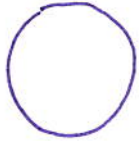


Knotentheorie

4. 9. 2013

Stefan
Knoblauch (1)

1. Knoten
2. Äquivalenz von Knoten
3. Fundamentalgruppe



Unknoten



Kleeblattknoten

Beispiele

1. Def: Knoten

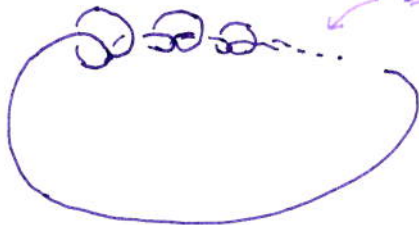
Ein Knoten ist eine einfache, geschlossene Kurve, also

$$k: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3 \text{ stetig}$$

$$k(0) = k(1) \quad (\text{geschlossen})$$

$$k(x) = k(y) \Rightarrow x = y \vee (x=0 \wedge y=1) \vee (x=1 \wedge y=0)$$

„wilder Knoten“:



unendlich
~~beständig~~ viele
Schleifen

2. Def: Knoten

stetig differenzierbar

3. Sei (p_1, \dots, p_n) $p_i \in \mathbb{R}^3 \forall i \in \{1, \dots, n\}$,

dann heißt die Vereinigung von den Strecken

$$[p_1, p_2], [p_2, p_3], \dots, [p_{n-1}, p_n], [p_n, p_1]$$

Polygonzug.

$$:= \{p_n + (p_1 - p_n)t, t \in [0, 1]\} \\ \text{geschlossener}$$

Ein Knoten ist ein einfacher geschlossener Polygonzug.



Unknoten



Kleeblatt

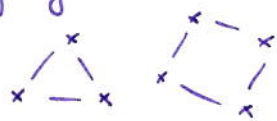
parametrischer Knoten

$$f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$p_1 \quad p_2 \quad \dots \quad p_n$

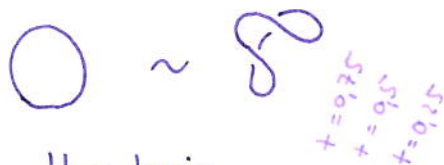
2

Def: Verschlingung

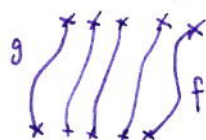


(trivialer Fall)

Äquivalenz



Def Homotopie



$(X, d_x), (Y, d_y)$ metrische Räume

$$f, g: X \rightarrow Y$$

$$h: X \times [0, 1] \rightarrow Y \text{ stetig} \quad \text{Homotopie}$$

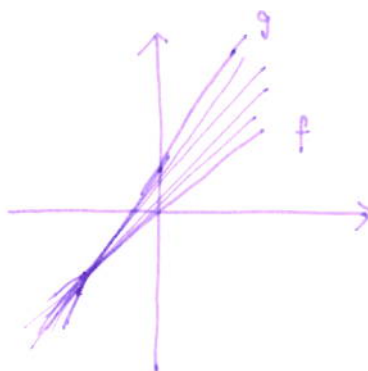
$$\text{mit } h(-, 0) = f \wedge h(-, 1) = g$$

$$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto x$$

$$g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto 2x + 1$$

$$h: \mathbb{R} \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, t) \mapsto (1+t)x + t$$



$$K, J: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$K \sim J \Leftrightarrow \exists H: [0, 1] \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$$

mit $H(-, 0) = K$
 $H(-, 1) = J$
 $H(-, t)$ Knoten $\forall t \in [0, 1]$

Homotopie

Reflexivität:

$$K \sim K$$

$$H: [0, 1] \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$(x, -) \mapsto K(x)$$

Symmetrie:

$$J \stackrel{Halt}{\sim} K$$

$$K \stackrel{H_{rev}}{\sim} J$$

$$H_{rev}(x, t) := \text{Halt}(x, 1-t)$$

(3)

Transitivität:

$$K \stackrel{H_1}{\sim} J$$

$$J \stackrel{H_2}{\sim} L$$

$$H: [0, 1] \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, t) \mapsto \begin{cases} H_1(x, 2t) & , 0 \leq t \leq 0,5 \\ H_2(x, 2t-1) & , 0,5 \leq t \leq 1 \end{cases}$$



