.2

Una función  $f : X \rightarrow Y$  es un **encaje homeomórfico** si  $f : X \rightarrow f(X)$  es un homeomorfismo. Si para un espacio  $X$  existe un encaje homeomórfico  $f : X \rightarrow Y$ , decimos que  $X$  **se encaja en**  $Y$ .

A continuación se presenta un teorema de extensión de funciones continuas en espacios normales.

**Teorema 2.5.1** (Teorema de Tietze-Urysohn)

Toda función continua de un subespacio cerrado  $M$  de un espacio normal  $X$  a  $[0, 1]$  (respectivamente,  $\mathbb{R}$ ) se puede extender a una función continua de  $X$  a  $[0, 1]$  (respectivamente,  $\mathbb{R}$ ).

## 2.6. Espacios Producto

Suponga que se tiene una familia de espacios  $\{X_i | i \in I\}$ ; considere el producto cartesiano de la familia dado por:

$$X = \prod_{i \in I} X_i$$

y una familia  $\tau$  de subconjuntos  $U \subseteq X$  tales que  $U = \prod_{i \in I} U_i$ , donde  $U_i = X_i$ , con excepción de a lo sumo un número finito de índices  $i_1, \dots, i_n \in I$  y  $U_{i_k}$  es abierto en  $X_{i_k}$  para  $k \in [1, n]$ . Se verifica que la familia  $\tau$  es una base para una topología en  $X$ . Esta topología es llamada **topología de Tikhonov para el producto cartesiano**  $X$ . Los elementos de esta base se conocen como abiertos **básicos** y la base misma es la **base canónica** en  $X$ .

Si  $U = \prod_{i=1}^{\infty} U_i$  es un abierto básico  $U \subseteq X$ , definimos el conjunto  $\text{coord}(U)$  con el conjunto de índices  $i \in I$  tales que  $U_i \neq X_i$ .

Los elementos del producto  $X$  son puntos de la forma  $\{x_i | i \in I\}$ , donde  $x_i \in X_i$ , para todo  $i \in I$ .

Para  $i \in I$ , la función  $p_i : X \rightarrow X_i$  es la **proyección de  $X$  sobre  $X_i$**  si  $p_i(x) = x_i$ . En forma más general, si  $J \subseteq I$ , entonces  $p_J : X \rightarrow \prod_{i \in J} X_i$  es la **proyección de  $X$  sobre  $X_J$** , donde  $p_J(x_i)_{i \in I} = (x_i)_{i \in J}$ .

Si  $X_i = Y$  para toda  $i \in I$ , entonces el producto  $X$  se denota como  $Y^I$  o  $Y^\kappa$  si  $|I| = \kappa$ .

**Definición 2.6.1**

Sea  $\{X_i | i \in I\}$  un conjunto de espacios topológicos. En el producto  $X = \prod_{i \in I} X_i$  considere un punto  $p$ , es decir  $p = (x_i)_{i \in I}$ . Definimos el **soporte de un punto  $x \in X$  respecto a  $p$**  como:

$$\text{supp}(x) = \{i \in I | x_i \neq p_i\}$$

El  $\sigma$ -producto ( $\Sigma$ -producto) denotado como  $\sigma(p)$  ( $\Sigma(p)$ ) en  $X$  se define de la siguiente manera:

$$\sigma(p) = \{x \in X | |\text{supp}(x)| < \aleph_0\}$$

y

$$\Sigma(p) = \{x \in X | |\text{supp}(x)| \leq \aleph_0\}$$

Entre las propiedades de los  $\sigma$ -productos ( $\Sigma$ -productos), se encuentran las siguientes:

**Proposición 2.6.1**

Sea  $\{X_i | i \in I\}$  un conjunto de espacios y  $X = \prod_{i \in I} X_i$  su producto cartesiano con la topología de Tikhonov. Entonces se cumplen las siguientes afirmaciones:

- 1). Para todo  $p \in X$ ,  $\sigma(p)$  y  $\Sigma(p)$  son densos en  $X$ .
- 2). Si  $x, y \in Y$  son tales que  $|\{i \in I | x_i \neq y_i\}| \geq \aleph_0$ , entonces  $\sigma(x) \cap \sigma(y) = \emptyset$ . Si  $|\{i \in I | x_i \neq y_i\}| > \aleph_0$ , entonces  $\Sigma(x) \cap \Sigma(y) = \emptyset$ .

