

Capítulo 5: Aplicaciones del complejo de Rips

5.1 Espacios δ —hiperbólicos

Haydeé Peruyero

9 de noviembre de 2023

Espacios δ —hiperbólicos

Espacios métricos geodésicos

Definición Sea (Y, d) un espacio métrico. Una **trayectoria geodésica** entre dos puntos $x, y \in (Y, d)$ es un mapeo $\gamma : [0, l] \longrightarrow Y$ con $\gamma(0) = x$ y $\gamma(l) = y$ y con la propiedad que $d(\gamma(t), \gamma(t')) = |t - t'|$ para cualesquiera $t, t' \in [0, l]$.

Espacios δ —hiperbólicos

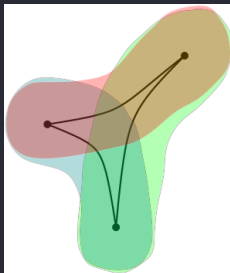
Definición Sea (Y, d) un **espacio métrico geodésico**, es decir, cualesquiera dos puntos se pueden unir por una geodésica, no necesariamente única.

Espacios δ —hiperbólicos

Definición Sea (Y, d) un **espacio métrico geodésico**, es decir, cualesquiera dos puntos se pueden unir por una geodésica, no necesariamente única. El espacio Y se llama **δ —hiperbólico** (con $\delta > 0$) si para cualquier triángulo geodésico, cada lado está contenido en una δ —vecindad de la unión de los otros dos lados (estos triángulos se llaman **δ -delgados**).

Espacios δ –hiperbólicos

Definición Sea (Y, d) un **espacio métrico geodésico**, es decir, cualesquiera dos puntos se pueden unir por una geodésica, no necesariamente única. El espacio Y se llama **δ –hiperbólico** (con $\delta > 0$) si para cualquier triángulo geodésico, cada lado está contenido en una δ –vecindad de la unión de los otros dos lados (estos triángulos se llaman **δ –delgados**). Decimos que Y es **hiperbólico** si es δ –hiperbólico para algún $\delta > 0$.



Triángulo δ –delgado

Ejemplos

- ▶ Cualquier espacio de diámetro acotado es hiperbólico.

Ejemplos

- ▶ Cualquier espacio de diámetro acotado es hiperbólico.
- ▶ El plano Euclidiano no es δ —hiperbólico, para cualquier $\delta > 0$ un triángulo suficientemente grande equilátero no es δ —delgado.

Ejemplos

- ▶ Cualquier espacio de diámetro acotado es hiperbólico.
- ▶ El plano Euclidiano no es δ -hiperbólico, para cualquier $\delta > 0$ un triángulo suficientemente grande equilátero no es δ -delgado.
- ▶ El plano hiperbólico \mathbb{H} , con curvatura constante negativa -1 es δ -hiperbólico para algún δ .

Para un espacio métrico (X, d) , un subconjunto $A \subset X$ se dice que es **r -denso** si para cualquier punto $x \in X$ existe un punto $a \in A$ tal que $d(x, a) < r$.

Para un espacio métrico (X, d) , un subconjunto $A \subset X$ se dice que es **r -denso** si para cualquier punto $x \in X$ existe un punto $a \in A$ tal que $d(x, a) > r$.

Dado un $t > 0$, podemos asociarle a cualquier espacio métrico abstracto (X, d) un espacio topológico $R_t(X)$ llamado el **complejo de Vioris-Rips**. Este se define como el subcomplejo del simplejo “full” Σ formado por los puntos de X , donde $\sigma \subset X$ es un simplejo de R_t cuando el diámetro de σ es menor a t .

Teorema 5.1.3 Sea Y un espacio métrico δ –hiperbólico y sea $X \subseteq Y$ un subconjunto finito r –denso. Entonces para cualquier $t > 4\delta + 6r$, cada subcomplejo de $R_t(X)$ se contrae a un punto en $R_t(X)$.



Teorema 5.1.3 Sea Y un espacio métrico δ –hiperbólico y sea $X \subseteq Y$ un subconjunto finito r –denso. Entonces para cualquier $t > 4\delta + 6r$, cada subcomplejo de $R_t(X)$ se contrae a un punto en $R_t(X)$.

