

es. 1)

Sia X insieme arbitrario, τ, τ' topologie su X .

Dim. che $\text{Id}: (X, \tau) \rightarrow (X, \tau')$ è continua se e solo se $\tau' \subset \tau$

\Leftrightarrow : $\text{Id}: (X, \tau) \rightarrow (X, \tau')$ continua

$$\Rightarrow \forall A \in \tau' \quad \text{Id}^{-1}(A) = A \in \tau$$

$$\Rightarrow \forall A \in \tau' \quad A \in \tau \Rightarrow \tau' \subset \tau$$

\Leftarrow : $\forall A \in \tau' \quad A \in \tau \Rightarrow \forall A \in \tau' \quad A = \text{Id}(A) = \text{Id}^{-1}(A)$

$$\Rightarrow \forall A \in \tau' \quad \text{Id}^{-1}(A) \in \tau \Rightarrow \text{Id} \text{ continua}$$

q.e.d.

es. 2)

Sia τ topologia su \mathbb{R} generata da $\mathcal{B} = \{[a, b) \mid a < b\}$

Stabilire la continuità delle seguenti funzioni:

1) $\text{Id}: (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$

2) $f: (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$

$$x \longmapsto \lfloor x \rfloor$$

3) $g: (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$

$$x \longmapsto \begin{cases} -1 & \text{se } x < 0 \\ 1 & \text{se } x \geq 0 \end{cases}$$

4) $h: (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$

$$x \longmapsto \begin{cases} -1 & \text{se } x \leq 0 \\ 1 & \text{se } x > 0 \end{cases}$$

\Rightarrow Come è fatta τ ?

$$\mathcal{B} = \{[a, b) \mid a < b\} \Rightarrow \dots \in \tau, \dots \in \tau !!!$$

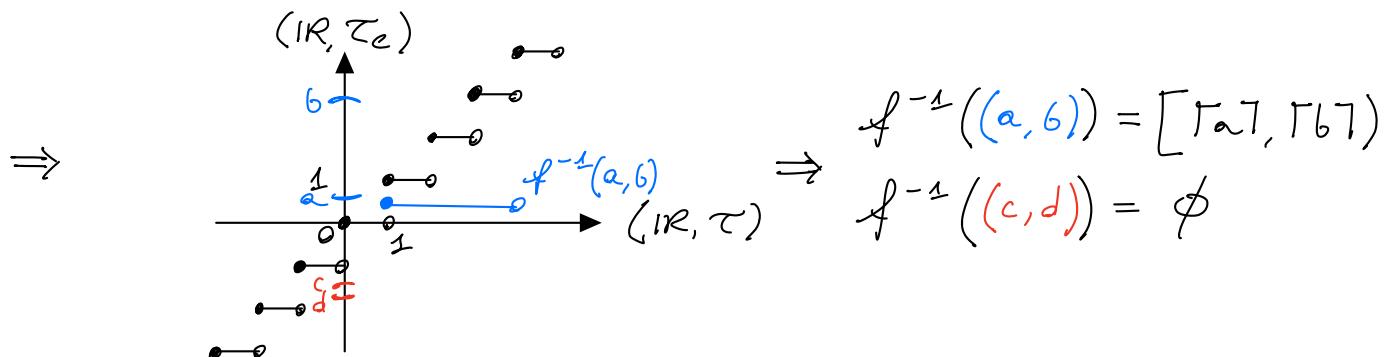
$$(\dots] \notin \tau !!!$$

$$1) \text{Id} : (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$$

Sappiamo dall'es. 1 che è continua se e solo se $\tau_e \leq \tau \checkmark \Rightarrow$ è continua (τ contiene TUTTI gli aperti (c, d) di τ_e , più gli altri [...], quindi $\tau_e \leq \tau$)

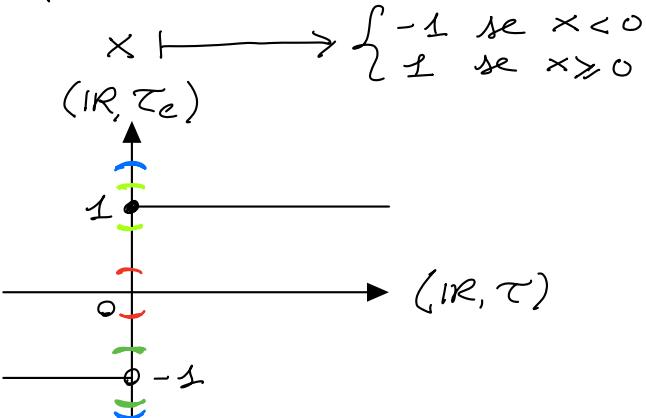
$$2) f : (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$$

$$x \mapsto \lfloor x \rfloor$$



$$\Rightarrow \forall (a, b) \in \tau_e \quad f^{-1}((a, b)) \in \tau \Rightarrow f \text{ continua}$$