Existe un criterio para determinar la continuidad de funciones con valores en espacios producto:

---

**Teorema 2.6.1**

Una función  $f$  de un espacio  $X$  a un producto cartesiano  $Y = \prod_{i \in I} Y_i$  con la topología de Tikhonov es continua si y sólo si la composición  $p_i \circ f$  es continua para toda  $i \in I$ .

---

Una cosa importante es que los productos cartesianos con la topología de Tikhonov preservan los axiomas de separación:

---

**Teorema 2.6.2**

Cualquier producto de espacios  $T_j$  es un espacio  $T_j$  para  $j \in [1, 3] \cup \{3\frac{1}{2}\}$ . Si el espacio producto  $X = \prod_{i \in I} X_i$  es no vacío y  $T_j$ , entonces para cada  $i \in I$ ,  $X_i$  es un espacio  $T_j$  para  $j \in [1, 4] \cup \{3\frac{1}{2}\}$ .

---

**Definición 2.6.2**

Sean  $\kappa$  un cardinal infinito y  $\{X_i | i \in I\}$  una familia de conjuntos,  $X = \prod_{i \in I} X_i$  el producto cartesiano,  $Y$  un conjunto,  $A \subseteq X$  y  $f : X \rightarrow Y$ .

- 1). Si existe  $J \subseteq I$  tal que  $A = p_J^{-1}(p_J(A))$  y tal que  $|J| < \kappa$ , entonces se dice que  $A$  **depende de  $J$**  y que  $A$  **depende de  $\leq \kappa$  coordenadas**.
- 2). Si existe  $J \subseteq I$  tal que  $f(p) = f(q)$  siempre que  $p, q \in X$  y  $p_J(p) = p_J(q)$ , entonces decimos que  $f$  **depende de  $J$** , y si además  $|J| \leq \kappa$ , diremos que  $f$  **depende de  $\leq \kappa$  coordenadas**.

Tenemos el siguiente teorema de factorización de funciones continuas definidas en productos. En él,  $w(X)$  y  $d(X)$  significan **peso** y **densidad** del espacio topológico  $X$  (ver el apéndice C).

---

**Teorema 2.6.3**

Sean  $\kappa$  un cardinal infinito,  $\{X_i | i \in I\}$  un conjunto de espacios tales que  $d(X_i) \leq \kappa$ , y  $f : \prod_{i \in I} X_i \rightarrow Y$  una función continua, donde  $Y$  es un espacio Hausdorff con  $w(Y) \leq \kappa$ . Entonces  $f$  depende de  $\leq \kappa$  coordenadas.

---

Una de las técnicas más importantes para encajar espacios en espacios producto se basa en el uso de funciones del espacio a los espacios que forman el producto; dichas funciones deben cumplir ciertos requerimientos para garantizar la posibilidad del encaje.

**Definición 2.6.3**

Suponga que  $X$  es un espacio,  $\{Y_i | i \in I\}$  una familia de espacios y  $\mathcal{F} = \{f_i | i \in I\}$  una familia de funciones tales que  $f_i : X \rightarrow Y_i$ . Decimos que la familia  $\mathcal{F}$  **separa puntos de  $X$**  si para cada par de puntos distintos  $x, y \in X$  existe una función  $f_i \in \mathcal{F}$  con la propiedad  $f_i(x) \neq f_i(y)$ . Si para todo  $x \in X$  y para todo subconjunto cerrado  $F \subseteq X$  tal que  $x \notin F$  existe una función  $f_i \in \mathcal{F}$  que cumple con  $f_i(x) \notin \overline{f_i(F)}$ , entonces diremos que la familia  $\mathcal{F}$  **separa puntos de cerrados**.

Si tenemos un conjunto de funciones como en la definición anterior, podemos definir una nueva función que permite encajar el espacio  $X$  en el producto  $\prod_{i \in I} Y_i$ .

**Definición 2.6.4**

Sean  $X$  un espacio y  $\{f_i | i \in I\}$  un conjunto de funciones tales que  $f_i : X \rightarrow Y_i$ . Definimos el **producto diagonal**  $f : X \rightarrow \prod_{i \in I} Y_i = \Delta_{i \in I} f_i$  mediante la fórmula  $f(x) = (f_i(x))_{i \in I}$ .