Observación: Dado un espacio métrico δ –hiperbólico Y , si desconocemos el valor de δ , el teorema nos sugiere una forma de obtener una cota inferior de δ . Si tenemos un subconjunto r –denso $X \subseteq Y$ para el cual $R_t(X)$ es no contraíble, entonces $\delta \geq \frac{1}{4}(t - 6r)$. La contractibilidad podría ser más fácil de verificar que encontrar el valor de δ directamente.

Conexión con la profundidad de la frontera

Observación 5.1.4. Sea (Y, d) una variedad δ –hiperbólica, localmente compacta y geodésico (uniquely geodesic?). Sea $\hat{Y} \subset Y$ un subconjunto geodésicamente convexo y compacto y sea $X \subset \hat{Y}$ r –denso finito en \hat{Y} .

Conexión con la profundidad de la frontera

Observación 5.1.4. Sea (Y, d) una variedad δ –hiperbólica, localmente compacta y geodésico (uniquely geodesic?). Sea $\hat{Y} \subset Y$ un subconjunto geodésicamente convexo y compacto y sea $X \subset \hat{Y}$ r –denso finito en \hat{Y} .

Por el teorema anterior, lo que vamos a obtener en este caso es que la profundidad de la frontera del complejo de Rips correspondiente va a satisfacer $\beta(R(X)) \leq 5r + 4\delta$, entonces la barra finita más larga va a estar necesariamente contenida en $(0, 6r + 4\delta]$.

Conexión con la profundidad de la frontera

Observación 5.1.4. Sea (Y, d) una variedad δ –hiperbólica, localmente compacta y geodésico (uniquely geodesic?). Sea $\hat{Y} \subset Y$ un subconjunto geodésicamente convexo y compacto y sea $X \subset \hat{Y}$ r –denso finito en \hat{Y} .

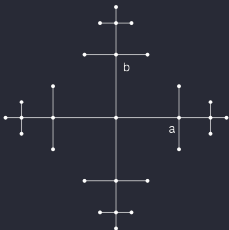
Por el teorema anterior, lo que vamos a obtener en este caso es que la profundidad de la frontera del complejo de Rips correspondiente va a satisfacer $\beta(R(X)) \leq 5r + 4\delta$, entonces la barra finita más larga va a estar necesariamente contenida en $(0, 6r + 4\delta]$.

En particular, tomando la densidad de X como $r = \delta$, se obtiene que $\beta(R(X)) \leq 10\delta$, lo que da una conexión entre la profundidad de la frontera y la geometría de los espacios δ –hiperbólicos.

Grupos Hiperbólicos

Sea Γ un grupo finitamente generado y sea S un conjunto finito de generadores de Γ (simétrico). El **grafo de Cayley** $G = G(\Gamma, S) = (V, E)$ de Γ está formada como sigue:

- ▶ El conjunto de vértices es $V = \Gamma$.
- ▶ Para cada $x \in \Gamma$, $s \in S$, los vértices x, xs se unen con una arista, es decir, el conjunto de aristas es $E = \{(x, xs) : x \in \Gamma, s \in S\}$.



Grafo de Cayley de F_2 .

Longitud de la palabra

La **longitud de la palabra** de un elemento γ en Γ , $l_S(\gamma)$, es el entero más pequeño $n \geq 0$ para el cual existen $s_1, \dots, s_n \in S \cup S^{-1}$ tal que $\gamma = s_1 \dots s_n$.

Longitud de la palabra

La **longitud de la palabra** de un elemento γ en Γ , $l_S(\gamma)$, es el entero más pequeño $n \geq 0$ para el cual existen $s_1, \dots, s_n \in S \cup S^{-1}$ tal que $\gamma = s_1 \dots s_n$.

Ejemplo: \mathbb{Z} con conjunto generador $S = \{2, 3\}$. La longitud del elemento 1 es:



$$\mathbb{Z}, S = \{2, 3\}$$

Métrica de la palabra

La **métrica de la palabra** d_S se define como

$$d_S(\gamma_1, \gamma_2) = l_S(\gamma_1^{-1}\gamma_2).$$

Métrica de la palabra

La **métrica de la palabra** d_S se define como

$$d_S(\gamma_1, \gamma_2) = l_S(\gamma_1^{-1}\gamma_2).$$



$$\mathbb{Z}, S = \{1\}$$

Ejemplo: \mathbb{Z} con conjunto generador $S = \{1\}$.