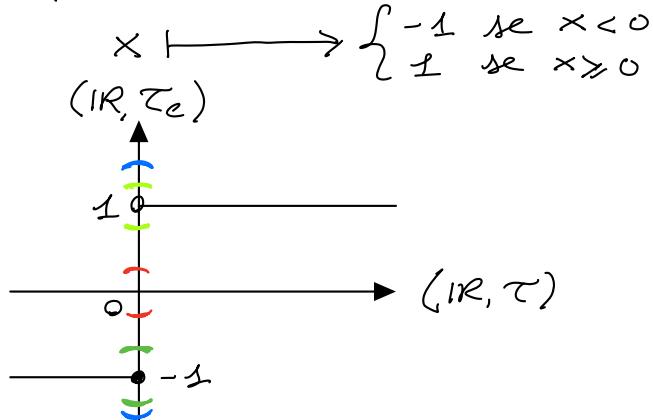
$$3) g : (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$$



$$\Rightarrow g^{-1}((a, b)) = \begin{cases} \emptyset & \text{se } -1, 1 \notin (a, b) \text{ (red)} \\ (-\infty, 0) & \text{se } -1 \in (a, b) \text{ (green)} \\ [0, +\infty) & \text{se } 1 \in (a, b) \text{ (blue)} \\ \mathbb{R} & \text{se } -1, 1 \in (a, b) \end{cases}$$

$$\Rightarrow g^{-1}((a, b)) \in \tau \quad \forall (a, b) \in \tau_e \Rightarrow g \text{ continua}$$

$$4) h : (\mathbb{R}, \tau) \rightarrow (\mathbb{R}, \tau_e)$$



$$\Rightarrow g^{-1}((\alpha, \beta)) = \begin{cases} \emptyset & \text{se } -1, 1 \notin (\alpha, \beta) \quad \text{red} \\ (-\infty, 0] & \text{se } -1 \in (\alpha, \beta) \quad \text{green} \\ (0, +\infty) & \text{se } 1 \in (\alpha, \beta) \quad \text{yellow} \\ \mathbb{R} & \text{se } -1, 1 \in (\alpha, \beta) \quad \text{blue} \end{cases}$$

\Rightarrow se $-1 \in (\alpha, \beta)$, $h^{-1}((\alpha, \beta)) \notin \tau \Rightarrow h$ non è continua

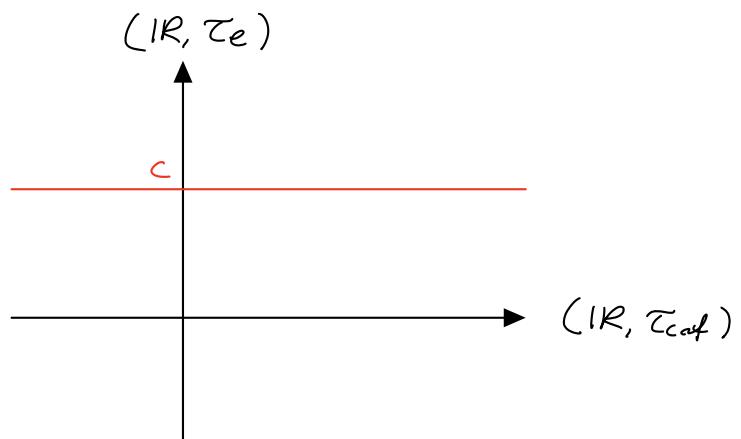
es. 3)

Caratterizzare le funzioni continue da (\mathbb{R}, τ_{cat}) in (\mathbb{R}, τ_e)

\Rightarrow grafica la situazione:

1) se f è costante,
è continua:

$$\text{sia } f = c$$



$$\Rightarrow f^{-1}((\alpha, \beta)) = \begin{cases} \mathbb{R} & \text{se } c \in (\alpha, \beta) \\ \emptyset & \text{se } c \notin (\alpha, \beta) \end{cases} \Rightarrow \mathbb{R}, \phi \in \tau_{cat} \vee$$

\Rightarrow le funzioni costanti sono continue.

