

Elisa Antuca

Massimo Bertolotti

“Tutto quello che avreste voluto sapere sulla Geometria 2*

***Ma non avete mai osato chiedere”**



NOTE PER LA LETTURA

“Un matematico è una macchina per trasformare caffè in teoremi.”

ALFRÉD RÉNYI, studioso del teorema di Van Moka-mpen.

SENZA troppe pretese di formalità, com’è intuibile dal termine dal termine tecnico *manualazzo* e dalle citazioni a inizio capitolo, queste note sono nate come appunti a quattro mani basati sul corso di *Geometria 2* tenuto dai docenti Alberto Albano, Cinzia Casagrande ed Elena Martinengo nell’Anno Accademico 2020-2021 presso il Dipartimento di Matematica dell’Università degli Studi di Torino.

Il corso è diviso in *cinque* parti, pertanto abbiamo ritenuto opportuno dividere in altrettante parti il testo, seguendo l’ordine delle lezioni: Topologia generale, Omotopia, Classificazione delle superfici topologiche, Approfondimenti di Algebra Lineare e infine Geometria proiettiva. I prerequisiti necessari sono gli argomenti trattati nei corsi di *Geometria I*, *Algebra I* e *Analisi I*.

In aggiunta a ciò, potete trovare a fine libro delle utili *postille* con alcune digressioni interessanti, nonché tabelle ed elenchi riepilogativi dei teoremi, delle definizioni e delle proprietà affrontate.

Per quanto ci piacerebbe esserlo, non siamo *esseri infallibili*: ci saranno sicuramente sfuggiti degli errori (o degli *orrori*, la cui causa è solamente degli autori che non hanno studiato bene e non dei professori, chiaramente), per cui vi chiediamo gentilmente di segnalarceli su <https://maxmaci.github.io> per correggerli e migliorare le future edizioni del *manualazzo*.

I disegni sono stati realizzati da Massimo Bertolotti, l’addetto alla grafica e ai capricci di *LATeX* (ed è molto capriccioso, fidatevi). Chi volesse dilettarsi può cercare di distinguere chi fra i due autori ha scritto cosa, non dovrebbe essere troppo difficile.

Terza edizione, compilato il 28 agosto 2023.



This work is licensed under a [Creative Commons Attribution-ShareAlike 4.0 International License](#).

INDICE

INDICE ii

I TOPOLOGIA GENERALE I

1 SPAZI TOPOLOGICI 3	
1.I Spazio topologico 3	
1.I.I Distanza e spazi metrici 4	
1.I.2 Finezza: confronto di topologia 7	
1.I.3 Base della topologia 7	
1.I.4 Altri concetti topologici: chiusura, interno, frontiera e densità 9	
1.I.5 Intorni 10	
1.2 Funzioni continue II	
1.3 Omeomorfismi 13	
1.5 Topologia indotta 15	
1.6 Sottospazio topologico 15	
1.6.1 Immersione 16	
1.7 Topologia prodotto 17	
1.8 Assiomi di separazione: T ₁ e Hausdorff 20	
1.9 Proprietà topologica 24	
2 CONNESSIONE E COMPATTEZZA 27	
2.1 Connessione 27	
2.1.1 Connessione per archi 29	
2.1.2 Connessione nella topologia euclidea 32	
2.1.3 Unioni e prodotti di spazi connessi 33	
2.1.4 Spazi connessi non c.p.a. 34	
2.1.5 Componenti connesse 37	
2.2 Compattezza 38	
2.2.1 Relazioni fra compattezza e altre proprietà topologiche 40	
3 GRUPPI TOPOLOGICI 45	
3.I Gruppi topologici 45	
4 TOPOLOGIA QUOZIENTE 51	
4.I Topologia quoziante 51	
4.2.1 Identificazione 52	
4.2.2 Quozienti tipici 54	

4.4.1	Quoziente di Hausdorff	58
5	AZIONI DI GRUPPO	61
5.1	Azione di un gruppo su un insieme	61
5.2	Stabilizzatore di un elemento	62
5.3	Azione per omeomorfismi	63
5.3.1	Spazio proiettivo reale	67
6	ASSIOMI DI NUMERABILITÀ E SUCCESSIONI	69
6.1	Numerabilità	69
6.2	Successioni	73
6.2.1	Punti di accumulazione	74
6.2.2	Sottosuccessioni	75
6.3	Successioni e compatti	77
6.3.1	Compattezza per successioni	78
6.4	Spazi metrici completi	79
II	OMOTOPIA	83
7	OMOTOPIA	85
7.1	Lemma di incollamento	85
7.2	Componenti connesse e componenti c.p.a.	86
7.3	Omotopia tra funzioni continue	88
7.5	Equivalenza omotopica	91
7.5.1	Spazi contraibili	92
7.6	Retratti e retratti di deformazione	95
8	GRUPPO FONDAMENTALE	101
8.1	Omotopie fra cammini	101
8.3	Gruppo fondamentale	106
8.3.1	Dipendenza dal punto base	107
8.4.1	Mappe continue e omomorfismo di gruppi	109
8.5	Digressione: Categorie	110
8.5.1	Funtori	111
8.6	Omeomorfismi e gruppi fondamentali	114
8.9	Numero di Lebesgue	117
8.10	Teorema di Van Kampen sui generatori	119
8.12	Gruppo fondamentale della sfera	121
8.13	Gruppo fondamentale della circonferenza	122
8.13.1	Mappa esponenziale	122
8.13.2	Sollevamento	123
8.13.3	Dimostrazione del gruppo fondamentale della circonferenza	127
8.13.4	Alcune conseguenze del gruppo fondamentale della circonferenza	128
8.13.5	Gruppo fondamentale del prodotto	130
8.14	Alcuni esempi di gruppi fondamentali	131
8.14.1	Toro	131
8.14.2	Un gruppo fondamentale non abeliano	131
8.14.3	Spazio proiettivo reale	131

III CLASSIFICAZIONE DELLE SUPERFICI TOPOLOGICHE 135

9 VARIETÀ TOPOLOGICHE 137	
9.1 Varietà topologiche 137	
9.1.1 Dimensione 1 139	
9.1.2 Dimensione 2 139	
9.2 Somma connessa di superfici compatte 143	
9.3 Classificazione delle superfici topologiche compatte 148	
9.3.1 Triangolazione 149	
9.3.2 Dimostrazione del teorema di classificazione: prima parte 149	
9.4 Orientabilità 154	
9.5.1 Dimostrazione del teorema di classificazione: seconda parte 155	
9.6 Suddivisione di una superficie compatta 156	
9.7 Caratteristica di Eulero 157	
9.7.1 Dimostrazione del teorema di classificazione: terza e ultima parte 158	
9.7.2 Somma connessa e caratteristica di Eulero 159	
9.7.3 Impratichiamoci! Caratteristica di Eulero 160	

IV ALGEBRA LINEARE 161

10 APPROFONDIMENTI DI ALGEBRA LINEARE 163	
10.1 Diagonalizzazione simultanea 163	
10.3 Polinomi e matrici 165	
10.4.1 Ideale di una matrice 166	
10.4.2 Polinomio minimo 166	
10.5 Teorema di Cayley-Hamilton 167	
10.7 Forma canonica di Jordan 170	
10.7.1 Autospazi generalizzati 173	
10.7.2 Esistenza della base dell'autospazio generalizzato che dà la forma di Jordan 178	
10.7.3 Unicità della forma di Jordan 182	
10.7.4 Polinomio minimo e forma di Jordan 182	
10.7.5 Impratichiamoci! Forma canonica di Jordan 184	
10.8 Funzione esponenziale nei complessi 187	
10.8.1 Esponenziale di una matrice quadrata complessa 189	
10.8.2 Calcolo dell'esponenziale di una matrice tramite la forma di Jordan 193	
10.8.3 Impratichiamoci! Funzione esponenziale nei complessi 194	
10.9 Matrici reali e forma di Jordan 196	

V GEOMETRIA PROIETTIVA 199

11 GEOMETRIA PROIETTIVA 201	
11.1 Spazi proiettivi 201	
11.2 Sottospazi proiettivi 202	
11.3 Coordinate omogenee e sistemi di riferimento proiettivo 203	
11.5 Operazioni con i sottospazi 207	

II.6	Punti linearmente indipendenti e in posizione generale	208
II.6.1	Impraticiamoci! Punti linearmente indipendenti	209
II.7	Rappresentazione parametrica di un sottospazio proiettivo	210
II.7.1	Coordinate proiettive e punti in posizione generale	211
II.8	Trasformazioni proiettive	212
II.8.1	Gruppo lineare proiettivo	214
II.8.2	Altri aspetti delle trasformazioni proiettive	215
II.8.3	Trasformazioni proiettive in coordinate	217
II.8.4	Punti fissi di proiettività	217
II.8.5	Impraticiamoci! Trasformazioni proiettive	218
II.9	Geometria affine e geometria proiettiva	219
II.10.1	Chiusura proiettiva di un sottospazio affine	223
II.10.2	Un esempio di proiettività	226
II.10.3	Impraticiamoci! Geometria affine e geometria proiettiva	227
II.11	Digressione: spazi proiettivi complessi	227
II.13.1	Retta proiettiva complessa	231
II.15	Birapporto	233
II.15.1	Birapporto e trasformazioni proiettive	236
II.16.1	Eserciziamoci! Birapporto	239
II.17	Piano proiettivo duale	239
II.17.1	Fascio di rette	239
II.17.2	Spazi vettoriali duali e spazi proiettivi duali	241
II.17.3	Impraticiamoci! Piano proiettivo duale	242
12	CONICHE PROIETTIVE	243
I2.1	Curve algebriche piane proiettive	243
I2.2	Coniche proiettive	245
I2.2.1	Classificazione delle coniche proiettive complesse	247
I2.3.1	Classificazione delle coniche proiettive reali	247
I2.4	Curve algebriche piane affini e chiusura proiettiva	248
I2.5	Classificazione affine delle coniche nel caso complesso	251
I2.6	Polinomi omogenei in 2 variabili	251
I2.7	Intersezione tra una retta ed una curva	253
I2.7.1	Intersezione tra una retta ed una curva nel piano proiettivo	253
I2.7.2	Intersezione tra una retta ed una curva nel caso affine	255
I2.8	Retta tangente	255
I2.9	Fasci di coniche proiettive	263
I2.9.1	Studio delle coniche degeneri di un fascio	263
I2.10	Parametrizzazione delle coniche nel piano proiettivo	265
I2.10.1	Impraticiamoci! Fasci di coniche proiettive	270