Métrica de la palabra

La **métrica de la palabra** d_S se define como

$$d_S(\gamma_1, \gamma_2) = l_S(\gamma_1^{-1}\gamma_2).$$



$$\mathbb{Z}, S = \{1\}$$

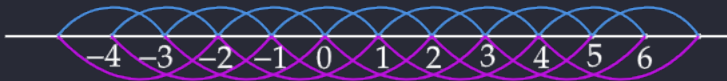
Ejemplo: \mathbb{Z} con conjunto generador $S = \{1\}$. Si consideramos ahora a \mathbb{Z} como conjunto generador, la distancia entre cualesquiera dos elementos es 1.

Métrica de la palabra

La **métrica de la palabra** d_S se define como

$$d_S(\gamma_1, \gamma_2) = l_S(\gamma_1^{-1}\gamma_2).$$

Ejemplo: \mathbb{Z} con conjunto generador $S = \{2, 3\}$. La distancia entre los elementos 1 y 4 es:



$$\mathbb{Z}, S = \{2, 3\}$$

Métrica en el grafo de Cayley

La métrica de la palabra se corresponde a una métrica d en el grafo de Cayley Γ : la distancia entre dos vértices en V es la longitud de la trayectoria más corta que los une en G .

Ejemplos

- Sea $\Gamma = \mathbb{F}_k$, con $k \geq 2$ el grupo libre en el conjunto de k elementos. Tomemos el conjunto generador $S = \{s_1, s_1^{-1}, \dots, s_k, s_k^{-1}\}$. Entonces el grafo de Cayley correspondiente es el árbol con raíz 1, con una rama saliendo de la raíz por cada elemento en S y cualquier otro vértice tiene grado $2k$.

Ejemplos

- ▶ Sea $\Gamma = \mathbb{F}_k$, con $k \geq 2$ el grupo libre en el conjunto de k elementos. Tomemos el conjunto generador $S = \{s_1, s_1^{-1}, \dots, s_k, s_k^{-1}\}$. Entonces el grafo de Cayley correspondiente es el árbol con raíz 1, con una rama saliendo de la raíz por cada elemento en S y cualquier otro vértice tiene grado $2k$.
- ▶ Sea $\Gamma = \pi_1(\Sigma_g)$, donde Σ_g es la superficie orientable compacta de género $g \geq 2$. Tomemos como conjunto generador el conjunto con g elementos y sus inversas:

$$\Gamma = \{a_1, b_1, \dots, a_g, b_g : [a_1, b_1] \cdots [a_g, b_g] = 1\}$$

Para el caso especial del toro ($g = 1$), el grafo de Cayley de Γ es \mathbb{Z}^2

Consideremos la realización topológica de Y del grafo de Cayley G de Γ , es decir darle a cada arista del grafo una métrica que extienda d , donde cada arista tenga longitud 1.

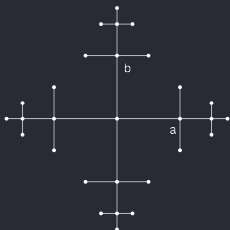
Grupo hiperbólico

Consideremos la realización topológica de Y del grafo de Cayley G de Γ , es decir darle a cada arista del grafo una métrica que extienda d , donde cada arista tenga longitud 1.

Supongamos que el espacio métrico (Y, d) es δ -hiperbólico para algún $\delta > 0$, entonces decimos que el grupo Γ es **hiperbólico**.

Ejemplo

Sea $\Gamma = \mathbb{F}_k$, con $k \geq 2$ el grupo libre en el conjunto de k elementos y sea $S = \{s_1, s_1^{-1}, \dots, s_k, s_k^{-1}\}$ su conjunto generador finito. Entonces el grafo de Cayley correspondiente es un árbol que no tiene triángulos, es así δ -hiperbólico para cualquier $\delta > 0$, entonces el grupo libre es hiperbólico.



Grafo de Cayley de F_2 .

Grupos libres de torsión

Sea Γ un grupo libre de torsión, es decir, para cualquier elemento $1 \neq g \in G$, para todo $n \in \mathbf{N}$, $g^n \neq 1$. Fijemos un conjunto generador finito S . Consideremos la realización geométrica (Y, d) del grafo de Cayley $G = G(\Gamma, S)$ y supongamos que es δ -hiperbólico para algún $\delta > 0$, es decir el grupo Γ es hiperbólico.