2) Mostro che non vi sono altre funzioni continue:

Utilizziamo il concetto di continuità rispetto ai chiusi (in \mathbb{R}_{cat} i chiusi sono gli insiemini finiti)

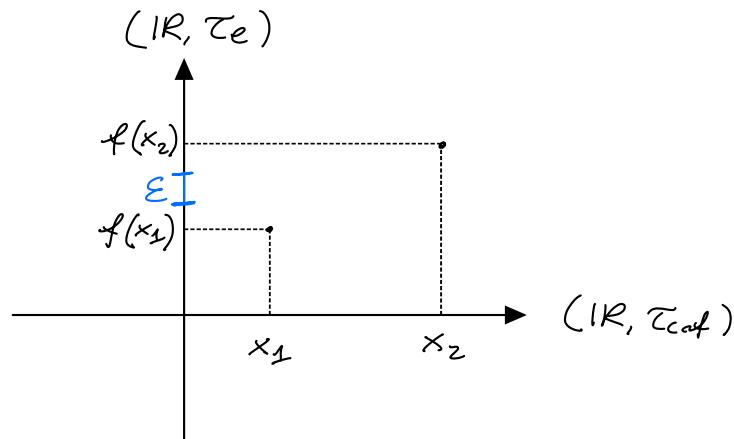
\Rightarrow deve essere $f^{-1}(C) \in \mathbb{R}_{\text{cat}} \quad \forall C \in \mathbb{R}_e$

$\Rightarrow |f^{-1}(C)| < +\infty \quad \forall C \in \mathbb{R}_e$

$\Rightarrow |f^{-1}(\{k\})| < +\infty \quad \forall k \in \mathbb{R}$ se f non è costante !!!

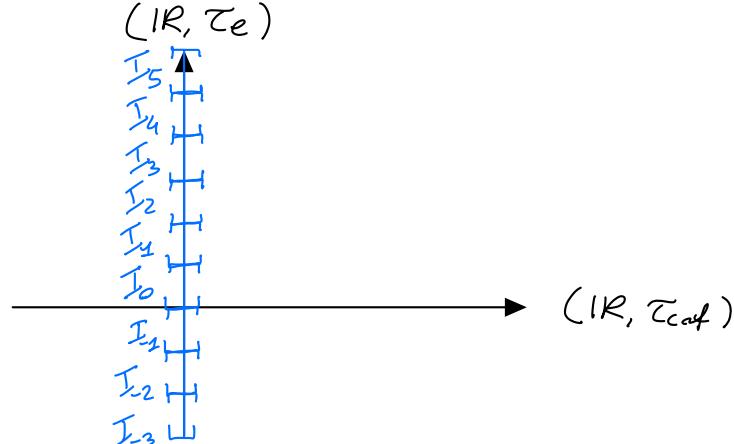
\Rightarrow sia f non costante, allora $\exists x_1, x_2$ con $x_1 \neq x_2$

t.c. $f(x_1) \neq f(x_2)$:



\Rightarrow Sia $0 < \varepsilon < |f(x_1) - f(x_2)|$

\Rightarrow Suddividere \mathbb{R} in intervalli $I_\lambda = [\lambda \cdot \varepsilon, (\lambda+1)\varepsilon]$, $\lambda \in \mathbb{Z}$
sul codominio:



$\Rightarrow f$ non costante $\wedge I_\lambda \in \mathbb{R}_e \quad \forall \lambda \in \mathbb{Z} \Rightarrow f^{-1}(I_\lambda) \neq \mathbb{R}$

$\forall \lambda \in \mathbb{Z} \Rightarrow f^{-1}(I_\lambda) \in \mathbb{R}_{\text{cat}} \wedge f^{-1}(I_\lambda) \neq \mathbb{R} \quad \forall \lambda \in \mathbb{Z}$

$\Rightarrow \bigcup_{\lambda \in \mathbb{Z}} f^{-1}(\mathcal{I}_\lambda) = \mathbb{R}$ MA è un'unione numerabile

di insiemi finiti ($\lambda \in \mathbb{Z}$) \Leftrightarrow assurdo: \mathbb{R} non è numerabile