VI TUTTO QUELLO CHE NON AVRESTE VOLUTO SAPERE SULLA GEOMETRIA*

(* E CHE AVETE OSATO CHIEDERE) 273

A NOTE AGGIUNTIVE 275

A.I Capitolo I: spazi topologici 275

A.I.1 Alcune proprietà della continuità 275

A.I.2 Strutture topologiche e unione/intersezione insiemistica 276

A.1.3	Strutture topologiche e prodotto cartesiano	279
A.2	Capitolo 2: connessione e compattezza	281
A.2.1	Prodotto di c.p.a.	281
A.2.2	Intersezione di compatti	281
A.3	Capitolo 4: topologia quoziante	282
A.3.1	Quoziente Hausdorff da contrazione su compatto	282
A.4	Capitolo 6: assiomi di numerabilità e successioni	282
A.4.1	Non prima numerabilità del quoziante	282
A.5	Capitolo 7: omotopia	283
A.5.1	Retratto di uno spazio di Hausdorff	283
A.6	Capitolo 8: gruppo fondamentale	284
A.6.1	La categoria Ktop	284
A.6.2	Funzioni iniettive e sottogruppi fondamentali	284
A.6.3	Un caso di proiezione stereografica	285
A.6.4	Gruppi liberi	286
A.6.5	Somma wedge	287
A.7	Capitolo 10: approfondimenti di Algebra Lineare	287
A.7.1	Determinante di una matrice a blocchi	287
A.7.2	Convergenza uniforme	289
A.8	Capitolo 11: geometria proiettiva	289
A.8.1	Regola di Cramer	289
A.9	Capitolo 12: coniche proiettive	290
A.9.1	Regola di Cartesio	290
B	PROPRIETÀ VARIE ED EVENTUALI	291
B.1	Immagine e controimmagine	291
B.2	Inversa di una matrice 2×2	292
B.3	Invarianti topologici più comuni	292
B.4	Invarianti omotopici più comuni	293
B.5	Invarianti proiettivi	293
C	ELENCHI DELLE DEFINIZIONI E DEI TEOREMI	295
D	RINGRAZIAMENTI	305
	BIBLIOGRAFIA	307

I

TOPOLOGIA GENERALE

CAPITOLO 1

SPAZI TOPOLOGICI

“La Topologia generale è una malattia da cui l’umanità guarirà presto.”

HENRI POINCARÉ, dopo aver letto le prime pagine di un libro di Topologia.

IMAGINIAMO di avere un oggetto costituito di un magico *materiale elastico* che possiamo allungare, piegare, torcere e rimpicciolire a piacere, ma che non possiamo né strappare né incollarne parti. L’oggetto che otteniamo dopo queste deformazioni lo consideriamo “equivalente” a quello iniziale. Che proprietà si mantengono invariate prima e dopo? Il principale scopo della *Topologia* è studiare proprio le proprietà che rimangono invariate da queste deformazioni continue. Per far ciò, è necessario dotare un insieme di una struttura, detta **topologia**, che permetta la definizione di **continuità** di una funzione e di *omeomorfismo*, generalizzando così quelle che abbiamo chiamato “deformazioni”. In questo capitolo ci occuperemo dunque di introdurre questi concetti fondamentali per poi studiare alcuni risultati che ne conseguono. Inoltre, affronteremo alcuni degli *assiomi di separazione* e la nozione di *distanza*.

1.1 SPAZIO TOPOLOGICO

DEFINIZIONE 1.1.1. (SPAZIO TOPOLOGICO CON ASSIOMI DEGLI APERTI).

Uno **spazio topologico** (X, \mathcal{T}) è un insieme X con una famiglia di sottoinsiemi $\mathcal{T} \subseteq \mathcal{P}(X)$ detta **topologia** che soddisfano gli **assiomi degli aperti**:

1. *Il vuoto e l’insieme stesso sono aperti della topologia:* $\emptyset, X \in \mathcal{T}$.
2. *L’unione arbitraria di aperti è un aperto:* dati $\{A_i\}_{i \in I}$ tali che $A_i \in \mathcal{T}, \forall i \in I, |I| \leq \infty$,

$$\bigcup_{i \in I} A_i = A \in \mathcal{T}.$$

3. *L’intersezione finita di aperti è aperta:* dati $\{A_i\}_{i \in I}$ tali che $A_i \in \mathcal{T}, \forall i \in I, |I| < \infty$,

$$\bigcap_{i \in I} A_i = A \in \mathcal{T}.$$

Gli elementi di \mathcal{T} si dicono **aperti** della topologia.

Si può definire equivalentemente su X una topologia usando gli *assiomi dei chiusi*:

DEFINIZIONE 1.1.2. (SPAZIO TOPOLOGICO CON ASSIOMI DEI CHIUSI).

Uno **spazio topologico** (X, \mathcal{T}) è un insieme X con una famiglia di sottoinsiemi $\mathcal{T} \subseteq \mathcal{P}(X)$ detta **topologia** che soddisfano gli **assiomi degli chiusi**:

1. *Il vuoto e l'insieme stesso sono chiusi della topologia:* $\emptyset, X \in \mathcal{T}$.
2. *L'unione finita di chiusi è un chiuso:* dati $\{C_i\}_{i \in I}$ tali che $C_i \in \mathcal{T}, \forall i \in I, |I| < \infty$,

$$\bigcup_{i \in I} C_i = C \in \mathcal{T}.$$

3. *L'intersezione arbitraria di chiusi è un chiuso:* dati $\{C_i\}_{i \in I}$ tali che $C_i \in \mathcal{T}, \forall i \in I, |I| \leq \infty$,

$$\bigcap_{i \in I} C_i = C \in \mathcal{T}.$$

Gli elementi di \mathcal{T} si dicono **chiusi** della topologia.

OSSERVAZIONE. Per verificare il terzo assioma degli aperti (o, equivalentemente, il secondo dei chiusi) è sufficiente verificare che sia vero per *soli due sottoinsiemi* qualunque, in quanto poi è verificato per induzione.

ESEMPI.

- **Topologia discreta:** $\mathcal{T} = \mathcal{P}(X)$, tutti gli insiemi sono *aperti*.
- **Topologia banale:** $\mathcal{T} = \{\emptyset, X\}$, gli unici aperti sono *banali*.

1.1.1 Distanza e spazi metrici

DEFINIZIONE 1.1.3. (DISTANZA).

Una **distanza** su un insieme X è una funzione $d : X \times X \longrightarrow \mathbb{R}$ che soddisfa le seguenti proprietà:

1. **Positività:** $\forall x, y \in X \quad d(x, y) \geq 0$ e $d(x, y) = 0 \iff x = y$.
2. **Simmetria:** $\forall x, y \in X \quad d(x, y) = d(y, x)$.
3. **Disugualanza triangolare:** $\forall x, y, z \in X \quad d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$.

DEFINIZIONE 1.1.4. (SPAZIO METRICO).

Uno **spazio metrico** (X, d) è un insieme X su cui è definita una distanza d .

DEFINIZIONE 1.1.5. (PALLA APERTA E TOPOLOGIA INDOTTA DALLA DISTANZA).

Definiamo la **palla aperta di centro x** come

$$B_\varepsilon(x) := \{y \in X \mid d(x, y) < \varepsilon\} \subseteq X.$$

Ogni spazio metrico (X, d) ha una **topologia \mathcal{T}_d indotta dalla distanza d** , i cui aperti sono definiti come

$$A \subseteq X \text{ aperto } (A \in \mathcal{T}) \text{ se } \forall x \in A, \exists \varepsilon > 0 : B_\varepsilon(x) \subseteq A.$$

ESEMPI.

- Su un qualunque insieme X si può definire la *distanza banale*

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

In questo modo, ogni punto è una palla aperta e dunque ogni sottoinsieme è un aperto, dando allo spazio la *topologia discreta*. In particolare, ogni insieme può essere uno spazio metrico.

- Su $X = \mathbb{R}$ si può definire come distanza il *valore assoluto* $d(x, y) = |x - y|$. Le palle aperte di raggio ε sono dunque

$$B_\varepsilon(x) := \{y \in \mathbb{R} \mid |x - y| < \varepsilon\},$$

e danno luogo alla **topologia Euclidea** $\mathcal{E}_{\text{eucl}}$ nel seguente modo:

$$A \subseteq \mathbb{R} \text{ aperto } (A \in \mathcal{E}_{\text{eucl}}) \text{ se } \forall x \in A, \exists \varepsilon > 0 : B_\varepsilon(x) \subseteq A.$$

- Su $X = \mathbb{R}^n$ si può definire come distanza la *norma Euclidea* $d(x, y) = \|x - y\|$ che induce la **topologia Euclidea** $\mathcal{E}_{\text{eucl}}$ in modo analogo al caso precedente.

$$B_\varepsilon(x) := \{y \in \mathbb{R}^n \mid \|x - y\| < \varepsilon\},$$

$$A \subseteq \mathbb{R}^n \text{ aperto } (A \in \mathcal{E}_{\text{eucl}}) \text{ se } \forall x \in A, \exists \varepsilon > 0 : B_\varepsilon(x) \subseteq A.$$

ATTENZIONE! Non tutte le topologie sono indotte da una distanza! Se esiste una palla $B_\varepsilon(x)$ che *non* è aperta per qualunque distanza d , allora la topologia *non* è indotta da una metrica. Ad esempio, definiamo la **topologia dei complementari finiti** o **topologia cofinita** sull'insieme X nel modo seguente:

$$A \subseteq X \text{ aperto } (A \in CF) \text{ se } X \setminus A \text{ è finito.} \quad C \subseteq X \text{ chiuso } (C \in CF) \text{ se } C \text{ è finito.}$$

- Un aperto A è tale se il suo complementare $\mathcal{C}A$ è finito, quindi

$$A = \mathcal{C}(\mathcal{C}A) = X \setminus (X \setminus A) = X \setminus \{\text{un numero finito di punti}\}.$$

- Se X è finito, la topologia CF coincide con la *topologia discreta*: ogni sottoinsieme di X è finito e dunque un aperto.
- Se X è infinito, ad esempio \mathbb{R} , la topologia *non* è quella discreta: $[0, 1]$ per la topologia discreta è un chiuso ma per quella CF non lo è in quanto *non* è finito.

Sia X infinito con topologia cofinita e supponiamo per assurdo che essa sia indotta da una metrica d . Consideriamo $x, y \in X$ distinti e definiamo $\varepsilon := d(x, y) > 0$. Prendiamo le palle aperte $U = B_{\varepsilon/2}(x)$ e $V = B_{\varepsilon/2}(y)$: esse per *disuguaglianza triangolare* hanno intersezione aperta e vuota. Tuttavia, essendo U e V degli aperti devono essere della forma

$$U = X \setminus \{\text{un numero finito di punti}\} \text{ e } V = X \setminus \{\text{un numero finito di punti}\},$$

dunque l'intersezione è sempre non vuota. Abbiamo un assurdo: $U \cap V$ risulta essere contemporaneamente vuoto e non vuoto. La cofinita pertanto *non* è dunque una topologia indotta da una metrica.