Grupos libres de torsión

Sea Γ un grupo libre de torsión, es decir, para cualquier elemento $1 \neq g \in G$, para todo $n \in \mathbf{N}$, $g^n \neq 1$. Fijemos un conjunto generador finito S . Consideremos la realización geométrica (Y, d) del grafo de Cayley $G = G(\Gamma, S)$ y supongamos que es δ -hiperbólico para algún $\delta > 0$, es decir el grupo Γ es hiperbólico.

Sea $x = \Gamma$ la colección de vértices del grafo combinatorio G . Notemos que X es 1-denso en su realización geométrica (Y, d) , entonces (por un argumento que veremos más adelante) para cualquier $t > 6 + 4\delta$, el complejo $R_t(X)$ es contraíble.

Observaciones 5.1.7.

- Por definición, Γ actúa **transitivamente** en X : para cualquier $x, y \in X$, existe un elemento $g \in \Gamma$, tal que $gx = y$, donde $g = yx^{-1}$.

Observaciones 5.1.7.

- Por definición, Γ actúa **transitivamente** en X : para cualquier $x, y \in X$, existe un elemento $g \in \Gamma$, tal que $gx = y$, donde $g = yx^{-1}$. También Γ actúa **libremente** en X : dado $g, h \in \Gamma$, si $gx = hx$ para algún x , entonces $g = h$, solo hay que multiplicar por x^{-1} .

Observaciones 5.1.7.

- ▶ Por definición, Γ actúa **transitivamente** en X : para cualquier $x, y \in X$, existe un elemento $g \in \Gamma$, tal que $gx = y$, donde $g = yx^{-1}$. También Γ actúa **libremente** en X : dado $g, h \in \Gamma$, si $gx = hx$ para algún x , entonces $g = h$, solo hay que multiplicar por x^{-1} .
- ▶ Como Γ es libre de torsión, también actúa libremente en los símplexes en $R_t(X)$. De lo contrario, existiría un simplejo σ y $g \neq 1$ en Γ con $g\sigma = \sigma$. Pero entonces después de un número finito de iteraciones, también algún vértice sería fijado por $g^n \neq 1$ para algún $n \in \mathbf{N}$.

Observaciones 5.1.7.

- ▶ Entonces, consideremos $K = R_t(X)/\Gamma$. Para $t > 6 + 4\delta$, el espacio $R_t(X)$ es contraíble, entonces es simplemente conexo, así $R_t(X)$ es el cubriente universal de K , con $\pi_1(K) = \Gamma$ y $\pi_n(K) = 1$ para todo $n \neq 1$. Estos espacios son llamados los espacio Eilenberg-MacLane $K(\Gamma, 1)$.

Observaciones 5.1.7.

- ▶ Entonces, consideremos $K = R_t(X)/\Gamma$. Para $t > 6 + 4\delta$, el espacio $R_t(X)$ es contraíble, entonces es simplemente conexo, así $R_t(X)$ es el cubriente universal de K , con $\pi_1(K) = \Gamma$ y $\pi_n(K) = 1$ para todo $n \neq 1$. Estos espacios son llamados los espacio Eilenberg-MacLane $K(\Gamma, 1)$.
- ▶ Notemos que K es un complejo finito, ya que todas las bolas de radio t cercanas al $1 \in X$ consisten de solo un número finito de puntos, siendo Γ finitamente generado. Así el 2-esqueleto en K es finito, entonces Γ es finitamente presentado, es decir puede ser definido con un conjunto finito de relaciones entre los generadores, el número de 2-simplices es una cota superior para el número de relaciones.

Teorema 5.1.3

Teorema 5.1.3 Sea Y un espacio métrico δ –hiperbólico y sea $X \subseteq Y$ un subconjunto finito r –denso. Entonces para cualquier $t > 4\delta + 6r$, cada subcomplejo de $R_t(X)$ se contrae a un punto en $R_t(X)$.