$t=0$



$t=0,3$



$t=0,8$



$t=1$

wären jetzt äquivalent

$$K \sim J \Leftrightarrow \exists H: \mathbb{R}^3 \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$$

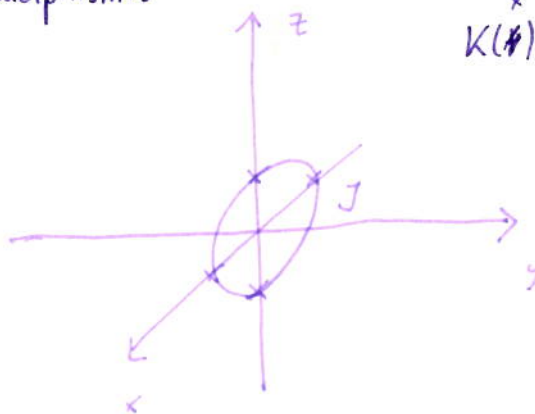
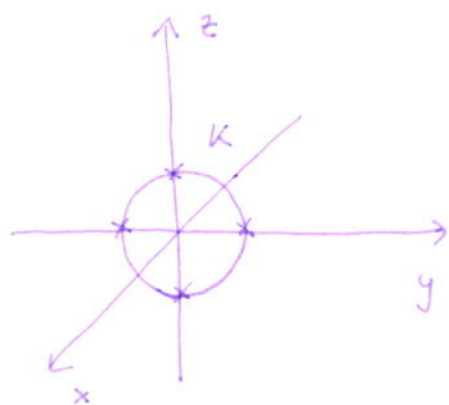
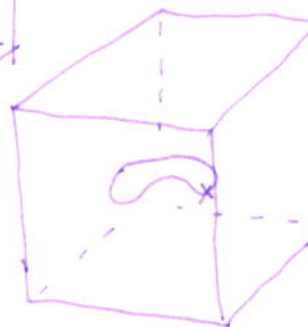
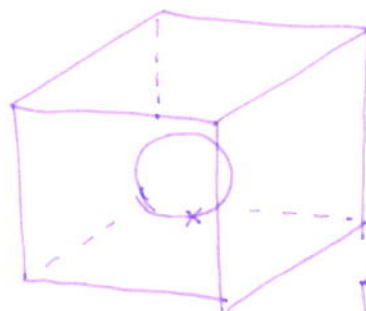
$$H(-, 0) = \text{id}$$

$$H(K(x), 1) = J(x) \quad \forall x \in [0, 1]$$

$$H(-, t) \text{ bij., stetig}$$

$$\text{und } H^{-1}(-, t) \text{ stetig}$$

Homöomorphismus



$$K(\theta) := \begin{pmatrix} 0 & x \\ \cos(2\pi\theta) & \\ \sin(2\pi\theta) & x \end{pmatrix}$$

$$J(x) := \begin{pmatrix} \cos(2\pi x) \\ 0 \\ \sin(2\pi x) \end{pmatrix}$$

$$H\left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, t\right) := \begin{pmatrix} \cos(\frac{\pi}{2}t) & \sin(\frac{\pi}{2}t) & 0 \\ -\sin(\frac{\pi}{2}t) & \cos(\frac{\pi}{2}t) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$H(K(x), 1) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} K(x) \stackrel{!}{=} J(x) \\ = \begin{pmatrix} \cos(2\pi x) \\ 0 \\ \sin(2\pi x) \end{pmatrix}$$

$$P: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2 \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$P[K]$ Knoten

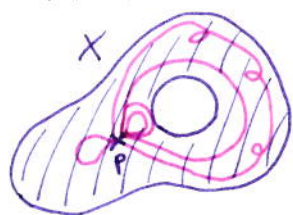


reguläre Position

→ ^{ie} nur 2 Punkte des Knotens haben das selbe Bild

→ kein Eckpunkt darf auf einen Punkt abgebildet werden, auf den ein anderer Punkt abgebildet wurde

$(X, d), p \in X$



Sei $f, g: [0, 1] \rightarrow X$

$$(f \star g)(t) := \begin{cases} f(2t) & , 0 \leq t \leq 0,5 \\ g(2t-1) & , 0,5 \leq t \leq 1 \end{cases}$$

$$\Omega(X, p) = \{ \text{Kurven } k: [0, 1] \rightarrow X \text{ mit } k(0) = k(1) = p \}$$

$$\begin{array}{c} f_1 \quad f_2 \quad f_3 \\ \text{((x)---(x)---(x)---(x))} \\ f(0, 25) \end{array} \quad f = (f_1 \star f_2) \star f_3$$

$$\begin{array}{c} \text{((x)---(x)---(x)---(x))} \\ f(0, 5) \end{array} \quad f = f_1 \star (f_2 \star f_3)$$