**Definición 2.6.5**

Sean  $X$  un espacio y  $\{f_i | i \in I\}$  una familia de funciones tales que  $f_i : X \rightarrow Y_i$ . Si cada  $f_i$  es continua, el producto diagonal  $f = \Delta_{i \in I} f_i$  es continuo.

El siguiente teorema describe una forma de obtener encajes de espacios en productos cartesianos.

**Teorema 2.6.4** (Teorema Diagonal)

Si  $\mathcal{F} = \{f_i : X \rightarrow Y_i | i \in I\}$  es una familia de funciones continuas que separa puntos de  $X$ , entonces la función diagonal  $f = \Delta_{i \in I} f_i$  es inyectiva. Más aún, si la familia  $\mathcal{F}$  separa puntos y conjuntos cerrados de  $X$ , entonces  $f$  es un encaje.

Existen otras topologías que se pueden definir en el producto cartesiano de una familia infinita de espacios. A continuación describimos algunas de estas topologías.

**Definición 2.6.6**

Suponga que  $\{X_i | i \in I\}$  es un conjunto de espacios y  $X = \prod_{i \in I} X_i$  su producto cartesiano. Los conjuntos de la forma  $U = \prod_{i \in I} U_i$  son **cajas abiertas** si  $U_i$  es abierto en  $X_i$ , para cada  $i \in I$ . La topología generada en  $X$  que tiene como base todas las posibles cajas abiertas  $U$  es la **topología caja**.

Esta topología fue la primera que se consideró en un producto de espacios. No obstante, esta topología no preserva algunas de las propiedades importantes; por ello es que es más usada la topología de Tikhonov.

Existe una gran variedad de topologías más finas que la topología de Tikhonov pero contenidas en la topología caja:

**Definición 2.6.7**

Sean  $\lambda, \kappa$  cardinales con  $\lambda < \kappa$  y  $\{X_\alpha | \alpha < \kappa\}$  una familia de espacios. Considere el producto cartesiano  $X = \prod_{\alpha < \kappa} X_\alpha$ . Los conjuntos de la forma  $U = \prod_{\alpha < \kappa} U_\alpha$  con  $U_\alpha = X_\alpha$  para toda  $\alpha < \kappa$  con excepción de no más de  $\lambda$  coordenadas, forman la base de una topología  $\tau$  para  $X$ . Esta topología es la **topología  $\lambda$ -caja**.

## 2.7. Espacios compactos

Los espacios compactos constituyen una de las clases de espacios topológicos que más se han estudiado. Se presentan sus principales propiedades:

**Definición 2.7.1**

Sea  $X$  un espacio topológico. Una familia de conjuntos  $\mathcal{U} = \{U_\alpha | \alpha < \beta\}$  es una **cubierta** de  $X$  si  $X = \bigcup_{\alpha < \beta} U_\alpha$ . Si los elementos  $U_\alpha$  de la familia son abiertos, entonces la cubierta  $\mathcal{U}$  es una **cubierta abierta**. Una familia de conjuntos  $\mathcal{F} = \{F_\alpha | \alpha < \beta\}$  tiene la **propiedad de la intersección finita** si  $\bigcap \{F_i | i \in K\} \neq \emptyset$  para todo subconjunto finito  $K \subseteq \beta$ .

**Definición 2.7.2**

Un espacio topológico es **compacto** si  $X$  es Hausdorff y toda cubierta abierta de  $X$  tiene una subcubierta abierta finita.

**Observación 2.7.1**

En forma equivalente, un espacio Hausdorff es compacto si toda familia  $\mathcal{F}$  de subconjuntos cerrados de  $X$  que tenga la propiedad de la intersección finita cumple con  $\bigcap \mathcal{F} \neq \emptyset$ .

**Teorema 2.7.1**

Si  $A$  es un subespacio compacto de un espacio regular  $X$ , entonces para todo subconjunto cerrado  $B$  ajeno a  $A$  existen conjuntos abiertos ajenos  $U, V \subseteq X$  tales que  $A \subseteq U$  y  $B \subseteq V$ .

Más aún, si  $B$  es compacto, es suficiente con exigir que  $X$  sea Hausdorff para obtener la misma conclusión.

Entre las propiedades más significativas de los espacios compactos se encuentran las siguientes. La notación  $nw(X)$  representa el peso de red del espacio  $X$  (ver apéndice C).