1.1.1.1 Norme esotiche

Possiamo definire su \mathbb{R}^n una famiglia di distanze dette **norme**; qui di seguito ne elenchiamo alcune. Definiti i punti $x = (x_1, \dots, x_n)$, $y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n$ abbiamo:

■ **Norma infinito:**

$$d_\infty(x, y) = \max_i |x_i - y_i|$$

■ **Norma due:**

$$d_2(x, y) = \sqrt{\sum_{i=1}^n |x_i - y_i|^2}$$

■ **Norma uno:**

$$d_1(x, y) = \sum_{i=1}^n |x_i - y_i|$$

■ **Norma p :**

$$d_p(x, y) = \sqrt[p]{\sum_{i=1}^n |x_i - y_i|^p}$$

Si ha $\lim_{p \rightarrow +\infty} d_p = d_\infty$. Valgono inoltre le seguenti disuguaglianze:

$$\forall x, y \in \mathbb{R}^n \quad d_\infty(x, y) \leq d_2(x, y) \leq d_1(x, y) \leq n d_\infty(x, y)$$

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo senza perdere di generalità che $d_\infty(x, y) = |x_1 - y_1|$.

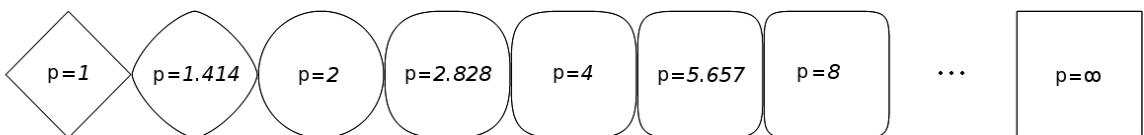
$$\begin{aligned} d_2(x, y) &= \sqrt{|x_1 - y_1|^2 + \dots + |x_n - y_n|^2} \geq \sqrt{|x_1 - y_1|^2} = |x_1 - y_1| = d_\infty(x, y) \\ d_1(x, y) &= |x_1 - y_1| + \dots + |x_n - y_n| \leq |x_1 - y_1| + \dots + |x_1 - y_1| = n |x_1 - y_1| = n d_\infty(x, y) \end{aligned}$$

Poiché i termini $|x_i - y_i|$ sono sempre positivi, poniamo $a_i := |x_i - y_i|$; segue che $a_1^2 + \dots + a_n^2 \leq (a_1 + \dots + a_n)^2$ perché $a_1, \dots, a_n \geq 0$. Allora:

$$\sqrt{a_1^2 + \dots + a_n^2} \leq a_1 + \dots + a_n \implies d_2 \leq d_1 \quad \square$$

Queste disuguaglianze danno le seguenti inclusioni¹:

$$B_1(\varepsilon) \subseteq B_2(\varepsilon) \subseteq B_\infty(\varepsilon) \subseteq B_1(n\varepsilon)$$



Questo ci porta a dire che le topologie indotte da queste distanze sono la stessa. Prendiamo ora

$$X = \mathcal{C}([0, 1]) = \left\{ f : [0, 1] \longrightarrow \mathbb{R}, f \text{ continua} \right\} :$$

esso è uno spazio vettoriale infinito, con $0_{\mathcal{C}} \equiv O_{[0,1]}$ la funzione *identicamente nulla* su $[0, 1]$. Possiamo comunque adattare le norme precedenti con delle “somme infinite”, ossia degli *integrali*.

¹Qui $B_i(r)$ indica la palla aperta di raggio r e centro fissato x rispetto alla norma i .

■ **Norma infinito:**

$$d_{\infty}(f, g) = \max_{x \in [0,1]} |f(x) - g(y)|$$

■ **Norma due:**

$$d_2(f, g) = \sqrt{\int_0^1 |f(x) - g(y)|^2}$$

■ **Norma uno:**

$$d_1(f, g) = \int_0^1 |f(x) - g(y)|$$

■ **Norma p:**

$$d_p(f, g) = \sqrt[p]{\int_0^1 |f(x) - g(y)|^p}$$

A differenza del caso su \mathbb{R}^n , ogni norma genera in realtà una topologia distinta!

1.1.2 Finezza: confronto di topologia

DEFINIZIONE 1.1.6. (FINEZZA).

Sia X un insieme e $\mathcal{T}_1, \mathcal{T}_2$ due topologie di X . Si dice che \mathcal{T}_1 è **meno fine** di \mathcal{T}_2 se tutti gli aperti della prima topologia sono aperti della seconda:

$$\forall A \in \mathcal{T}_1 \implies A \in \mathcal{T}_2.$$

In modo analogo si dice anche che \mathcal{T}_2 è **più fine** di \mathcal{T}_1 .

In altre parole, una topologia *più fine* ha *più aperti* rispetto a quella confrontata.

ESEMPI.

- La *topologia banale* è la *meno fine* di tutte, dato che ogni topologia contiene \emptyset, X .
- La *topologia discreta* è la *più fine* di tutte, dato che ogni topologia è contenuta in $\mathcal{P}(X)$.
- Su \mathbb{R} la topologia dei complementari finiti è *meno fine* di quella Euclidea. Infatti un aperto $A \in CF$ su \mathbb{R} è definito come $A = \mathbb{R} \setminus \{x_1, \dots, x_n\}$, cioè

$$A = (-\infty, x_1) \cup (x_1, x_2) \cup \dots \cup (x_n, +\infty).$$

Per n punti, gli $n+1$ intervalli ottenuti sono aperti della topologia Euclidea; essendo unione di aperti, anche A è un aperto di *Euc*

OSSERVAZIONE. Se definiamo due topologie \mathcal{T}_1 e \mathcal{T}_2 di un insieme X , l'intersezione $\mathcal{T}_1 \cap \mathcal{T}_2$ è anch'essa una topologia di X e, per costruzione, è *meno fine* di \mathcal{T}_1 e \mathcal{T}_2 .

1.1.3 Base della topologia

DEFINIZIONE 1.1.7. (BASE).

Sia (X, \mathcal{T}) uno spazio topologico. \mathcal{B} è una **base** per \mathcal{T} se:

1. La base è costituita da aperti della topologia \mathcal{T} : $\forall A \in \mathcal{B} \implies A \in \mathcal{T}$, ossia $\mathcal{B} \subseteq \mathcal{T}$.
2. Tutti gli aperti della topologia sono unioni degli aperti delle basi:

$$A \in \mathcal{T} \implies \exists B_i \in \mathcal{B}, i \in I: A = \bigcup_{i \in I} B_i.$$

ATTENZIONE! Non è detto che la base \mathcal{B} sia una topologia! Ad esempio, le unioni sono aperti della topologia, ma non è detto che siano interne alla base \mathcal{B} .

ESEMPI.

- Nella *topologia Euclidea* di \mathbb{R}^n una base è

$$\mathcal{B} = \{ B_\varepsilon(x) \mid x \in \mathbb{R}^n, \varepsilon > 0 \}.$$

Infatti, per ogni $x \in A$ aperto esiste un $\varepsilon_x > 0$ tale che $B_{\varepsilon_x}(x) \subseteq A$ per la definizione della topologia; segue che

$$A = \bigcup_{x \in A} B_{\varepsilon_x}(x).$$

- Nella *topologia Euclidea* di \mathbb{R} una base è

$$\mathcal{B} = \{ (a, b) \mid a, b \in \mathbb{R} \}.$$

Un'altra base per \mathbb{R} nella *Euc^l* è

$$\mathcal{B} = \{ (a, b) \mid a, b \in \mathbb{Q} \}.$$

Dato $x \in \mathbb{R}$, esiste sempre una successione $\{x_n\} \in \mathbb{Q}$ decrescente o crescente tale che $\lim_{n \rightarrow +\infty} x_n = x$, essendo \mathbb{Q} denso in \mathbb{R} ^a. Allora presi $a_n \searrow a$ e $b_n \nearrow b$, si ha

$$(a, b) = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} (a_n, b_n).$$

Questa base con estremi razionali ha *infiniti elementi*, ma in *misura minore* rispetto a quella ad estremi reali.

^aPer una discussione più approfondita a riguardo, si guardi sez. 6.2.3, pag. 77.

TEOREMA I.I.I. (TEOREMA DELLE BASI; MANETTI, 3.7).

Sia X un insieme e $\mathcal{B} \subseteq \mathcal{P}(X)$ una famiglia di sottoinsiemi di X . \mathcal{B} è la base di un'unica topologia se e solo se:

- I. L'insieme X si scrive come unione di elementi della famiglia:

$$X = \bigcup_{B \in \mathcal{B}} B.$$

2. Per ogni punto nell'intersezione di elementi della famiglia deve esserci un altro elemento di essa che contiene il punto e che è sottoinsieme dell'intersezione:

$$\forall A, B \in \mathcal{B} \quad \forall x \in A \cap B \quad \exists C \in \mathcal{B} : x \in C \subseteq A \cap B.$$

DIMOSTRAZIONE. Sia \mathcal{B} la famiglia di sottoinsiemi che verifica i punti 1 e 2: devo trovare una topologia di cui \mathcal{B} è base. Definiamo \mathcal{T} come

$$A \in \mathcal{T} \iff A \text{ è unione di elementi di } \mathcal{B}$$

Verifichiamo gli assiomi degli aperti su \mathcal{T} .

I $X \in \mathcal{T}$ per l'ipotesi 1, $\emptyset \in \mathcal{T}$ perché è l'unione sugli insiemi di indici vuoto ($I = \emptyset$).

II Sia $A_i = \bigcup_j B_{ij}$, con $B_{ij} \in \mathcal{B}$. Allora

$$\bigcup_i A_i = \bigcup_i \left(\bigcup_j B_{ij} \right) = \bigcup_{i,j} B_{ij} \implies \bigcup_{i,j} A_i \in \mathcal{T}.$$

III Sia $A, B \in \mathcal{T}$, cioè $A = \bigcup_i A_i$ e $B = \bigcup_j B_j$ con $A_i, B_j \in \mathcal{B}$. Allora

$$A \cap B = \left(\bigcup_i A_i \right) \cap \left(\bigcup_j B_j \right) = \bigcup_{i,j} (A_i \cap B_j) \in \mathcal{T}.$$

Infatti, per l'ipotesi 2 vale

$$A_i \cap B_j = \bigcup \{C \mid C \in \mathcal{B}, C \subseteq A_i \cap B_j\} \in \mathcal{T}, \forall i, j. \quad \square$$

ESEMPIO. Sia $X = \mathbb{R}$ e $\mathcal{B} = \{[a, b] \mid a, b \in \mathbb{R}\}$. Verifichiamo che \mathcal{B} soddisfa il teorema appena enunciato.

I. $\mathbb{R} = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} [-n, n]$.

2. Preso $[a, b] \cap [c, d]$ si ha che esso è \emptyset o è $[e, f]$, con $e = \max \{a, c\}, f = \min \{b, d\}$; in entrambi i casi l'intersezione è elemento di \mathcal{B} .

Esiste dunque una topologia su \mathbb{R} che ha base \mathcal{B} ; questa *non* è base per la topologia Euclidea, ad esempio, dato che gli intervalli semiaperti non sono inclusi in $\mathcal{E}_{\text{Eucl}}$.