$K \sim J \Leftrightarrow K$ homotop zu J
mit festem Endpunkt

$$\Omega(X, p) / \sim =: \pi_1(X, p)$$

$\Leftrightarrow \exists H: [0, 1] \times [0, 1] \rightarrow X$ stetig
mit $H(-, 0) = K$

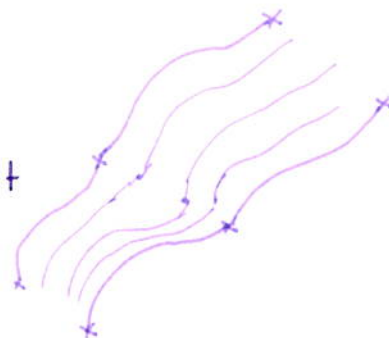
$$H(-, 1) = J$$

$$H(0, t) = H(1, t) = p \quad \forall t$$

$$*: \pi_1(X, p) \times \pi_1(X, p) \rightarrow \pi_1(X, p),$$

$$([a], [b]) \mapsto [a \circ b]$$

Sei $a, a', b, b' \in \Omega(X, p)$ und gelte $a \sim a'$ und $b \sim b'$
 $a \circ b \sim_{H_3} a' \circ b'$



$$H_3: [0, 1] \times [0, 1] \rightarrow X, \quad H_3(-, t) := H_1(-, t) \star H_2(-, t)$$

Fundamentalgruppe von \mathbb{R}^3

$$\pi_1(\mathbb{R}, 1) = \{0\}$$

von $\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$

$$\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}, 1) = \{0\}$$

von $\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$

$$\pi_1(\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}, 1) = \mathbb{Z}$$

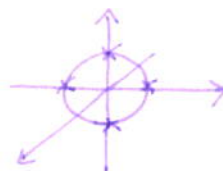
Beispiele



$$\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}$$



$$\mathbb{Z} * \mathbb{Z}$$



$$\mathbb{Z}$$

Rem: π_1 ist ein Functor von der Kategorie der (punktierten) topologischen Räume in die Kategorie der Gruppen. Neben anderen Functoren (Homologie, Kohomologie, ...) bildet er eine fundamentale Verbindung zwischen Topologie und Algebra.

Wiederholung:

- Knoten: stetig diff. bare Einbettung
- Äquivalenz von Knoten: Homotopie
- Verschlingung: "Knoten mit mehreren Komponenten"

$$S^1 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$h_+ : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$h_0 = \text{id}$$

$$h_+ | K_1 | = K_2$$



"Borromäische Ringe"

Frage: Wie kann man feststellen, ob zwei geg. Knoten äquivalent sind?

Reidemeister - Bewegungen

Typ I: \Leftrightarrow

Typ II: \Leftrightarrow

Typ III: \Leftrightarrow

Satz: Zwei Knoten (Verschlingungen) sind genau dann äquivalent, wenn sie sich nur durch Reidemeister - Bew. unterscheiden.

Bem: $\underset{\text{I}}{\sim}$ $\underset{\text{II}}{\sim}$ \sim

$\underset{\text{II}}{\sim}$ $\underset{\text{III}}{\sim}$ $\underset{\text{II}}{\sim}$

Die Kauffman - Klammer

Idee: Ordne jedem Knotendiagramm ein Polynom zu, um dadurch die Knoten zu unterscheiden.