**Teorema 2.7.2**

Sean  $X$  y  $Y$  espacios topológicos con  $X$  compacto. Entonces:

- 1). Todo subespacio compacto de un espacio Hausdorff es cerrado.
- 2). Todo espacio compacto es normal.
- 3). Si existe una función continua sobre  $f : X \rightarrow Y$ ,  $Y$  es Hausdorff, entonces  $Y$  es compacto.
- 4). Toda función continua de un espacio compacto sobre un espacio Hausdorff es cerrada.
- 5).  $nw(X) = w(X)$ .
- 6).  $w(X) \leq |X|$ .
- 7).  $Y$  es compacto si y sólo si todo filtro en  $Y$  tiene un punto de adherencia.

Uno de los teoremas más importantes en topología general es el segundo teorema de Tikhonov relativo al producto de espacios compactos. De hecho, este teorema es equivalente al axioma de elección:

**Teorema 2.7.3** (Teorema de Tikhonov)

El producto cartesiano  $X = \prod_{i \in I} X_i$  de espacios no vacíos, con la topología de Tikhonov, es compacto si y sólo si cada espacio  $X_i$  es compacto para todo  $i \in I$ .

Con el uso del teorema diagonal se puede probar el siguiente resultado conocido como primer teorema de Tikhonov:

**Teorema 2.7.4** (Primer Teorema de Tikhonov)

Si  $X$  es un espacio de Tikhonov y  $\kappa = w(X)$ , entonces  $X$  se puede encajar en el producto  $I^\kappa$ , donde  $I$  es el intervalo unitario  $I = [0, 1]$  con la topología usual.

Un resultado de gran utilidad en análisis es lo siguiente:

**Teorema 2.7.5**

Toda función  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ , donde  $X$  es compacto, es acotada y alcanza su máximo y su mínimo.

Ahora introducimos nuevas clases de espacios, relacionadas de alguna manera con la clase de los espacios compactos.

**Definición 2.7.3**

Un espacio topológico Hausdorff  $X$  es **localmente compacto** si para todo  $x \in X$  existe una vecindad abierta  $U$  tal que su cerradura  $\overline{U}$  es compacta.

Los espacios localmente compactos no se comportan bien en los productos, es decir, el producto de una familia arbitraria de espacios localmente compactos no es por fuerza localmente compacto.

**Teorema 2.7.6**

El producto cartesiano  $X = \prod_{i \in I} X_i$ , donde  $X_i \neq \emptyset$  para  $i \in I$ , es localmente compacto si y sólo si todos los espacios  $X_i$  son localmente compactos y existe un subconjunto finito  $J \subseteq I$  tal que  $X_i$  es compacto para todo  $i \in I \setminus J$ .

**Definición 2.7.4**

Un espacio  $X$  es **Lindelöf** o tiene la **propiedad de Lindelöf** si  $X$  es regular y toda cubierta abierta de  $X$  tiene una subcubierta abierta numerable.

Entre las propiedades de los espacios de Lindelöf se cuentan las que ahora describimos:

**Proposición 2.7.1**

Se cumple lo siguiente:

- 1). Todo espacio regular segundo numerable es Lindelöf.
- 2). Todo espacio de Lindelöf es normal.

**Definición 2.7.5**

Un espacio  $X$  es **numerablemente compacto** si  $X$  es Hausdorff y toda cubierta abierta numerable de  $X$  posee una subcubierta finita.

En forma equivalente, el espacio  $X$  es numerablemente compacto si todo subconjunto infinito  $F \subseteq X$  tiene un punto de acumulación.

Es inmediato que todo espacio es compacto si y sólo si es numerablemente compacto y Lindelöf. Un ejemplo de un espacio numerablemente compacto no compacto lo proporciona el siguiente caso particular de un  $\Sigma$ -producto.

**Teorema 2.7.7**

Sea  $\{X_i | i \in I\}$  una familia de espacios compactos. En el producto cartesiano  $X = \prod_{i \in I} X_i$  considere un punto arbitrario  $p$ . Entonces el  $\Sigma$ -producto  $\Sigma(p)$  tiene la propiedad de que todo subconjunto numerable  $F \subseteq \Sigma(p)$  tiene cerradura compacta y, por lo tanto,  $\Sigma(p)$  es numerablemente compacto.

La compactificación de un espacio ha resultado una de las principales herramientas de la topología general.