Prueba Teorema 5.1.3

Fijemos un punto base $x_0 \in X$, algún $t > 4\delta + 6r$, y un subcomplejo $L \subseteq R_t(X)$. Consideremos los siguientes dos casos:

Prueba Teorema 5.1.3

Fijemos un punto base $x_0 \in X$, algún $t > 4\delta + 6r$, y un subcomplejo $L \subseteq R_t(X)$. Consideremos los siguientes dos casos:

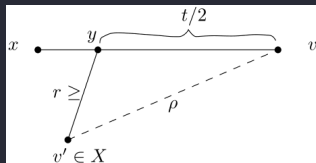
- Supongamos que $d(x_0, v) < \frac{t}{2}$ para todo $v \in L$. Entonces $d(v_1, v_2) < t$ para cualquier par $v_1, v_2 \in L$, entonces L está contenido en un simplejo “lleno” en $R_t(X)$, por lo tanto es contraíble.

Prueba Teorema 5.1.3

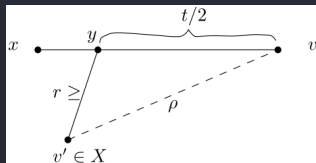
Fijemos un punto base $x_0 \in X$, algún $t > 4\delta + 6r$, y un subcomplejo $L \subseteq R_t(X)$. Consideremos los siguientes dos casos:

- ▶ Supongamos que $d(x_0, v) < \frac{t}{2}$ para todo $v \in L$. Entonces $d(v_1, v_2) < t$ para cualquier par $v_1, v_2 \in L$, entonces L está contenido en un simplejo “lleno” en $R_t(X)$, por lo tanto es contraíble.
- ▶ Supongamos que existe $v \in L$ tal que $d(x_0, v) \geq \frac{t}{2}$, y fijemos v como un vértice para el cual $d(x_0, v)$ es maximal. Vamos a homotopar gradualmente L dentro de $R_t(X)$ hasta llegar al primer caso.

Dibujemos una geodésica $[x_0, v]$ entre x_0 y v . Tomemos $y \in [x_0, v]$ como un punto para el cual $d(y, v) = \frac{t}{2}$, y escojamos $v' \in X$ tal que $d(v', y) \leq r$. Sea $\rho = d(v, v')$.



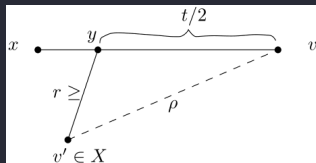
Dibujemos una geodésica $[x_0, v]$ entre x_0 y v . Tomemos $y \in [x_0, v]$ como un punto para el cual $d(y, v) = \frac{t}{2}$, y escojamos $v' \in X$ tal que $d(v', y) \leq r$. Sea $\rho = d(v, v')$.



Por la desigualdad del triángulo

$$\rho \leq \frac{t}{2} + r$$

Dibujemos una geodésica $[x_0, v]$ entre x_0 y v . Tomemos $y \in [x_0, v]$ como un punto para el cual $d(y, v) = \frac{t}{2}$, y escojamos $v' \in X$ tal que $d(v', y) \leq r$. Sea $\rho = d(v, v')$.



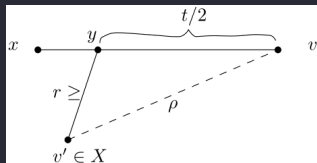
Por la desigualdad del triángulo

$$\rho \leq \frac{t}{2} + r$$

y

$$\rho \geq \frac{t}{2} - r > 2\delta + 3r - 3 = 2\delta + 2r,$$

Dibujemos una geodésica $[x_0, v]$ entre x_0 y v . Tomemos $y \in [x_0, v]$ como un punto para el cual $d(y, v) = \frac{t}{2}$, y escojamos $v' \in X$ tal que $d(v', y) \leq r$. Sea $\rho = d(v, v')$.



Por la desigualdad del triángulo

$$\rho \leq \frac{t}{2} + r$$

y

$$\rho \geq \frac{t}{2} - r > 2\delta + 3r - 3 = 2\delta + 2r,$$

en particular

$$\rho \geq \frac{t}{2} - r > 2\delta + 2r \quad \text{y} \quad \rho < t.$$

Lema 5.1.8. Bajo las condiciones del Teorema 5.1.3, para cualquier $u \in L$, si $d(u, v) < t$ entonces $d(u, v') < t$.

Lema 5.1.8. Bajo las condiciones del Teorema 5.1.3, para cualquier $u \in L$, si $d(u, v) < t$ entonces $d(u, v') < t$.