Def: Die Kauffman - Klammer ist eindeutige Abb.

$$\langle \cdot \rangle : \{ \text{nicht-orient. Diagramme} \} \rightarrow \mathbb{Z}[A, A^{-1}], \text{ mit}$$

$$(i) \langle O \rangle = 1$$

$$(ii) \langle D \sqcup O \rangle = (-A^{-2} - A^2) \langle D \rangle$$

$$(iii) \langle \text{crossing} \rangle = A \langle \text{smooth} \rangle + A^{-1} \langle \text{smooth} \rangle$$

Bsp: (Linkshändiger) Kleeblattknoten

$$\langle \text{Kleeblattknoten} \rangle = A \cdot \langle \text{Link} \rangle + A^{-1} \langle \text{Rechts} \rangle = -A^4 - A^{-4} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} \langle \text{Link} \rangle &= A \cdot \langle \text{Link-Link} \rangle + A^{-1} \langle \text{Link-Rechts} \rangle = -A^3 \langle \infty \rangle \\ &= (-A^{-2} - A^2) \cdot \langle \infty \rangle \\ &= (A \cdot \langle 00 \rangle + A^{-1} \langle \infty \rangle) \cdot (-A^{-2} - A^2) \\ &= A^6 \end{aligned}$$

$$\text{insg.} = A^7 - A^3 - A^{-5}$$

Invarianz unter Reidemeister-Bew:

$$\begin{aligned} \text{Typ II: } \langle \text{II} \rangle &= A \langle \text{IIa} \rangle + A^{-1} \langle \text{IIb} \rangle \\ &= A (A \langle \text{IIa} \rangle + A^{-1} \langle \text{IIa} \rangle) + A^{-1} (A \langle \text{IIb} \rangle + A^{-1} \langle \text{IIb} \rangle) \\ &= \langle \text{II} \rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Typ III: } \langle \text{III} \rangle &= A^{-1} \langle \text{IIIa} \rangle + A \langle \text{IIIb} \rangle = \langle \text{III} \rangle \\ &= \langle \text{III} \rangle \\ &= \langle \text{III} \rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Typ I: } \langle \text{I} \rangle &= -A^3 \langle \text{I} \rangle \\ \langle \text{I} \rangle &= -A^{-3} \langle \text{I} \rangle \end{aligned}$$

Idee: Zähle die Überkreuzungen im Diagramm mit



positive
Überkreuzung



negative
Überkreuzung

$$\text{Def: } w(D) = \#(\text{pos. Ü.}) - \#(\text{neg. Ü.})$$

Verwindung

$$\leadsto X(D) = (-A^3)^{-w(D)} \langle D \rangle$$

ist invariant unter allen Reidemeister-Bew!

Def: Jones-Polynom : $V(D) := X(D)$ mit $A = t^{-1/4}$

Bsp: $D = K_L$

gespiegelt: K_R

$$w(D) = -3$$

$$V(K_L) = (-A^3)^3 (A^7 - A^3 - A^{-5}) \quad V(K_R) = -t^4 + t^3 + t$$

$$= -A^{16} + A^{12} + A^4$$

$$= -t^{-4} + t^{-3} + t^{-1}$$

$$t = A^{-4}$$

gespiegelt

A und A^{-1} vertauscht
bzw t und $t^{-1/4}$

$$\text{allgemein: } \langle \overline{K} \rangle = \langle K \rangle$$

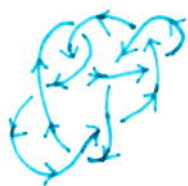
$$K_L \neq K_R$$

Offene Frage: Ist der Unknoten der einzige Knoten mit $V(K)=1$

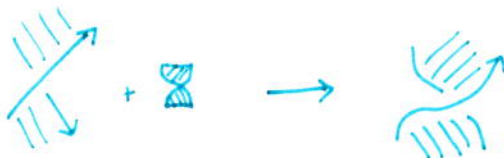
Seifert-Flächen



Seifert Algorithmus:



\leadsto disjunkte Kreise \leadsto auffüllen durch Scheiben



\leadsto



Wiederholung Fundamentalgruppe $\pi_1(X)$

Definition: $\pi_1(X, x_0) := \{ \text{Wege } \alpha: I \rightarrow X \mid \alpha(0) = \alpha(1) = x_0 \} / \sim$ Homotopie
 $\hookrightarrow x_0$ ist fester Basispunkt

mit festem Anfangs- und Endpunkt $x_0 \sim \bar{A} \mathbb{R}$ heißt Fundamentalgruppe von X mit Basispunkt x_0 .

$$\alpha \sim \beta \iff \exists H: I \times I \rightarrow X \text{ stetig}$$

$$H(0, t) = \alpha$$

$$H(1, t) = \beta$$

~~Weg~~ $t \mapsto H(s, t)$ ist "geöffnete Kurve"
 \uparrow fort mit $H(s, 0) = H(s, 1) = x_0$