**Definición 2.7.6**

Una pareja  $(Y, c)$ , donde  $Y$  es un espacio compacto y  $c : X \rightarrow Y$  es un encaje de  $X$  en  $Y$  tal que  $\overline{c(X)} = Y$  es una **compactificación** del espacio  $X$ .



### Ejemplo 2.7.1

Una de las compactificaciones más simples e importantes es la compactificación unipuntual, que se obtiene al añadir un punto  $z$  a un espacio no compacto localmente compacto  $X$ . Sea  $X' = X \cup \{z\}$ . Si  $\tau$  es la topología de  $X$ , definimos la topología  $\tau'$  en  $X'$  mediante la unión de  $\tau$  con la familia de subconjuntos  $C \subseteq X'$  tales que  $z \in C$  y  $X' \setminus C$  es un subconjunto cerrado y compacto de  $X$ .

## 2.8. Espacios métricos

La clase de los espacios metrizables y la clase de los espacios compactos son las dos categorías de espacios fundamentales en la topología general. De hecho, muchas de las definiciones y resultados en la topología han sido motivados por alguna característica de los espacios métricos.

### Definición 2.8.1

Un **espacio métrico** es una pareja  $(X, \rho)$  que consiste en un conjunto  $X$  y una función  $\rho$  definida en el conjunto  $X \times X$ , que toma valores reales no negativos y que cumple con:

M1).  $\rho(x, y) = 0$  si y sólo si  $x = y$ .

M2).  $\rho(x, y) = \rho(y, x)$  para cualesquiera  $x, y \in X$ .

M3).  $\rho(x, z) \leq \rho(x, y) + \rho(y, z)$  para cualesquier  $x, y, z \in X$ .

Una función  $\rho$  definida en el conjunto  $X \times X$ , que toma valores reales no negativos, satisface las condiciones (M2), (M3) y la condición:

M1').  $\rho(x, x) = 0$  para todo  $x \in X$ .

es llamada **pseudométrica**.

La métrica  $\rho$  de un espacio métrico genera una topología mediante la asignación a cada punto  $x \in X$  de una familia de vecindades abiertas  $\{B_d(x, 1/n) \mid n \in \mathbb{N}\}$ , donde  $B(x, 1/n) = \{y \in X \mid \rho(x, y) < 1/n\}$ . En particular, los espacios métricos son primero numerables.

La definición de espacio métrico conduce en forma natural al concepto de un espacio metrizable.

### Definición 2.8.2

Un espacio topológico  $X$  se dice que es **metrizable** si existe una métrica  $\rho$  en el conjunto  $X$  tal que la topología generada por esta métrica  $\rho$  coincide con la topología original en  $X$ .

---

### Teorema 2.8.1

Un punto  $x$  pertenece a la cerradura  $\overline{A}$  de un conjunto  $A \subseteq X$  con respecto a la topología inducida en  $X$  por una métrica  $\rho$  si y sólo si existe una sucesión de puntos de  $A$  que converge a  $x$ .

---

En particular, todo espacio metrizable es Fréchet-Urysohn. La combinación de compacidad-metrizabilidad implica propiedades muy especiales.

---

### Teorema 2.8.2

Sea  $X$  un espacio metrizable. Las siguientes condiciones son equivalentes:

- 1). El espacio  $X$  es compacto.

2). El espacio  $X$  es numerablemente compacto.

---

### Teorema 2.8.3

Todo espacio compacto metrizable es separable.

---

No cualquier producto de espacios metrizables es metrizable. Sin embargo, con una cantidad numerable de factores el producto sí es metrizable.

---

### Teorema 2.8.4

Sea

$$\{X_n \mid n < \omega\}$$

una familia de espacios metrizables y sea  $\rho_n$  una métrica en el espacio  $X_n$ , acotada por 1. Entonces, la topología inducida en el conjunto  $X = \prod_{n < \omega} X_n$  por la métrica  $\rho$  definida por:

$$\rho(x, y) = \sum_{n < \omega} \frac{1}{2^n} \rho_n(x_n, y_n)$$

siendo  $x = (x_n)_{n < \omega}, y = (y_n)_{n < \omega} \in X$ , coincide con la topología de Tikhonov.

---

Existen varios criterios para determinar si un espacio es metrizable. Entre ellos se encuentran los siguientes:

---

### Teorema 2.8.5

Un espacio compacto es metrizable si y sólo si es un espacio segundo numerable.

Un espacio segundo numerable es metrizable si y sólo si es un espacio regular.