Usando este lema, notemos que si $\sigma = [v, u_1, u_2, \dots, u_k]$ es un simplejo en $L \subset R_t(X)$ y $\sigma' = [v', u_1, u_2, \dots, u_k]$ es un simplejo en $R_t(X)$, entonces como $d(v, v') = \rho < t$, obtenemos que $\Sigma = [v, v', u_1, u_2, \dots, u_k]$ es también un simplejo en $R_t(X)$.

Lema 5.1.8. Bajo las condiciones del Teorema 5.1.3, para cualquier $u \in L$, si $d(u, v) < t$ entonces $d(u, v') < t$.

Usando este lema, notemos que si $\sigma = [v, u_1, u_2, \dots, u_k]$ es un simplejo en $L \subset R_t(X)$ y $\sigma' = [v', u_1, u_2, \dots, u_k]$ es un simplejo en $R_t(X)$, entonces como $d(v, v') = \rho < t$, obtenemos que $\Sigma = [v, v', u_1, u_2, \dots, u_k]$ es también un simplejo en $R_t(X)$.

Denotemos por $L' \subset R_t(X)$ al subcomplejo que se obtiene de L al reemplazar el vértice v con v' . Entonces podemos homotopar L a L' dentro de Σ , llevando v a v' lo cual nos lleva cada σ a σ' , y manteniendo fijas todas las caras en L que no contengan a v .

Notemos que por la desigualdad del triangulo, la definición de t y la desigualdad que obtuvimos de ρ :

$$\begin{aligned} d(x_0, v') &\leq d(x_0, y) + d(y, v') \\ &\leq d(x_0, v) - \frac{t}{2} + r \\ &< d(x_0, v) - (2\delta + 2r) \\ &< d(x_0, v) \end{aligned}$$

Notemos que por la desigualdad del triangulo, la definición de t y la desigualdad que obtuvimos de ρ :

$$\begin{aligned}d(x_0, v') &\leq d(x_0, y) + d(y, v') \\&\leq d(x_0, v) - \frac{t}{2} + r \\&< d(x_0, v) - (2\delta + 2r) \\&< d(x_0, v)\end{aligned}$$

Así, en un número finito de pasos, reemplazando v que nos da la distancia maximal $d(x_0, v)$ por v' como se describió anteriormente, reducimos $d(x_0, v)$ por al menos $2\delta + 2r$, lo cual nos llevará al caso 1.



Prueba del Lemma 5.1.8

Lema 5.1.8. Bajo las condiciones del Teorema 5.1.3, para cualquier $u \in L$, si $d(u, v) < t$ entonces $d(u, v') < t$.

Prueba del Lemma 5.1.8

Lema 5.1.8. Bajo las condiciones del Teorema 5.1.3, para cualquier $u \in L$, si $d(u, v) < t$ entonces $d(u, v') < t$.

Demostración.

Supongamos que $u \in L$ satisface que $d(u, v) < t$. Entonces lo que tenemos que mostrar es que $d(u, v') < t$.

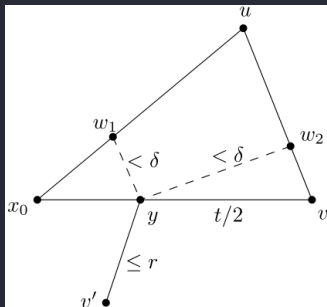
Prueba del Lemma 5.1.8

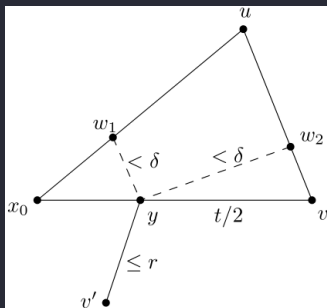
Lema 5.1.8. Bajo las condiciones del Teorema 5.1.3, para cualquier $u \in L$, si $d(u, v) < t$ entonces $d(u, v') < t$.

Demostración.

Supongamos que $u \in L$ satisface que $d(u, v) < t$. Entonces lo que tenemos que mostrar es que $d(u, v') < t$.

Consideremos el triángulo geodésico con vértices x_0, u, v , recordemos nuestra construcción:





Por la δ —hiperbolicidad, y está incluido ya sea en una δ —vecindad de $[x_0, u]$ o en una de $[u, v]$. Entonces, existe ya sea $w_1 \in [x_0, u]$ para el cual $d(y, w_1) < \delta$ o existe $w_2 \in [v, u]$ para el cual $d(y, w_2) < \delta$.