Notiamo inoltre che $(a, b) = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} \left[a + \frac{1}{n}, b \right)$, dunque la topologia definita \mathcal{B} comprende gli aperti della topologia Euclidea: $\mathcal{E}_{\text{Eucl}}$ è meno fine di questa topologia.

1.1.4 Altri concetti topologici: chiusura, interno, frontiera e densità

Ricordiamo che, dato uno spazio topologico (X, \mathcal{T}) e un sottoinsieme $A \subseteq X$, si ha:

- A aperto della topologia se $A \in \mathcal{T}$.
- A chiuso della topologia se $\mathcal{C}A = X \setminus A \in \mathcal{T}$.

ATTENZIONE! Essere aperto oppure essere chiuso *non si escludono a vicenda*! Un insieme può essere aperto, chiuso, entrambi o nessuno dei due. Ad esempio, il vuoto e l'insieme stesso sono aperti e chiusi allo stesso tempo, dato che per ipotesi sono aperti i loro complementari $\mathcal{C}\emptyset = X \setminus \emptyset = X$ e $\mathcal{C}X = X \setminus X = \emptyset$ sono anch'essi aperti.

DEFINIZIONE 1.1.8. (CHIUSURA).

Sia X spazio topologico e $A \subseteq X$. La **chiusura** \overline{A} di A è il più piccolo chiuso contenente A :

$$\overline{A} = \bigcap_{\substack{A \subseteq C \\ C \text{ chiuso}}} C.$$

PROPRIETÀ:

- $A \subseteq \overline{A}$.
- \overline{A} è un chiuso in quanto intersezione (arbitraria) di chiusi.
- A è un chiuso $\iff A = \overline{A}$.

DEFINIZIONE 1.1.9. (PUNTO ADERENTE).

Un punto x è **aderente** ad A se $x \in \overline{A}$.

DEFINIZIONE 1.1.10. (INTERNO).

Sia X spazio topologico e $A \subseteq X$. L'**interno** A° di A è il più grande aperto contenuto in A :

$$A^\circ = \bigcup_{\substack{B \subseteq A \\ B \text{ aperto}}} B.$$

Essa gode delle seguenti proprietà:

- $A^\circ \subseteq A$.
- A° è un aperto in quanto unione (arbitraria) di aperti.
- A è un aperto se e solo se $A = A^\circ$.

DEFINIZIONE 1.1.11. (PUNTO INTERNO).

Un punto x è **interno** ad A se $x \in A^\circ$.

DEFINIZIONE 1.1.12. (FRONTIERA).

Sia X spazio topologico e $A \subseteq X$. La **frontiera** ∂A di A sono i punti della chiusura di A non contenuti nel suo interno o, in altri termini, i punti aderenti sia ad A sia al suo complementare:

$$\partial A = \overline{A} \setminus A^\circ = \overline{A} \cap \overline{X \setminus A}.$$

Essa gode delle seguenti proprietà:

- $\partial A \subseteq \overline{A}$.
- ∂A è un chiuso.

DEFINIZIONE 1.1.13. (INSIEME DENSO).

Sia X spazio topologico e $A \subseteq X$. A è **denso** in X se $\overline{A} = X$, in altri termini, tutti i punti di X sono aderenti ad A .

ESEMPIO. Il più piccolo chiuso contenente \mathbb{Q} è \mathbb{R} , poiché ogni reale è aderente ai razionali. Dunque \mathbb{Q} è denso in \mathbb{R} .

Nelle “Note aggiuntive”, a pag. 276, è descritto il comportamento di chiusure e interni rispetto all’unione e all’intersezione insiemistica.

1.1.5 Intorni

DEFINIZIONE 1.1.14. (INTORNO).

Sia X spazio topologico e $x \in X$. V'è un **intorno** di x se esiste A aperto tale che $x \in A \subseteq V$ o, in altri termini, se x è interno a V . Definiamo inoltre la **famiglia degli intorni** di x come

$$I(x) = \{V \subseteq X \mid V \text{ è intorno di } x\} \subseteq \mathcal{P}(X).$$

OSSERVAZIONE. Dato $A \subseteq X$, per ogni $x \in A$ tale che A è intorno di x si può definire un aperto $A_x \subseteq A$, con $x \in A_x$. L’unione arbitraria di questi A_x risulta essere contenuta in A e pari al suo interno. Dunque, si può definire l’interno di A come $A^\circ = \{x \in A \mid A \in I(x)\}$; segue che A è aperto se e solo se A è intorno di ogni punto in A .

PROPRIETÀ I.I.I. (PROPRIETÀ DEGLI INTORNI; MANETTI, 3.20, 3.21).

1. Si possono estendere gli intorni: $U \in I(x)$, $U \subseteq V \implies V \in I(x)$
2. Le intersezioni di intorni sono ancora intorni: $U, V \in I(x) \implies U \cap V \in I(x)$
3. Caratterizzazione della chiusura per intorni: se $B \subseteq X$, allora $x \in \overline{B} \iff \forall U \in I(x) \quad U \cap B \neq \emptyset$.

DIMOSTRAZIONE.

- I L'aperto A che soddisfa la definizione di $U \in I(x)$ è per costruzione contenuto anche in V , dunque A è un aperto che soddisfa la definizione di V intorno di x .
- II Definiti gli aperti $A_U \subseteq U$, $A_V \subseteq V$ che soddisfano la definizione di intorni di x , l'intersezione $A = A_U \cap A_V$ è un aperto contenente x . Dato che $A = A_U \cap A_V \subseteq U \cap V$, $U \cap V$ per definizione di intorno di x .
- III Per contronominale.

$$\begin{aligned}
x \notin \overline{B} &\iff x \notin B \wedge x \notin \partial B \\
&\iff x \in X \setminus B \wedge x \notin \overline{B} \cap \overline{X \setminus B} \\
&\iff x \in X \setminus B \wedge x \notin \partial(X \setminus B) \\
&\iff x \in (X \setminus B)^o \\
&\iff \exists U \in I(X) : x \in U \subseteq X \setminus B \\
&\iff \exists U \in I(x) : U \cap B = \emptyset
\end{aligned}
\quad \square$$

DEFINIZIONE I.I.I5. (SISTEMA FONDAMENTALE DI INTORNI).

Sia X spazio topologico, $x \in X$ e $I(x)$ la famiglia degli intorni di x . Una sottofamiglia $\mathcal{I} \subseteq I(x)$ è un **sistema fondamentale di intorni** di x se per ogni $U \in I(x)$ esiste $V \in \mathcal{I}$ tale che $V \subseteq U$.

1.2. FUNZIONI CONTINUE**DEFINIZIONE I.2.1. (FUNZIONE CONTINUA).**

Siano X, Y spazi topologici. Una funzione $f : X \longrightarrow Y$ si dice **continua** se la controimmagine di aperti in Y è un aperto in X :

$$\forall A \text{ aperto in } Y, f^{-1}(A) \text{ è aperto in } X.$$

Alternativamente, f è **continua** se la controimmagine di chiusi in Y è un chiuso in X :

$$\forall C \text{ chiuso in } Y, f^{-1}(C) \text{ è chiuso in } X.$$

OSSERVAZIONI.

- Si ha la definizione di continuità equivalentemente con chiusi e aperti perché la controimmagine si "comporta bene" con i complementari:

$$f^{-1}(Y \setminus A) = X \setminus f^{-1}(A)$$

- È sufficiente verificare la definizione per gli aperti di una base di Y dato che la

controimmagine si “comporta bene” con le unioni di insiemi:

$$f^{-1}\left(\bigcup_i A_i\right) = \bigcup_i f^{-1}(A_i)$$

LEMMA I.2.1. (CONTINUITÀ PER CHIUSURA; MANETTI, 3.25).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ funzione. f è continua se e solo se per ogni $A \subseteq X$ si ha $f(\overline{A}) \subseteq \overline{f(A)}$.

DIMOSTRAZIONE. Ricordiamo che per ogni funzione si ha:

- $f(f^{-1}(C)) \subseteq C$
- $A \subseteq f^{-1}(f(A))$

\implies) Sia $A \subseteq X$. Dobbiamo dimostrare che $f(\overline{A}) \subseteq \overline{f(A)}$. Sappiamo che se un insieme è contenuto in un altro, lo stesso vale per le immagini e le controimmagini. Allora:

$$\begin{aligned} f(A) &\subseteq \overline{f(A)} \\ A &\subseteq f^{-1}(f(A)) \subseteq f^{-1}(\overline{f(A)}) \end{aligned}$$

$f^{-1}(\overline{f(A)})$ è un chiuso in X , in quanto controimmagine tramite una funzione continua di un chiuso, e contiene A . Ma allora anche la chiusura, che è il più piccolo chiuso contenente A , è contenuta in $f^{-1}(\overline{f(A)})$. Segue quindi:

$$\begin{aligned} \overline{A} &\subseteq f^{-1}(\overline{f(A)}) \\ f(\overline{A}) &\subseteq f(f^{-1}(\overline{f(A)})) \subseteq \overline{f(A)}. \end{aligned}$$

\Leftarrow) Sia $C \subseteq Y$ chiuso e sia $A = f^{-1}(C)$. Dobbiamo dimostrare che A è chiuso in X . Poiché $A \subseteq \overline{A}$ è vero per definizione, dimostriamo che $\overline{A} \subseteq A$. Per ipotesi:

$$\begin{aligned} f(\overline{A}) &\subseteq \overline{f(A)} \\ f(\overline{f^{-1}(C)}) &\subseteq \overline{f(f^{-1}(C))} \subseteq \overline{C} = C. \end{aligned}$$

Applicando nuovamente la controimmagine:

$$\begin{aligned} f(\overline{f^{-1}(C)}) &\subseteq C \\ \overline{A} &= \overline{f^{-1}(C)} \subseteq f^{-1}(f(\overline{f^{-1}(C)})) \subseteq f^{-1}(C) = A \end{aligned}$$

Dunque la controimmagine A di un chiuso C è un chiuso. \square

TEOREMA I.2.1. (COMPOSIZIONE DI FUNZIONI CONTINUE; MANETTI, 3.26).

La composizione di funzioni continue è continua, ossia

$$f : Y \longrightarrow Z, g : X \longrightarrow Y \text{ continue} \implies f \circ g : X \longrightarrow Z \text{ continua.}$$

DIMOSTRAZIONE. La controimmagine della composizione di funzioni $f \circ g$ è definita come $(f \circ g)^{-1} = g^{-1} \circ f^{-1}$. Se A è aperto in Z , allora $f^{-1}(A)$ è aperto in Y , e dunque $g^{-1}(f^{-1}(A))$ è aperto in X . \square

DEFINIZIONE 1.2.2. (CONTINUITÀ PER PUNTI; MANETTI, 3.27).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ funzione. Dato $x \in X$, f è **continua** in x se

$$\forall U \in I(f(x)) \exists V \in I(x) : f(V) \subseteq U.$$

Questa è la generalizzazione della definizione tradizionale della continuità affrontata in ANALISI MATEMATICA 1.