Gruppenstruktur:

$$[\alpha] \cdot [\beta] := [\alpha * \beta]$$

~~Weg~~
 durchläuft erst α , dann β



$$\alpha * \beta(t) = \begin{cases} \alpha(2t), & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ \beta(2t-1), & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases}$$

Sei $U: S^1 \rightarrow \mathbb{R}^3$ Knoten

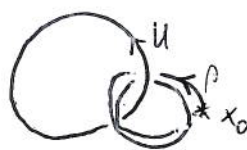
Definition der Knotengruppe: $\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus U)$ heißt Knotengruppe

Bsp.: $\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus U) \cong \mathbb{Z}$
 \uparrow Unknoten



$$[x_0] \triangleq 0$$

$$[\alpha] \triangleq 1$$



$$[\beta] \triangleq 2$$

Wie lässt sich die Knotengruppe eines komplizierteren Knoten berechnen?

Gruppendarstellungen mit Erzeugern und Relationen:

2

$$G = \langle x_1, x_2, \dots, x_n \rangle \quad \text{freie Gruppe über } n \text{ Erzeugern}$$

↳ d.h. keine Relationen

$$= \left\{ e, x_1, \dots, x_n, x_1^{-1}, x_1 x_2, x_2 x_1, \dots \right\}$$

"Wörter aus x_1, \dots, x_n "

Relationen: ~~_____~~

$$G = \langle x_1, x_2, \dots, x_n \mid r_1, \dots, r_k \rangle$$

r_i : Polynom in x_1, \dots, x_n

$$= \left\{ e, x_1, \dots, x_n, x_1^{-1}, x_1 x_2, x_2 x_1, \dots \right\} / \sim$$

\nwarrow
 $r_i = e$

$$\text{z. B. } \langle x_1, x_2 \mid r_1 = x_1 x_2 \rangle = \langle x_1 \rangle \cong \mathbb{Z}$$

\nwarrow
 $x_1 x_2 = e$
 $x_2 = x_1^{-1}$

$$\langle x_1 \mid r_1 = x_1^k \rangle = \langle x_1 \mid x_1^k = e \rangle \cong \mathbb{Z} / k\mathbb{Z}$$

Freies Produkt von Gruppen:

$$G = \langle x_1, x_2, \dots \mid r_{x_1}, r_{x_2}, \dots \rangle$$

$$H = \langle y_1, y_2, \dots \mid r_{y_1}, r_{y_2}, \dots \rangle$$

$$\Rightarrow G * H = \langle x_1, x_2, \dots, y_1, y_2, \dots \mid r_{x_1}, r_{x_2}, \dots, r_{y_1}, r_{y_2}, \dots \rangle$$

Die Wirtinger-Darstellung:

3

Algorithmus zur Berechnung der Knotengruppe

- Wähle reguläre Projektion von K (wie in Bsp.) auf (x, y) -Ebene
- Für jeden Bogen j wähle Erzeuger a_j von $\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus K)$
- für jede Kreuzung v gibt es eine Relation R_v gemäß



$$R_v = a_j^{-1} a_k a_j a_k^{-1}$$

$$Id. \quad a_j = a_k a_j a_k^{-1}$$



$$R_v = a_j a_k^{-1} a_j^{-1} a_k$$

$$a_j = a_k^{-1} a_j a_k$$

- Die Knotengruppe von K ist gegeben durch

$$\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus K) = \langle a_j, j \text{ Bogen} \mid R_v, v \text{ Kreuzung} \rangle$$

Beispiel: $\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus K) = \langle a \rangle = \mathbb{Z}$

$$\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus LK) = \langle a, b, c \mid R_{v_1}, R_{v_2}, R_{v_3} \rangle$$

$$= \langle a, b, c \mid \begin{array}{l} c = a b a^{-1} \\ b = c a c^{-1} \\ a = b c b^{-1} \end{array} \rangle$$

$$= \langle a, b \mid \begin{array}{l} (i) b = (a b a^{-1}) a (a b a^{-1})^{-1} = a b a b^{-1} a^{-1} \\ (ii) a = b (a b a^{-1}) b^{-1} \end{array} \rangle$$

$$\Leftrightarrow b a b a^{-1} b^{-1} a^{-1} = e$$

$$\Leftrightarrow a b a b^{-1} a^{-1} b^{-1} = e \Leftrightarrow (i)$$

$$= \langle a, b \mid a b a b^{-1} a^{-1} b^{-1} = e \rangle$$



$$R_{v_1} = c^{-1} a b c$$

$$R_{v_2} = b^{-1} c a b$$

$$R_{v_3} = a^{-1} b c a$$

Beweis der Wirtinger-Darstellung:

(5)

- Projektion eines Knoten K auf die Ebene derart, dass es höchstens Doppelpunkte (als Kreuzungen) gibt. Im Fall eines Doppelpunktes muss angegeben werden, welcher ^{Bogen} ~~Zweig~~ von K dabei oben ist (reguläre Projektion)

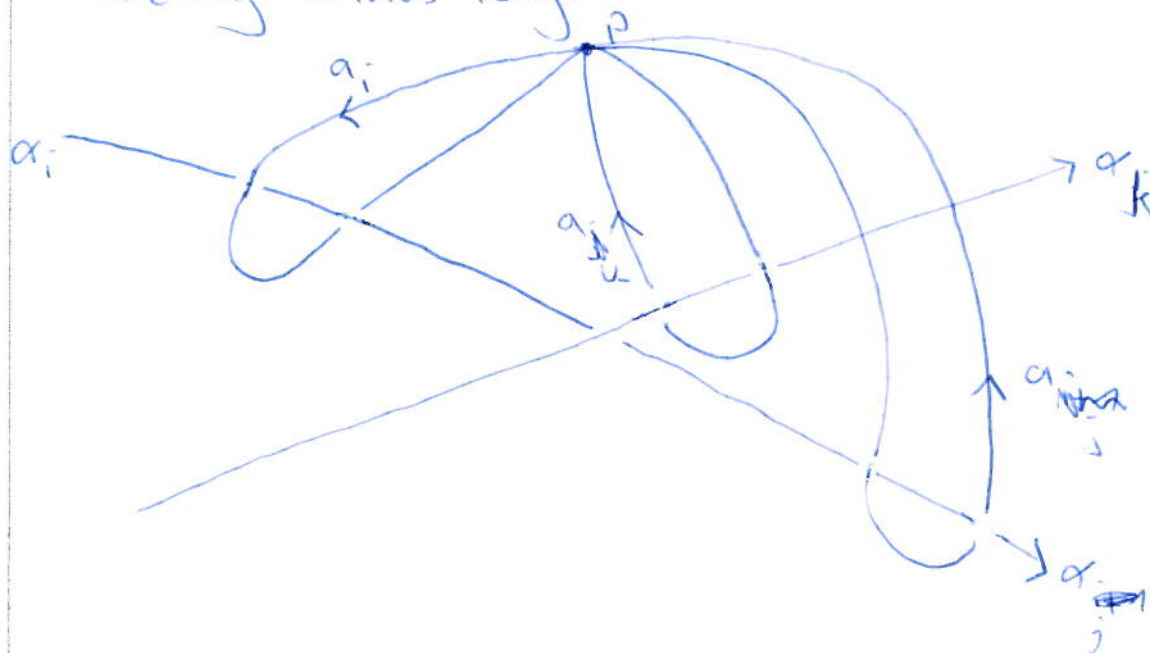


- $\pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus K)$ ist gegeben durch Schleifen α_i , durch diese Knotenbögen

Folglich hat man genau so viele Erzeuger wie es Kreuzungen gibt. Wir wählen eine Orientierung für den Knoten K und orientieren dann nach der Rechte-Hand-Regel die Erzeuger α_i um die Bögen α_i .



Es ist auch sinnvoll die Indizierung so anzuordnen, dass dem unteren Bogen α_i in eine Kreuzung hinein der Bogen α_j aus der Kreuzung hinaus folgt



Beweis des Algorithmus (benötigt braucht den Satz von Seifert-van-Kampen):

6

Wir können annehmen, dass jeder Bogen α_i des Knotens K in der Ebene $z=1$ liegt, abgesehen von einem vertikalen Teilstück an jedem Bogenende (auf Höhe der Kreuzungen), welche nach $z=0$ heruntergeht. Der Endpunkt von α_i kann dann mit dem Anfangspunkt von α_{i+1} durch das Bogenstück β_{ij} in der Ebene $z=0$ verbunden werden, das unter dem Bogen α_i oberem Bogen der Kreuzung α_j verläuft. Wir nehmen dann das Komplement $\mathbb{R}^3 \setminus K$ wobei N ~~nehmen~~ ^{definiert} ~~Man nimmt~~ ^{Man nimmt} N , die Umgebung des Knotens K .