Caso 1: Existe $w_1 \in [x_0, u]$, tal que $d(y, w_1) < \delta$

Tenemos que $d(u, v') \leq d(u, w_1) + d(w_1, v')$. Vamos a estimar por separado cada sumando.

Caso 1: Existe $w_1 \in [x_0, u]$, tal que $d(y, w_1) < \delta$

Tenemos que $d(u, v') \leq d(u, w_1) + d(w_1, v')$. Vamos a estimar por separado cada sumando.

Por la maximalidad de $d(x_0, v)$:

$$\begin{aligned} d(u, w_1) &= d(x_0, u) - d(x_0, w_1) \\ &\leq d(x_0, v) - d(x_0, w_1) \\ &\leq d(v, w_1) \\ &\leq d(v, y) + d(y, w_1) \\ &< \frac{t}{2} + \delta \end{aligned}$$



Caso 1: Existe $w_1 \in [x_0, u]$, tal que $d(y, w_1) < \delta$

Tenemos que $d(u, v') \leq d(u, w_1) + d(w_1, v')$. Vamos a estimar por separado cada sumando.

Por la maximalidad de $d(x_0, v)$:

$$\begin{aligned}d(u, w_1) &= d(x_0, u) - d(x_0, w_1) \\&\leq d(x_0, v) - d(x_0, w_1) \\&\leq d(v, w_1) \\&\leq d(v, y) + d(y, w_1) \\&< \frac{t}{2} + \delta\end{aligned}$$

Además, por definición de w_1 y v' tenemos que

$$d(w_1, v') \leq d(w_1, y) + d(y, v') < r + \delta.$$

Caso 1: Existe $w_1 \in [x_0, u]$, tal que $d(y, w_1) < \delta$

Tenemos que $d(u, v') \leq d(u, w_1) + d(w_1, v')$. Vamos a estimar por separado cada sumando.

Por la maximalidad de $d(x_0, v)$:

$$\begin{aligned}d(u, w_1) &= d(x_0, u) - d(x_0, w_1) \\&\leq d(x_0, v) - d(x_0, w_1) \\&\leq d(v, w_1) \\&\leq d(v, y) + d(y, w_1) \\&< \frac{t}{2} + \delta\end{aligned}$$

Además, por definición de w_1 y v' tenemos que

$$d(w_1, v') \leq d(w_1, y) + d(y, v') < r + \delta.$$

Entonces, por la desigualdad 1,

$$d(u, v') \leq \frac{t}{2} + \delta + r + \delta = \frac{t}{2} + (r + 2\delta) < t.$$

Caso 2: Existe $w_2 \in [u, v]$, tal que $d(y, w_2) < \delta$

Por la desigualdad del triángulo

$$d(u, v') \leq d(u, w_2) + d(w_2, y) + d(y, v').$$

Caso 2: Existe $w_2 \in [u, v]$, tal que $d(y, w_2) < \delta$

Por la desigualdad del triángulo

$$d(u, v') \leq d(u, w_2) + d(w_2, y) + d(y, v').$$

Entonces necesitamos estimar $d(u, w_2)$. Notemos que

$$\begin{aligned} \rho := d(v, v') &\leq d(v, w_2) + d(w_2, v') \\ &\leq d(v, w_2) + d(w_2, y) + d(y, v') \\ &< d(v, w_2) + \delta + r. \end{aligned}$$

Caso 2: Existe $w_2 \in [u, v]$, tal que $d(y, w_2) < \delta$

Por la desigualdad del triángulo

$$d(u, v') \leq d(u, w_2) + d(w_2, y) + d(y, v').$$

Entonces necesitamos estimar $d(u, w_2)$. Notemos que

$$\begin{aligned} \rho := d(v, v') &\leq d(v, w_2) + d(w_2, v') \\ &\leq d(v, w_2) + d(w_2, y) + d(y, v') \\ &< d(v, w_2) + \delta + r. \end{aligned}$$

Así $d(v, w_2) > \rho - (\delta + r)$. Entonces tenemos que

$$d(u, w_2) = d(u, v) - d(v, w_2) < t - \rho + (\delta + r),$$

y finalmente obtenemos que

$$d(u, v') < t - \rho + 2(\delta + r) < t,$$

ya que por la desigualdad 1, $\rho > 2(\delta + r)$