\Rightarrow le funzioni costanti sono tutte e sole le funzioni continue da $(\mathbb{R}, \tau_{\text{top}})$ in (\mathbb{R}, τ_e)

q.e.d

es. 6)

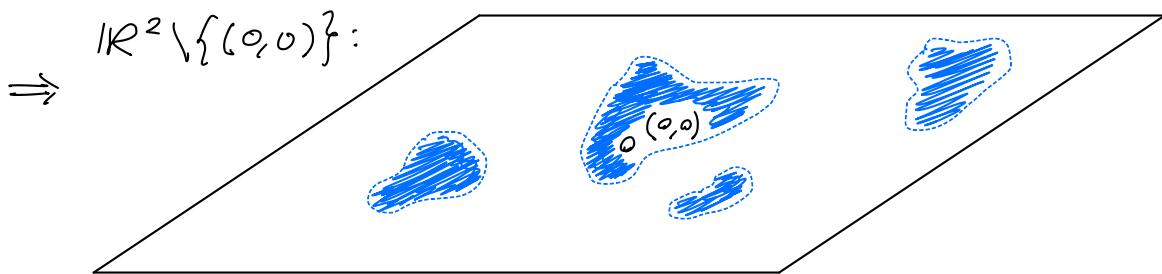
Trovare unomeomorfismo tra $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ con τ_e

e $\mathcal{Q}^1 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 = 1\}$ con τ_e

\Rightarrow Ci sono 2 possibili soluzioni pratiche:

$\Rightarrow \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ è il piano buco, mentre

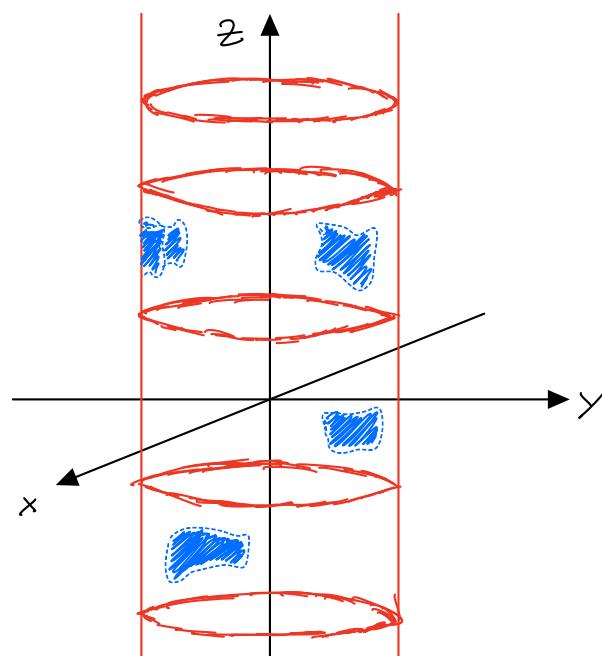
\mathcal{Q}^1 è un cilindro infinito centrato sull'asse z



\Rightarrow gli aperti indotti da τ_e su $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ sono tutte le possibili intersezioni/unioni delle intersezioni di tutte le $B_r(p) \subseteq \mathbb{R}^2$ con $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ stesso.

\Rightarrow gli aperti indotti da τ_e su \mathcal{Q}^1 sono tutte le possibili unioni/intersezioni delle intersezioni di tutte le $B_r(p) \subseteq \mathbb{R}^3$ con \mathcal{Q}^1 stesso.

$\Rightarrow \mathcal{C}^1$:

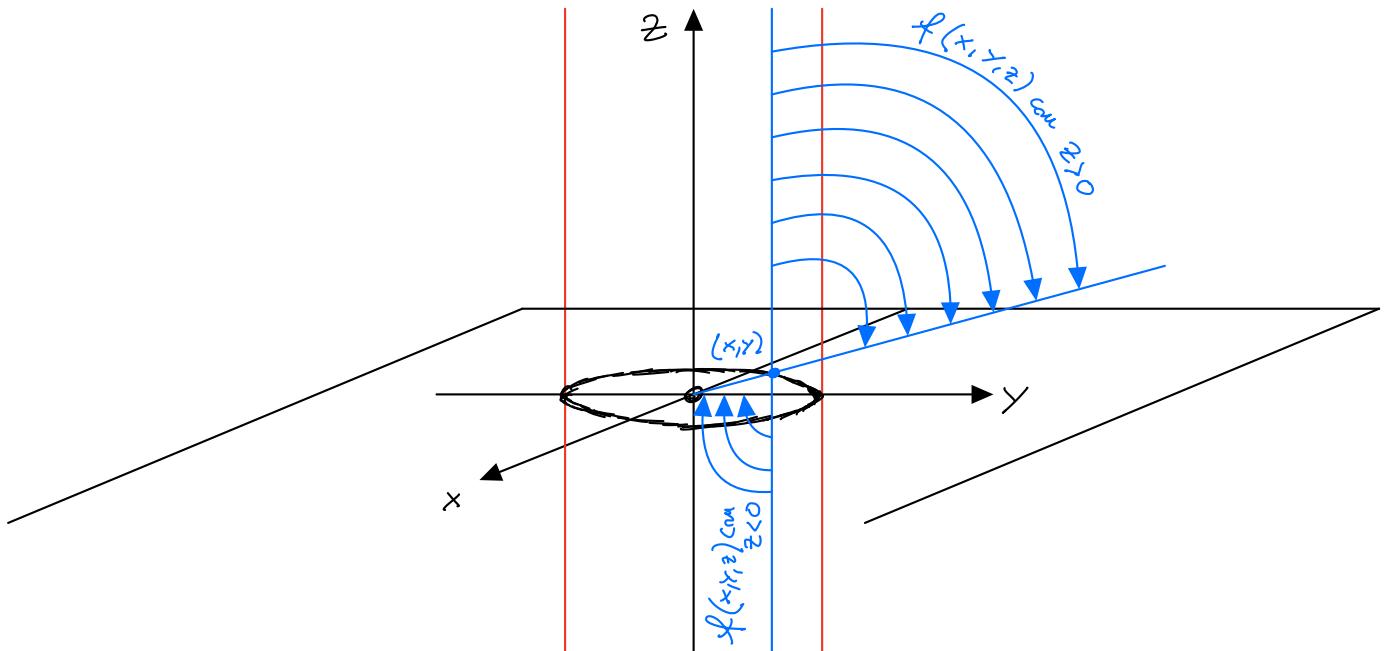


1) Scendiamo di 1 dimensione:

cerchiamo un omomorfismo tra $(-\infty, +\infty)$ e $(0, +\infty)$

$\Rightarrow g(t) = e^t$ è omomorfismo ✓

\Rightarrow pensiamo ad \mathbb{R}^3 come $(\mathbb{R}^2, \tau_e) \times (\mathbb{R}, \tau_e)$:



$\Rightarrow f: \mathcal{C}^1 \rightarrow \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$

$$(x, y, z) \mapsto e^z (x, y) = (x e^z, y e^z)$$

\Rightarrow si verifica facilmente che f, f^{-1} sono biettive e

continua

$\Rightarrow f$ è unomeorfismo \checkmark

2) Utilizza le coordinate cilindriche:

\Rightarrow In $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ si ha: $\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$

con $\rho > 0$, $\theta \in [0, 2\pi]$

$\Rightarrow \mathcal{C}^1 = \{(x, y, z) \mid \rho = 1\}$ con $\theta \in [0, 2\pi]$,

\Rightarrow manda $(\rho \cos \theta, \rho \sin \theta)$ in $\begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \\ \rho \end{pmatrix}$ $z \in \mathbb{R}$

$$\Rightarrow \begin{cases} \cos \theta = \frac{x}{\rho} \\ \sin \theta = \frac{y}{\rho} \end{cases}$$

$$\Rightarrow x^2 + y^2 = \rho^2 \Rightarrow \rho = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \cos \theta = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\ \sin \theta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\ \rho = \sqrt{x^2 + y^2} \end{cases} \Rightarrow \sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1 = \rho \checkmark$$

$$\Rightarrow f: \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\} \longrightarrow \mathcal{C}^1$$
$$(x, y) \longmapsto \left(\frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \sqrt{x^2 + y^2} \right)$$

$\Rightarrow f$ è continua (composizione di funzioni continue e $(x, y) \neq (0, 0)$)

$$\Rightarrow f^{-1}: \mathcal{C}^1 \longrightarrow \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$$
$$(x, y, z) \longmapsto \left(\frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right)$$

$\Rightarrow f^{-1}$ è continuo (polinomi)

$\Rightarrow f, f^{-1}$ sono bijective $\Rightarrow f$ è omorfismo \checkmark