Knotens K .

Man definiert nun N , eine Quader-Umgebung des Knotens K mit Seitenlänge ε , deren Mittelpunkt auf K liegt und wobei ε klein genug ist um sicherzustellen, dass $\mathbb{R}^3 \setminus N$ ein Deformationsretrakt von $\mathbb{R}^3 \setminus K$ ist, d.h.

Deformationsretrakt ist Spezialfall von

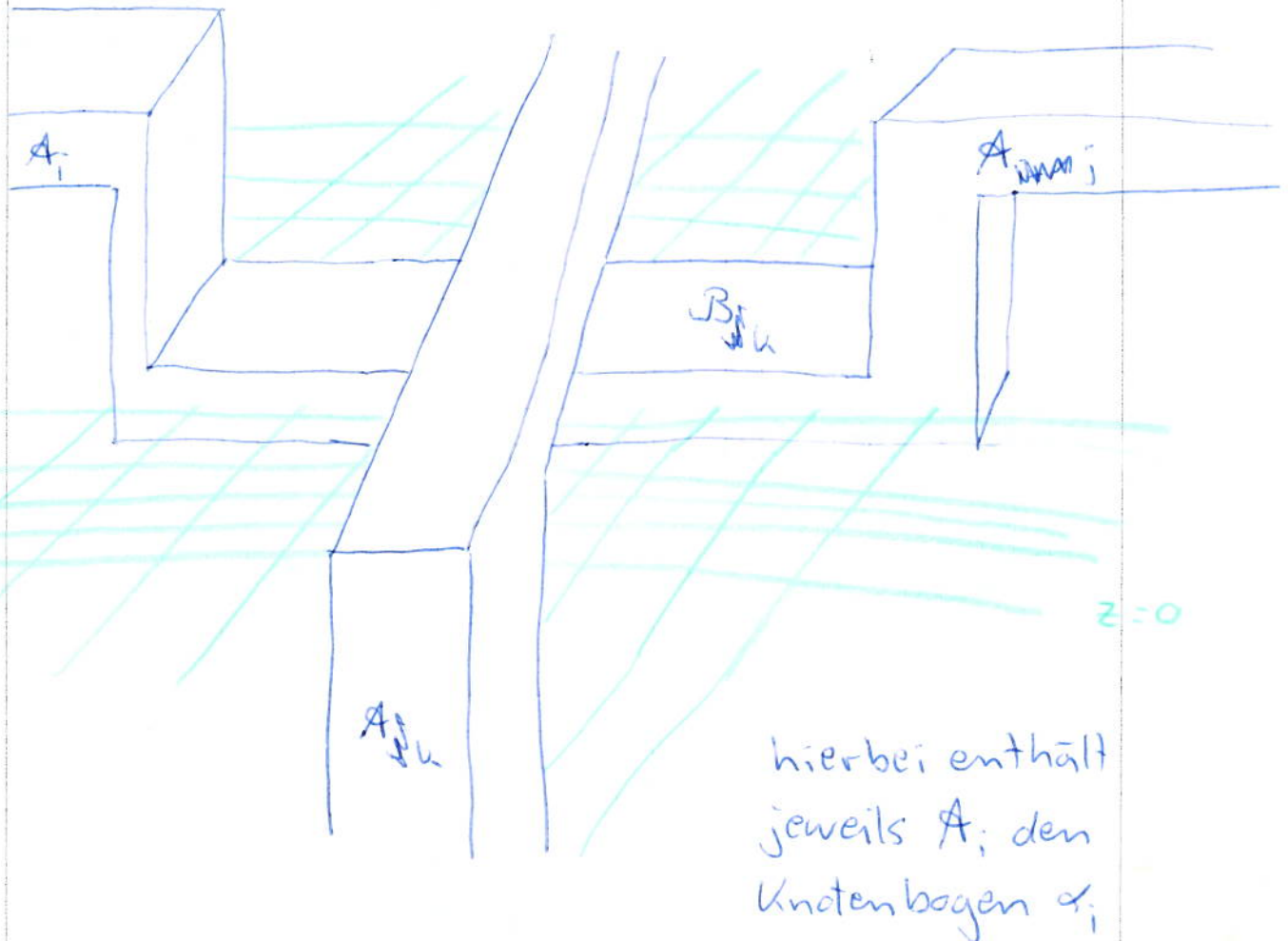
Homotopieäquivalenz

X, Y homot.-äquiv.