TEOREMA 1.2.2. (CONTINUITÀ PER PUNTI E PER APERTI; MANETTI, 3.28).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ una funzione. f è continua per aperti se e solo se f è continua in x per ogni $x \in X$.

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) Sia $x \in X$ e $U \in I(f(x))$. Per definizione di intorno esiste A aperto in Y tale che $f(x) \in A \subseteq U$. Basta porre $V = f^{-1}(A)$: per continuità è aperto in X e, dato che $x \in f^{-1}(A)$ perché $f(x) \in A$, allora V è intorno di x . Segue che $f(V) = f(f^{-1}(A)) \subseteq A \subseteq U$.

\Leftarrow) Sia $A \subseteq Y$ aperto. Dobbiamo dimostrare che $f^{-1}(A)$ sia aperto. Preso $x \in f^{-1}(A)$ si ha che $f(x) \in A$; dunque A è, in quanto aperto, intorno di $f(x)$. Allora, poiché f è continua in x , esiste un $V \in I(x)$ tale che $f(V) \subseteq A$.

Segue che $x \in V \subseteq f^{-1}(A)$, cioè $f^{-1}(A)$ è intorno di x poiché contiene un intorno V dello stesso punto. Dunque $f^{-1}(A)$ aperto perché è intorno di ogni suo punto. \square

DEFINIZIONE 1.2.3. (FUNZIONE APERTE E FUNZIONE CHIUSA).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ funzione.

- f è **aperta** se per ogni A aperto in X $f(A)$ è aperto in Y .
- f è **chiusa** se per ogni C chiuso in X $f(C)$ è chiuso in Y .

OSSERVAZIONE. È sufficiente verificare la definizione di funzione aperta per gli aperti di una base di X perché l'immagine si “comporta bene” con le unioni di insiemi:

$$f\left(\bigcup_i A_i\right) = \bigcup_i f(A_i).$$

1.3 OMEOMORFISMI

DEFINIZIONE 1.3.1. (OMEOMORFISMO).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ funzione. f è un **omeomorfismo** se è *biunivoca*, *continua* e la sua inversa è *continua*; più precisamente, esiste $g : Y \rightarrow X$ continua tale per cui

$$g \circ f = Id_X \text{ e } f \circ g = Id_Y.$$

Due spazi topologici si dicono **omeomorfi** se esiste un omeomorfismo fra i due.

NOTAZIONE (SPAZI OMEOMORFI).

La notazione dipende da testo a testo. In questo, indicheremo due spazi topologici X e Y omeomorfi con $X \cong Y$.

INTUITIVAMENTE... Possiamo immaginare l'omeomorfismo come una *deformazione* che *piega* e *allunga* uno spazio topologico senza formare *strappi* (f continua), creare *nuovi punti* (f iniettiva), *sovraposizioni* (f suriettiva) o *incollamenti* (f^{-1} continua): in questo modo si può trasformare lo spazio in un altro che mantenga le stesse *proprietà topologiche* dell'originale.

Si vede allora facilmente che un *quadrato* ed un *cerchio* sono omeomorfi, mentre una *sfera* ed un *toro* (la versione “topologica” di una ciambella col buco, si veda sez. 8.14.1, pag. 131) non lo sono, dato che non posso creare né far sparire quel buco; allo stesso modo una *retta* non è omeomorfa ad un *punto*, dato che non posso “accumulare” tutti i punti della retta in uno solo!

Seppur questa “visualizzazione” è una buona intuizione del funzionamento degli omeomorfismi, **non è completamente accurata**. Ad esempio, un *nastro di Möbius* (per la definizione si veda sez. 9.4.1, pag. 154) con un mezzo-giro ed uno con tre mezzi-giri sono omeomorfi, ma con la nostra intuizione non si arriva a dire perché.

LEMMA 1.4.1. (OMEOMORFISMO È BIEZIONE APERTA E CHIUSA; MANETTI, 3.31).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ funzione continua. Allora vale:

1. f omeomorfismo se e solo se f aperta e biettiva.
2. f omeomorfismo se e solo se f chiusa e biettiva.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo la prima condizione, la seconda è analoga.

\Rightarrow) Un omeomorfismo è biettivo per definizione. Definita $g : Y \longrightarrow X$ l'inversa continua dell'omeomorfismo f , cioè $f^{-1} = g$, si ha che per ogni $A \subseteq X$ aperto $g^{-1}(A) = f(A) \subseteq Y$ è aperto, e quindi f è aperta. \Leftarrow) f è già biettiva e continua per ipotesi. L'inversa $g : Y \longrightarrow X$ è continua, perché per ogni $A \subseteq X$ aperto $g^{-1}(A) = f(A)$ è aperto in quanto f è aperta. \square

ATTENZIONE! Una funzione f aperta che non sia omeomorfismo *non* è necessariamente una funzione chiusa. Ad esempio, prendiamo la proiezione sulla prima coordinata:

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\longmapsto x \end{aligned}$$

- f è *continua* per ovvi motivi.
- f è *aperta*. Infatti, presa una base su \mathbb{R}^2 come $\{B_\varepsilon(x, y)\}_{\varepsilon \in \mathbb{R}}$, si ha che $f(B_\varepsilon(x, y)) = (x - \varepsilon, x + \varepsilon)$ che sono aperti in \mathbb{R} .
- f non è *chiusa*. Prendiamo $C = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid xy = 1\}$ e definiamo la funzione conti-

nua

$$\begin{aligned} g : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) &\longmapsto xy \end{aligned}$$

Vediamo facilmente come $C = g^{-1}(\{1\})$ e, essendo $\{1\}$ chiuso in \mathbb{R} , C è controimmagine continua di un chiuso e dunque chiuso.

Si ha dunque $f(C) = \mathbb{R} \setminus \{0\}$, che tuttavia non è un chiuso della topologia Euclidea in quanto la controimmagine non contiene infiniti punti (una base della $\mathcal{E}_{\text{eucl}}$ è formata da intervalli, che dunque contengono infiniti punti).

1.5 TOPOLOGIA INDOTTA

DEFINIZIONE 1.5.1. (TOPOLOGIA INDOTTA).

Dati uno spazio topologico X un insieme Y e una funzione $f : Y \longrightarrow X$, su Y si può definire la **topologia indotta** da f come la topologia *meno fine* tra tutte quelle che rendono f continua.

1.6 SOTTOSPAZIO TOPOLOGICO

DEFINIZIONE 1.6.1. (TOPOLOGIA DI SOTTOSPAZIO).

Sia X uno spazio topologico (X, \mathcal{T}) e $Y \subseteq X$ un suo sottoinsieme. Su Y si può definire la seguente **topologia di sottospazio**:

$$U \subseteq Y \text{ aperto in } Y \iff \exists V \subseteq X \text{ aperto in } X (V \in \mathcal{T}) : U = V \cap Y.$$

Definita l'**inclusione**

$$\begin{aligned} i : Y &\longrightarrow X \\ y \in Y &\longmapsto y \in X \end{aligned}$$

la topologia di sottospazio è la topologia indotta da i , cioè la topologia meno fine fra tutte quelle che rendono continua l'inclusione.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo la continuità dell'inclusione. Se A aperto in X , $i^{-1}(A) = A \cap Y$ è l'insieme di tutti gli elementi di A contenuti in Y , che è aperto in Y per definizione. \square

DEFINIZIONE 1.6.2. (APERTI, CHIUSI E BASI DEL SOTTOSPAZIO TOPOLOGICO).

Sia X uno spazio topologico (X, \mathcal{T}) e $Y \subseteq X$ un suo sottoinsieme. Allora:

- $A \subseteq Y$ **aperto** in Y se $A = U \cap Y$ con U aperto in X .
- $C \subseteq Y$ **chiuso** in Y se $C = V \cap Y$ con V chiuso in X .
- Se \mathcal{B} è una base della topologia di X , $\mathcal{B}' := \{B \cap Y \mid B \in \mathcal{B}\}$ è una base della topologia di sottospazio.

OSSERVAZIONE. Se $A \subseteq Y$ è aperto della topologia di X , allora A è aperto in Y poiché $A = A \cap Y$.

ESEMPI. Sia $Y = [0, 1] \subset \mathbb{R} = X$ in topologia Euclidea.

- $A = \left(\frac{1}{2}, 1\right)$ è aperto in Y in quanto è già aperto in X .

- $A = \left[\frac{1}{2}, 1\right]$ è chiuso in Y in quanto è già chiuso in X .
- $B = \left(\frac{1}{2}, 1\right]$ è aperto in Y in quanto si ha, ad esempio, $A = \left(\frac{1}{2}, \frac{3}{2}\right) \cap Y$.

LEMMA 1.6.1. (CHIUSURA DI UN SOTTOINSIEME DI UN SOTTOSPAZIO; MANETTI, 3.55).

Sia $A \subseteq Y \subseteq X$ con X spazio topologico e Y sottospazio topologico. Definiamo:

- $c\ell_Y(A) = \text{chiusura di } A \text{ in } Y$.
- $c\ell_X(A) = \text{chiusura di } A \text{ in } X$.

Allora $c\ell_Y(A) = c\ell_X(A) \cap Y$.

DIMOSTRAZIONE. Preso $\mathcal{C} = \{C \subseteq X \mid C \text{ chiuso in } X \text{ e } A \subseteq C\}$, per definizione di chiusura si ha

$$c\ell_X(A) = \bigcap_{C \in \mathcal{C}} C.$$

Sia $\mathcal{C}' = \{C \cap Y \mid C \in \mathcal{C}\}$. Allora, usando i chiusi del sottospazio,

$$c\ell_Y(A) = \bigcap_{C \in \mathcal{C}} (C \cap Y) = \left(\bigcap_{C \in \mathcal{C}} C \right) \cap Y = c\ell_X(A) \cap Y.$$

□

1.6.1 Immersione

DEFINIZIONE 1.6.3. (IMMERSIONE).

Sia $f : X \longrightarrow Y$ funzione tra X , Y spazi topologici. Se

f continua e f iniettiva, allora f è un'immersione se e solo se ogni aperto in X è controimmagine di un aperto di Y per f , cioè se e solo se si ha che

$$B \subseteq X \text{ è aperto in } X \iff B = f^{-1}(A), \text{ } A \text{ aperto in } Y.$$

OSSERVAZIONE.

- Per costruzione, f è immersione se la topologia su X è la topologia indotta, dunque la meno fine che rende f continua.
- Se sull'immagine $f(X) \subseteq Y$ mettiamo la topologia di sottospazio di Y , si ha che

$$f : X \longrightarrow Y \text{ immersione} \iff f_* : X \longrightarrow f(X) \text{ è omeomorfismo}$$

ESEMPIO (ESEMPIO DI NON IMMERSIONE). Consideriamo la funzione

$$\begin{aligned} f : [0, 1) &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ t &\longmapsto (\cos 2\pi t, \sin 2\pi t) \end{aligned}$$

Notiamo innanzitutto che $f([0, 1)) = S^1$. Si ha:

- f_* è continua per ovvi motivi;
- f_* iniettiva, dato che l'unico caso problematico poteva essere $t = 1$,^a che non è nel dominio.