---

## 2.9. Conexidad

En esta sección describimos las principales propiedades de la importante clase de los espacios conexos, así como varias clases de espacios desconexos.

### Definición 2.9.1

Un espacio  $X$  es **conexo** si no es posible representarlo como unión de dos subespacios no vacíos abiertos, cerrados y ajenos.

En forma equivalente, un espacio  $X$  es conexo si los únicos subespacios abiertos y cerrados de  $X$  son el vacío y  $X$  mismo. La conexidad se preserva respecto a imágenes continuas, es decir, si  $X$  es un espacio conexo y  $f : X \rightarrow Y$  una función continua sobre  $Y$ , entonces  $Y$  es conexo.

---

### Teorema 2.9.1

Todo espacio Tikhonov conexo con al menos dos puntos tiene cardinalidad no menor que  $\aleph_1$ .

---

### Teorema 2.9.2

Si la familia  $\{C_i \mid i \in I\}$  de subespacios conexos de un espacio tiene intersección no vacía, entonces la unión  $\bigcup_{i \in I} C_i$  es conexa.

Si un subespacio  $C$  de un espacio  $X$  es conexo, entonces todo subespacio  $A$  de  $X$  que satisfaga  $C \subseteq A \subseteq \overline{C}$  también es conexo.

---

La conexidad se comporta bien respecto a los productos, es decir:

---

**Teorema 2.9.3**

El producto cartesiano  $X = \prod_{i \in I} X_i$  de espacios no vacíos es conexo si y sólo si cada  $X_i$  es conexo.

---

**Definición 2.9.2**

La **componente de un punto**  $x$  en un espacio topológico  $X$  es la unión de todos los subespacios conexos de  $X$  que contienen a  $x$ .

La **casi componente de un punto**  $x$  en un espacio  $X$  es la intersección de todos los subespacios abiertos-cerrados de  $X$  que contienen a  $x$ .

**Observación 2.9.1**

Las componentes de dos puntos distintos de un espacio  $X$  coinciden o son ajenas. Lo mismo ocurre con las casi componentes. Las componentes y las casi componentes son subespacios cerrados. La componente de un punto  $x$  de un espacio  $X$  está contenida en la casi componente de  $x$ . En espacios compactos ambas componentes coinciden.

---

**Teorema 2.9.4**

En un espacio compacto  $X$  la componente de un punto  $x \in X$  es igual a la casi componente de  $x$ .

---

Un espacio no conexo puede presentar varios grados de desconexidad.

**Definición 2.9.3**

Un espacio  $X$  es **hereditariamente desconexo** o **totalmente desconexo** si  $X$  no contiene subespacios conexos con más de un punto.

Un espacio  $X$  es de **dimensión cero** si  $X$  es no vacío,  $T_1$  y tiene una base que consiste en conjuntos abiertos-cerrados.

**Observación 2.9.2**

En un espacio totalmente desconexo las componentes de los puntos tienen cardinalidad 1. Todo espacio de dimensión cero es totalmente desconexo.

---

**Teorema 2.9.5**

Todo espacio no vacío totalmente desconexo y localmente compacto es de dimensión cero.

Total desconexidad y dimensión cero son equivalentes en la clase de los espacios localmente compactos.

---

**Definición 2.9.4**

Un espacio  $X$  es **localmente conexo** si para todo  $x \in X$  y para toda vecindad  $U$  de  $x$  existe un conjunto conexo  $C \subseteq U$  tal que  $x \in \text{Int}C$ .

---

**Teorema 2.9.6**

Si  $X$  es un espacio localmente conexo, entonces

- 1). Las componentes de todos los puntos de  $X$  son abiertas.
  - 2). las componentes de los puntos de  $X$  coinciden con las casi componentes.
  - 3). Todo subespacio de  $X$  abierto es localmente conexo.
- 

El producto de una familia de espacios localmente conexos no es necesariamente localmente conexo. Sin embargo:

---

**Teorema 2.9.7**

El producto cartesiano  $\prod_{i \in I} X_i$  con  $X_i \neq \emptyset$  para todo  $i \in I$  es localmente conexo si y sólo si todos los espacios  $X_i$  son localmente conexos y existe un conjunto finito  $J \subseteq I$  tal que  $X_i$  es conexo si  $i \in I \setminus J$ .

---

# Capítulo 3

## Funciones Cardinales

### 3.1. nose