$\Leftrightarrow \exists \begin{matrix} f: X \rightarrow Y \\ g: Y \rightarrow X \end{matrix} \quad \begin{matrix} \text{stetig} \\ \text{"} \end{matrix}$

s.d. $f \circ g \sim \text{id}_Y$

$g \circ f \sim \text{id}_X$
↑
homotop

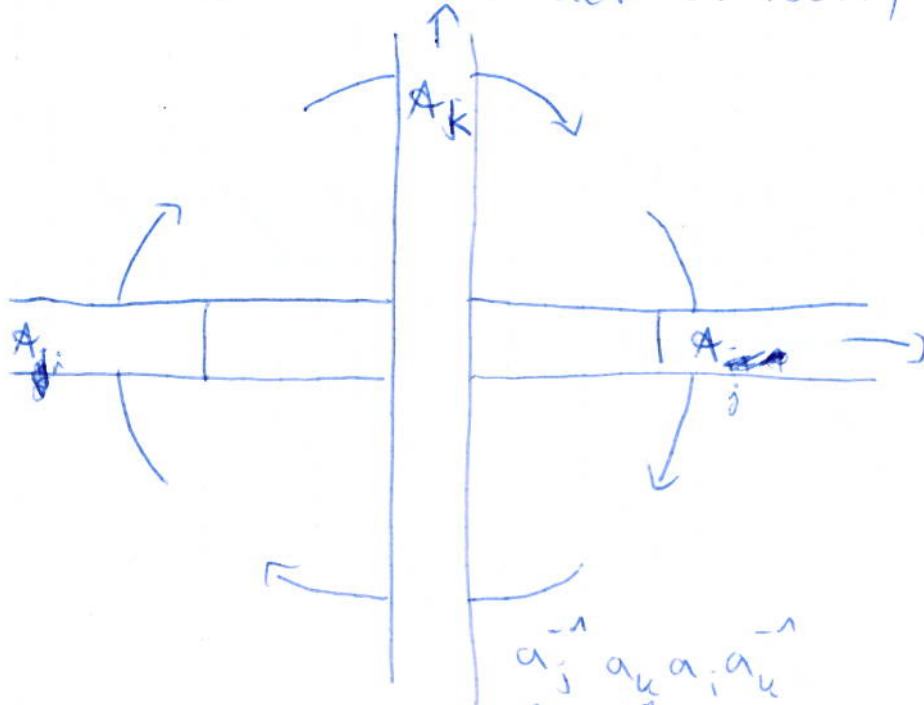


- Man definiert $A = \{z > 0\} \setminus N$
 Nun umkreisen $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ den verdickten Knotenbogen, wobei α_1 die Schleife ist, die um den Tunnel A_i verläuft
- Man definiert $B = \{z < \frac{\epsilon}{2}\} \setminus N$ ist ein offener Halbraum mit „Gräben“ an den Stellen der $B_{j,k}$ -Tunnel. B ist einfach zusammenhängend, d.h. $\pi_1(B) = \{1\}$
 Legt man Schleifen in B , so können diese stets an den Gräben „verbeigezogen“ werden und sind damit nullhomotop.
- $A \cap B = \{0 < z < \frac{\epsilon}{2}\} \setminus N$ ist eine unendliche verdickte Ebene mit n Löchern an den Stellen der $B_{j,k}$ -Gräben (die obere Hälfte der

Gräben)

Daher gilt $\pi_1(A \cap B) =$ freie Gruppe mit n Erzeugern

Der typische Erzeuger von $\pi_1(A \cap B)_k$ ist ein Kreis um einen der Gräben,



hat also die Form $a_j^{-1} a_k a_i a_k^{-1}$ in $\pi_1(A)$ oder $a_k^{-1} a_j a_i a_k$ im Fall der zweiten Art der Kreuzung von vorher und 1 bei $\pi_1(B)$. Mit dem Satz von Seifert-van-Kampen erhält man dann die Wirtinger-Darstellung für

$$\pi_1(A \cup B) = \pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus N) = \pi_1(\mathbb{R}^3 \setminus U)$$