- f_\bullet suriettiva per costruzione.

Tuttavia, f_\bullet non è immersione, dato che f_\bullet^{-1} non è continua in $P = (1, 0) \in S^1$. Infatti, gli intorni di 0 in $[0, 1)$ sono del tipo $U = [0, \varepsilon)$, dunque si dovrebbero avere per ogni U un intorno V di $P \in S^1$ tale che $f_\bullet^{-1}(V) \subseteq U$. Tuttavia, solo la parte superiore di $V \in I(P)$ ha la controimmagine interna ad U : la parte inferiore, poiché sono le immagini di punti prossimi all'estremo 1 del dominio, non ha controimmagine in U . Pertanto, non abbiamo l'omeomorfismo di f_\bullet e dunque neanche l'immersione di f .

^aSi avrebbe avuto infatti $f_\bullet(0) = f_\bullet(1)$.

DEFINIZIONE 1.6.4. (IMMERSIONE APERTA E CHIUSA).

Sia $f : X \longrightarrow Y$ funzione tra X, Y spazi topologici.

- f si dice **immersione aperta** se f è aperta.
- f si dice **immersione chiusa** se f è chiusa.

LEMMA 1.6.2. (FUNZIONE INIETTIVA APERTA/CHIUSA È IMMERSIONE APERTA/CHIUSA; MANETTI, 3.59.).

Sia $f : X \longrightarrow Y$ funzione continua tra X, Y spazi topologici.

1. f iniettiva e aperta $\implies f$ è immersione (aperta).
2. f iniettiva e chiusa $\implies f$ è immersione (chiusa).

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo il caso chiuso, il caso aperto è analogo. Preso $C \subseteq X$ chiuso, sappiamo che $f(C)$ è chiuso in Y e che $f(C) = f(C) \cap f(X)$ in quanto $f(C) \subseteq f(X)$. Dunque $f(C)$ è un chiuso del sottospazio $f(X)$. Segue che ogni chiuso di C è un chiuso dell'immagine di f , dunque $f_\bullet : X \longrightarrow f(X)$ è:

- continua perché lo è f ;
- biunivoca perché f_\bullet è iniettiva in quanto lo è f e suriettiva per definizione;
- chiusa per costruzione.

f_\bullet è dunque omeomorfismo ed f è immersione (chiusa). □

1.7 TOPOLOGIA PRODOTTO

DEFINIZIONE 1.7.1. (TOPOLOGIA PRODOTTO E PROIEZIONI).

Siano P, Q spazi topologici e $P \times Q$ il loro prodotto cartesiano. Definite le **proiezioni**:

$$\begin{aligned} p : P \times Q &\longrightarrow P \\ (x, y) &\longmapsto x \\ q : P \times Q &\longrightarrow Q \\ (x, y) &\longmapsto y \end{aligned}$$

La **topologia prodotto** \mathcal{P} è la topologia *meno fine* fra quelli che rendono p e q continue. In particolare, ricordando l'osservazione a pag. 7, la topologia prodotto è l'intersezione di tutte le topologie che rendono continue p e q .

PROPRIETÀ I.7.I. (PROPRIETÀ DELLA TOPOLOGIA PRODOTTO; MANETTI, 3.61.).

1. Una base della topologia \mathcal{P} è data dagli insiemi della forma $U \times V$ dove $U \subseteq P, V \subseteq Q$ aperti.
2. p, q sono aperte; inoltre per ogni $(x, y) \in P \times Q$ le restrizioni

$$\begin{aligned} p| : P \times \{y\} &\longrightarrow P \\ (x, y) &\longmapsto x \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} q| : \{x\} \times Q &\longrightarrow Q \\ (x, y) &\longmapsto y \end{aligned}$$

sono omeomorfismi.

3. Data $f : X \longrightarrow P \times Q$ con X spazio topologico, si ha che

$$f \text{ continua} \iff f_1 := p \circ f, f_2 := q \circ f \text{ continue.}$$

DIMOSTRAZIONE.

I Dimostriamo che:

- (A) La famiglia $\{U \times V\}$ è base per una topologia "a scatole" \mathcal{T}_{box} .
- (B) \mathcal{P} è meno fine di \mathcal{T}_{box} .
- (C) \mathcal{T}_{box} è meno fine di \mathcal{P} .

In questo modo avremo che la topologia \mathcal{T} è la topologia prodotto \mathcal{P} e ne conosceremo una base.

- a) Segue dal *teorema delle basi* (Teorema I.1.1, Manetti, 3.7). Infatti:
 - i. $P \times Q$ appartiene alla famiglia $\{U \times V\}$, dato che per definizione gli insiemi stessi P e Q sono aperti;
 - ii. l'intersezione di due elementi della famiglia appartiene alla famiglia:

$$(U_1 \times V_1) \cap (U_2 \times V_2) = (U_1 \cap U_2) \times (V_1 \cap V_2)$$

- b) Per definizione \mathcal{P} è la meno fine fra tutte le topologie sul prodotto che rendono p e q continue. Per dimostrare (B) basta vedere che p, q sono continue rispetto alla topologia \mathcal{T}_{box} . Presa la proiezione p , sia $U \subseteq P$ aperto. Si ha che $p^{-1}(U) = U \times Q$ è aperto in \mathcal{T}_{box} in quanto è prodotto di aperti; in particolare sta nella base! Dunque p è continua, e un ragionamento analogo vale per q .
- c) Dobbiamo dimostrare che ogni aperto di \mathcal{T}_{box} è anche aperto di \mathcal{P} . Presi $U \subseteq P, V \subseteq Q$ allora:

$$U \times V = (U \cap P) \times (V \cap Q) = (U \times Q) \cap (P \times V) = p^{-1}(U) \cap q^{-1}(V)$$

Poiché p, q sono continue e U, V sono aperti, anche $p^{-1}(U), q^{-1}(V)$ sono aperti in \mathcal{P} ; segue che la loro intersezione è aperta e dunque $U \times V$ è aperto della topologia \mathcal{P} .

- II Dimostriamo il caso con $p|$, dato che il caso con $q|$ è analogo. Preso un aperto della base $U \times V$, studiamo gli aperti del sottospazio $P \times \{y\}$.

$$(U \times V) \cap (P \times \{y\}) = \begin{cases} \emptyset & \text{se } y \notin V \\ U \times \{y\} & \text{se } y \in V \end{cases}$$

Gli aperti del sottospazio $P \times \{y\}$ sono tutte e sole le unioni di $U \times \{y\}$, al variare di U di aperti dello spazio P . Si ha dunque

$$p|_{\{y\}}(U \times \{y\}) = U.$$

$p|_{\{y\}}$ è

- continua perché restrizione della proiezione, che è continua per definizione;
- biettiva per costruzione;
- aperta per i risultati appena ottenuti;

dunque $p|_{\{y\}}$ è omeomorfismo e $P \times \{y\}$ e P sono omeomorfi. Per dimostrare che p sia aperta, preso A aperto in $P \times Q$, si ha

$$p(A) = p \left[\bigcup_{y \in Q} (A \cap P \times \{y\}) \right] = \bigcup_{y \in Q} p(A \cap P \times \{y\}).$$

Per i ragionamenti della prima parte, $A \cap P \times \{y\}$ è aperto di $P \times \{y\}$ e sappiamo dunque che $p|_{\{y\}}(A \cap P \times \{y\})$ è aperto: ne segue che $p(A \cap P \times \{y\})$ è aperto in P al variare di y . Allora anche $p(A)$ è aperto in quanto è unione di aperti e dunque p è aperta.

III \implies) Poiché $f : X \longrightarrow P \times Q$, $p : P \times Q \longrightarrow P$ e $q : P \times Q \longrightarrow Q$ sono continue, le composizioni $f_1 := p \circ f : X \longrightarrow P$, $f_2 := q \circ f : X \longrightarrow Q$ sono banalmente continue.
 \Leftarrow) Dobbiamo dimostrare che f sia continua. Sia $A = U \times V \subseteq P \times Q$ aperto della base:

$$\begin{aligned} f^{-1}(U \times V) &= f^{-1}(p^{-1}(U) \cap q^{-1}(V)) = f^{-1}(p^{-1}(U)) \cap f^{-1}(q^{-1}(V)) = \\ &= (p \circ f)^{-1}(U) \cap (q \circ f)^{-1}(V) = (f_1)^{-1}(U) \cap (f_2)^{-1}(V). \end{aligned}$$

Per ipotesi f_1, f_2 sono continue, quindi le loro controimmagini di aperti sono ancora aperti; essendo la loro intersezione un aperto, segue l'implicazione. \square

OSSERVAZIONE. Dalla dimostrazione del primo punto del teorema precedente, date due basi \mathcal{B} e \mathcal{C} , rispettivamente della topologia su X e della topologia su Y , allora

$$\mathcal{D} = \{U \times V \mid U \in \mathcal{B}, V \in \mathcal{C}\}$$

è una base per la topologia prodotto su $X \times Y$.

Nelle “Note aggiuntive”, a pag. 279, è descritto il comportamento di chiusure, interni, frontiere e intorni rispetto al prodotto cartesiano.

OSSERVAZIONE. Il prodotto di un numero **finito** di spazi topologici è pari al prodotto di due spazi:

$$X \times Y \times Z = (X \times Y) \times Z = X \times (Y \times Z)$$

In particolare una base di aperti di $X_1 \times \dots \times X_n$ è data da:

$$\mathcal{B} = \{A_1 \times \dots \times A_n \mid A_i \text{ aperto in } X_i\}$$

DIGRESSIONE (TOPOLOGIE SUI PRODOTTI CARTESIANI INFINITI). Il prodotto cartesiano di n insiemi X_1, \dots, X_n è definito come l'insieme

$$X_1 \times \dots \times X_n := \{(x_1, \dots, x_n) \mid x_i \in X_i, \forall i \in \{1, \dots, n\}\}.$$

Possiamo definire il prodotto cartesiano di una famiglia arbitraria (anche *infinita*) di insiemi $\{X_i\}_{i \in I}$, indicizzati da I , come

$$\prod_{i \in I} X_i := \left\{ \alpha : I \longrightarrow \bigcup_{i \in I} X_i \mid \alpha(i) \in X_i, \forall i \in I \right\}.$$

Se esiste i_0 tale che $X_{i_0} = \emptyset$, allora $\prod_{i \in I} X_i = \emptyset$ perché tutte le funzioni α chiaramente non hanno valori in X_{i_0} e quindi non soddisfano la definizione data. Tuttavia, nel caso $|I| = \infty$, anche se ciascuno dei $X_i \neq \emptyset$, non è garantito che $\prod_{i \in I} X_i \neq \emptyset$ se *non* si assume l'**assioma della scelta**. In una delle sue molteplici forme, esso afferma che, data una famiglia arbitraria di insiemi *non vuoti* $\{X_i\}_{i \in I}$ indicizzati da I , allora esiste un'applicazione $\alpha : I \longrightarrow \bigcup_{i \in I} X_i$ tale che $\alpha(i) \in X_i, \forall i \in I$.

Ci sono alcune importanti differenze a livello topologico. Ad esempio, se $|I| = \infty$, la *topologia "a scatole"* \mathcal{T}_{box} , che abbiamo visto essere indotta dalla base

$$\mathcal{B} = \left\{ \prod_{i \in I} U_i \mid U_i \text{ aperto in } X_i \right\},$$

e la *topologia prodotto* \mathcal{P} , che possiamo definire come indotta dalla base

$$\mathcal{D} = \left\{ \prod_{i \in I} U_i \mid U_i \text{ aperto in } X_i \text{ e } U_i = X_i \forall i \text{ eccetto un numero finito di indici} \right\},$$

non coincidono! Nel caso infinito, la topologia a scatole è più fine di quella prodotto: $\mathcal{P} \subsetneq \mathcal{T}_{box}$.

1.8 ASSIOMI DI SEPARAZIONE: T1 E HAUSDORFF

DEFINIZIONE 1.8.1. (SPAZIO T1).

Uno spazio topologico X si dice **T1** se ogni sottoinsieme finito è chiuso, in particolare se e solo se tutti i punti sono chiusi.

In termini di intorni, X è T1 se, presi due punti distinti x e y , esiste un intorno per il punto x che non contiene y e viceversa:

$$\forall x, y \in X, x \neq y \implies \exists U \in I(x) \quad y \notin U \text{ e } \exists V \in I(y) \quad x \notin V.$$

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo che la definizione di T1 per chiusi e per intorni sono equivalenti.

\Rightarrow) Siano $x, y \in X$ con $x \neq y$. Per ipotesi $\{x\}$ è chiuso, dunque $V = X \setminus \{x\}$ è aperto. Poiché $y \neq x$, allora $y \notin \{x\}$ e quindi $y \in V$; essendo V aperto, $V \in I(y)$, dunque V è intorno di y e banalmente $x \notin V$.

\Leftarrow) Dobbiamo dimostrare che per ogni x si ha $\{x\}$ è chiuso, cioè $A = X \setminus \{x\}$ è aperto.

Sia $y \in A: y \notin \{x\}$ implica $y \neq x$. Per ipotesi allora esiste un intorno V di y tale che $x \notin V$. Necessariamente si ha che $V \subseteq A$, dunque A è anch'esso intorno di y . Per l'arbitrarietà di y , A è intorno di ogni suo punto, dunque A è aperto. \square

OSSERVAZIONI.

1. X è T_1 se e solo se per ogni punto $x \in X$ si ha

$$\{x\} = \bigcap_{U \in I(x)} U.$$

2. Ogni spazio metrico è T_1 .

DIMOSTRAZIONE.

I \implies) Se X è T_1 , allora ogni $\{y\} \subseteq X$ è chiuso. Fissato x , prendiamo

$$y \in \bigcap_{U \in I(x)} U.$$

Allora per ogni $U \in I(x)$ si ha $\{y\} \cap U \neq \emptyset$. Da ciò segue che $x \in \overline{\{y\}} = \{y\}$, cioè $y = x$. Allora

$$\{x\} = \bigcap_{U \in I(x)} U.$$

\Leftarrow) Per dimostrare che X è T_1 è sufficiente mostrare che $\{x\}$ è chiuso, dato che ogni insieme finito in X si può vedere come unione finita di singoletti $\{x\}$ e per gli assiomi dei chiusi otteniamo un chiuso. In particolare, ci basta dimostrare che $\overline{\{x\}} \subseteq \{x\}$, essendo l'altra implicazione ovvia per definizione. Sia $y \in \overline{\{x\}}$. Per definizione di chiusura per ogni $V \in I(y)$ si ha $V \cap \overline{\{x\}} \neq \emptyset$, quindi per ogni $V \in I(y)$ vale $V \cap \overline{\{x\}} = \{x\}$, cioè l'intersezione dei V deve incontrare $\{x\}$:

$$\bigcap_{V \in I(y)} V \cap \{x\} = \{x\}.$$

Per ipotesi,

$$\bigcap_{V \in I(y)} V = \{y\},$$

dunque $\{y\} \cap \{x\} = \{x\}$, ma allora $y \in \{x\}$ e quindi $\overline{\{x\}} \subseteq \{x\}$.

II Se X è metrico e $x \in X$, il sistema fondamentale di intorni di x sono gli intorni centrati in x di raggio arbitrario, cioè $B_\epsilon(x)$. Allora

$$\bigcap_{U \in I(x)} U = \bigcap_{\epsilon > 0} B_\epsilon(x) = \{x\}$$

e segue la tesi per la proposizione precedente. \square

DEFINIZIONE 1.8.2. (SPAZIO DI HAUSDORFF).

Uno spazio topologico X si dice di **Hausdorff** o **T2** se per ogni coppia di punti distinti

esistono due intorni disgiunti:

$$\forall x, y \in X, x \neq y \implies \exists U \in I(x) \text{ e } \exists V \in I(y) : U \cap V = \emptyset.$$

OSSERVAZIONI.

- I. X è di Hausdorff se e solo se per ogni punto $x \in X$ si ha

$$\{x\} = \bigcap_{U \in I(x)} \bar{U}.$$

2. Essere Hausdorff implica essere T_1 , ma non il viceversa.
3. Ogni spazio metrico è di Hausdorff.

DIMOSTRAZIONE.

- I \implies) Sia X di Hausdorff. Fissato x , sia $y \in \bar{U}$, con $U \in I(x)$. Per definizione di \bar{U} , ogni $V \in I(y)$ soddisfa $V \cap U \neq \emptyset$. Se $y \neq x$, si avrebbe un assurdo, dato che non esiste alcun $V \in I(y)$ con $U \cap V = \emptyset$ e dunque X non sarebbe di Hausdorff.
 \Leftarrow) Dobbiamo dimostrare che X è di Hausdorff. Sia $x \neq y$. Allora

$$y \notin \{x\} = \bigcap_{U \in I(x)} \bar{U}. \quad (\text{I.I})$$

Per definizione di chiusura si ha che per ogni $U \in I(x)$ esiste $V \in I(y)$ tale che $V \cap U = \emptyset$. Segue dunque la tesi.

- II Avendo per ogni coppia di punti distinti due intorni disgiunti in quanto Hausdorff, banalmente i due intorni verificano la definizione di T_1 per intorni. Come controesempio per il viceversa, prendiamo la topologia dei complementari finiti CF su uno spazio X non finito: essa è T_1 ma non Hausdorff.
- III Presi $x \neq y$, allora $d := d(x, y) > 0$. Dunque, per diseguaglianza triangolare si ha sempre che

$$B_{d/4}(Y) \cap B_{d/4}(Y) = \emptyset.$$

□

PROPOSIZIONE 1.8.1. (SOTTOSPAZI E PRODOTTI DI HAUSDORFF SONO HAUSDORFF; MANETTI, 3.6.8).

DIMOSTRAZIONE.

- Sia $Y \subseteq X$ con X spazio topologico, Y con la topologia di sottospazio. Prendiamo $x, y \in Y$ con $x \neq y$. Poiché X è di Hausdorff esistono $U, V \subseteq X$ intorni rispettivamente di x e y con $U \cap V = \emptyset$. Basta prendere allora $U \cap Y, V \cap Y$: sono intorni sempre di x e y in Y che restano comunque disgiunti.
- Sia $X \times Y$ con X, Y spazi topologici. Prendiamo $(x_1, y_1) \neq (x_2, y_2)$. Questo significa che $x_1 \neq x_2$ oppure $y_1 \neq y_2$; sceglieremo senza perdita di generalità $x_1 \neq x_2$. Essendo X di Hausdorff, esistono U_1, U_2 intorni aperti in X tali che $x_1 \in U_1, x_2 \in U_2$

con $U_1 \cap U_2 = \emptyset$. Allora:

$$\begin{aligned} U_1 \times Y \text{ intorno di } (x_1, y_1) \\ U_2 \times Y \text{ intorno di } (x_2, y_2) \end{aligned} \implies U_1 \times Y \cap U_2 \times Y = (U_1 \cap U_2) \times (Y \cap Y) = \emptyset \quad \square$$

TEOREMA 1.8.1. (X DI HAUSDORFF SE E SOLO SE DIAGONALE DI X CHIUSA; MANETTI, 3.69).

Sia X spazio topologico. La **diagonale** $\Delta \subseteq X \times X$ è l'insieme delle coppie che hanno uguali componenti:

$$\Delta := \{(x, x) \mid x \in X\}.$$

Si ha

$$X \text{ di Hausdorff} \iff \Delta \text{ chiuso in } X \times X.$$

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) Dobbiamo dimostrare che Δ è chiuso, cioè $(X \times X) \setminus \Delta$ aperto, ossia $(X \times X) \setminus \Delta$ è intorno di ogni suo punto. Preso $(x, y) \in (X \times X) \setminus \Delta$, $x \neq y$ dato che non appartiene alla diagonale. Poiché X è di Hausdorff, esistono U, V intorni aperti disgiunti tali che $x \in U, y \in V$. Allora $U \times V \cap \Delta = \emptyset$: se così non fosse, ci potrebbero essere dei valori della diagonale che appartengono ad $U \times V$, cioè esisterebbe almeno una coppia (x', y') tale che $x' = y'$, ma allora gli intorni non sarebbero disgiunti. Allora $(x, y) \in U \times V \subseteq (X \times X) \setminus \Delta$.

\Leftarrow) Siano $x, y \in X$, $x \neq y$. Allora $(x, y) \in (X \times X) \setminus \Delta$, che è aperto per ipotesi. Necesariamente esiste un aperto della base della topologia prodotto che contiene la coppia: $(x, y) \in U \times V \subseteq (X \times X) \setminus \Delta$. Per gli stessi ragionamenti della precedente implicazione, si ha che $x \in U, y \in V$ con U, V intorni aperti disgiunti. Segue che X è di Hausdorff. \square

PROPOSIZIONE 1.8.2. (CONSEGUENZE DEGLI SPAZI DI HAUSDORFF).

1. Siano $f, g : X \longrightarrow Y$ continue, Y di Hausdorff. Sia C il luogo dei punti dove f e g coincidono, detto anche **equalizzatore**:

$$eq(f, g) := \{x \in X \mid f(x) = g(x)\}.$$

Allora $eq(f, g)$ è chiuso.

2. Sia $f : X \longrightarrow X$ continua, X di Hausdorff. Sia $F_{ix}(f)$ il luogo dei **punti fissi** di f :

$$F_{ix}(f) := \{x \in X \mid f(x) = x\}.$$

Allora $F_{ix}(f)$ è chiuso.

3. Siano $f, g : X \longrightarrow Y$ continue, Y di Hausdorff e $A \subseteq X$ denso in X . Allora

$$\forall x \in A, \quad f(x) = g(x) \implies \forall x \in X \quad f(x) = g(x).$$

4. Sia $f : X \longrightarrow Y$ continua, Y di Hausdorff. Sia Γ_f il **grafico** di f , ossia l'insieme delle coppie $(x, f(x))$ formate dai punti del dominio e le corrispettive immagini tramite f :

$$\Gamma_f := \{(x, y) \in X \times Y \mid y = f(x)\}.$$

Allora Γ_f è chiuso in $X \times Y$.

DIMOSTRAZIONE.

I Definiamo la funzione

$$\begin{aligned} h : X &\longrightarrow Y \times Y \\ x &\longmapsto (f(x), g(x)). \end{aligned}$$

Essa è continua perché le componenti sono continue; considerata la diagonale Δ_Y di $Y \times Y$, si ha che $h(f, g) = h^{-1}(\Delta_Y)$ è la controimmagine tramite una funzione continua di un chiuso e quindi è un chiuso.

II Basta porre al punto I. $g = Id_X$.

III Per ipotesi $A \subseteq h^{-1}(\Delta_Y)$. In quanto A è denso in X , $\overline{A} = X$. Dunque

$$X = \overline{A} \subseteq \overline{h^{-1}(\Delta_Y)} = h^{-1}(\Delta_Y).$$

Questo è vero in quanto Y è di Hausdorff e la diagonale Δ_Y è un chiuso: segue che $h^{-1}(\Delta_Y)$ è chiuso e dunque pari alla sua chiusura. Si ha la tesi.

IV Definiamo la funzione continua

$$\begin{aligned} l : X \times Y &\longrightarrow Y \times Y \\ (x, y) &\longmapsto (f(x), y). \end{aligned}$$

Allora $\Gamma_f = l^{-1}(\Delta_Y)$ è un chiuso. □

1.9 PROPRIETÀ TOPOLOGICA

DEFINIZIONE 1.9.1. (PROPRIETÀ TOPOLOGICA).

Una **proprietà topologica** P è una caratteristica degli spazi topologici per cui se ogni spazio X che possiede quella proprietà P è omeomorfo ad uno spazio Y , allora anche Y ha quella proprietà (e viceversa):

$$X \cong Y \implies [X \text{ ha } P \iff Y \text{ ha } P]$$

In altre parole, una proprietà topologica è **invariante** rispetto agli omeomorfismi.

OSSERVAZIONE.

- Dati due spazi omeomorfi $X \cong Y$, per verificare che P è una proprietà topologica è sufficiente verificare una soltanto delle implicazioni.
- Si può verificare che due spazi **non** sono omeomorfi trovando una proprietà topologica che non condividono.

LEMMA I.9.1. (SE LA FUNZIONE È INIETTIVA CODOMINIO HAUSDORFF IMPLICA DOMINIO HAUSDORFF; MANETTI, ESERCIZIO 3.56).

Siano X, Y spazi topologici con Y di Hausdorff. Se esiste $f : X \rightarrow Y$ continua e iniettiva, allora X è di Hausdorff.

DIMOSTRAZIONE. Siano $x, y \in X$ con $x \neq y$. Essendo f iniettiva, $f(x) \neq f(y) \in Y$: in quanto Y è di Hausdorff, esistono U, V intorni aperti disgiunti in Y che contengono rispettivamente $f(x)$ e $f(y)$. Per continuità di f le controimmagini di questi intorni aperti sono aperte e per iniettività sono ancora disgiunte: allora $f^{-1}(U), f^{-1}(V)$ sono intorni aperti disgiunti che contengono rispettivamente x e y . Segue che X è di Hausdorff. \square

PROPOSIZIONE I.9.1. (HAUSDORFF È PROPRIETÀ TOPOLOGICA).

Essere di Hausdorff è una proprietà topologica, ossia

$$X \cong Y \implies [X \text{ è di Hausdorff} \iff Y \text{ è di Hausdorff}]$$

DIMOSTRAZIONE. Sia $f : Y \rightarrow X$ un omeomorfismo tra i due spazi. Allora f è per definizione continua e iniettiva. Per il lemma I.9.1 (Manetti, esercizio 3.56.) segue che se X è di Hausdorff, Y è di Hausdorff. \square

TEOREMA I.9.1. (PRODOTTO HAUSDORFF HA FATTORI HAUSDORFF).

Gli spazi X, Y sono di Hausdorff se e solo se $X \times Y$ è di Hausdorff.

DIMOSTRAZIONE.

\implies) Si veda la proposizione I.8.1 (Manetti, 3.6.8.).

\impliedby) Fissiamo $y_0 \in Y$. Definita la funzione

$$\begin{aligned} f : X &\longrightarrow X \times Y \\ x &\longmapsto (x, y_0)' \end{aligned}$$

essa è continua ed iniettiva, dunque per il lemma I.9.1 (Manetti, esercizio 3.56.) segue che X è di Hausdorff. Preso $x_0 \in X$ e

$$\begin{aligned} f : Y &\longrightarrow X \times Y \\ y &\longmapsto (x_0, y)' \end{aligned}$$

allo stesso modo si verifica che Y è di Hausdorff. \square

CAPITOLO 2

CONNESSIONE E COMPATTEZZA

“Lisa: Allora, dov’è mio padre?

Professor Frink: Beh, sarebbe ovvio anche per l’individuo più scriteriato, laureato e con specializzazione in Topologia iperbolica, che Homer Simpson è piombato... nella terza dimensione. [...] [disegna sulla lavagna] Ecco un comunissimo quadrato—

Commissario Winchester: Ehi ehi, rallenta, capuepopolo!

Professor Frink: —ma supponiamo di estendere il quadrato oltre le due dimensioni del nostro universo, lungo l’ipotetica asse z, qui. [tutti sussultano] Così si ottiene un oggetto tridimensionale noto come “cubo”, o meglio “Frinkaedro”, in onore dello scopritore!

I SIMPSON, *La paura fa novanta VI.*

LE due proprietà che danno il nome a questo capitolo sono estremamente importanti, in quanto sono due dei principali *invarianti* studiati in topologia. Entrambe rappresentano una *generalizzazione* di alcuni aspetti affrontati più o meno esplicitamente durante lo studio dell’Analisi:

- Ci sono sottoinsiemi del piano i cui punti possono essere *connessi* da una linea arzigogolata, una spezzata o un segmento, mente
- Ci sono sottoinsiemi *limitati* le cui successioni di punti *convergono* nel sottoinsieme.

Vedremo che la **connessione** e la **compattezza** sono definite in modo abbastanza basilare, seppur non necessariamente siano intuitive a primo acchito. Tuttavia, proprio in virtù di questa semplicità, sono applicabili in tanti contesti diversi; in particolare, la compattezza come la definiremo ci permetterà di prendere informazioni note *localmente* ed estenderle in modo che valgano globalmente in tutto lo spazio.

2.1 CONNESSIONE

DEFINIZIONE 2.I.I. (SPAZIO CONNESSO E SPAZIO SCONNESSO).

Uno spazio topologico X si dice **connesso** se gli unici sottoinsiemi aperti e chiusi sono \emptyset , X . Uno spazio non connesso si dice **sconnesso**.

LEMMA 2.I.I. (CONDIZIONI EQUIVALENTI DELLA SCONNESSIONE; MANETTI, 4.2).

Sono condizioni equivalenti:

1. X è sconnesso.
2. $X = A \cup B$ con A, B aperti, non vuoti, disgiunti.
3. $X = A \cup B$ con A, B chiusi, non vuoti, disgiunti.

DIMOSTRAZIONE.

2 \iff 3) Se A è aperto e disgiunto da B tale che $X = A \cup B$ significa che $B = C_A = X \setminus A$ e dunque B chiuso; analogamente per B aperto si ha che A è chiuso: allora A, B chiusi e aperti propri.

1 \implies 2) Esiste $A \neq \emptyset, X$ con A aperto e chiuso. Allora basta porre $B := C_A = X \setminus A$: è aperto e chiuso, è disgiunto da A e tale per cui $B \neq \emptyset, X; A$ e B soddisfano la tesi.

2 \implies 1) Essendo A, B aperti, si ha che A è chiuso perché $A = C_X = X \setminus B$. Inoltre, essendo A, B non vuoti, allora $A \neq X$. Dunque A è aperto, chiuso e $A \neq \emptyset, X$ e pertanto soddisfa la tesi: esiste un sottoinsieme aperto e chiuso che non è il vuoto o l'insieme stesso. \square

TIPS & TRICKS! Il lemma 2.I.I (Manetti, 4.2) ci dice che è sufficiente trovare *solo due* aperti (o chiusi) che soddisfano la condizione di cui sopra per affermare la sconnessione. Viceversa, per dimostrare la connessione, dobbiamo dimostrare che *per ogni coppia* di aperti (o chiusi) non vuoti, la cui unione è X , essi non siano disgiunti.

ESEMPI (SPAZI TOPOLOGICI sconnessi IN TOPOLOGIA EUCLIDEA).

- $X = \mathbb{R} \setminus \{0\} = (-\infty, 0) \cup (0, +\infty)$.
- $X = [0, 1] \cup (2, 3)$.

LEMMA 2.I.2. (CONNESSO È DISGIUNTO O SOTTOINSIEME DI UN APERTO/CHIUSO; MANETTI, 4.4).

Sia X spazio topologico e $A \subseteq X$ con A aperto e chiuso. Sia $Y \subseteq X$, Y connesso. Allora $Y \cap A = \emptyset$, cioè $Y \subseteq Y \setminus A$, oppure $Y \subseteq A$.

DIMOSTRAZIONE. Consideriamo $Y \cap A$: esso è aperto e chiuso perché intersezione di due aperti e chiusi per ipotesi, in quanto Y è aperto e chiuso per connessione. Essendo Y connesso, un suo sottoinsieme aperto e chiuso o è l'insieme vuoto oppure è l'insieme stesso, cioè $Y \cap A = \emptyset$, cioè $Y \subseteq Y \setminus A$, oppure $Y \cap A = Y$, cioè $Y \subseteq A$. \square

TEOREMA 2.I.I. (CONNESIONE DI $[0, 1]$; MANETTI, 4.6).

Con la topologia Euclidea, $X = [0, 1]$ è connesso.

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo che $X = [0, 1] = C \cup D$ con C, D entrambi chiusi. Dobbiamo dimostrare che C, D non sono disgiunti, ossia $C \cap D \neq \emptyset$. Supponiamo sia $0 \in C$ e poniamo $d = \inf D$. Essendo D un chiuso, $d \in \overline{D} = D$.

- Se $d = 0, d \in C \cap D \neq \emptyset$.
- Se $d > 0$ allora $[0, d] \subseteq C$ perché non sta in D . Il passaggio alla chiusura mantiene l'inclusione, dunque $[0, d] \subseteq \overline{C} = C$. Segue che $d \in C$ e dunque $C \cap D \neq \emptyset$. \square

TEOREMA 2.I.2. (IMMAGINE CONTINUA DI UN CONNESSO È UN CONNESSO; MANETTI, 4.7).

L'immagine continua di un connesso è un connesso, ossia

$$f : X \longrightarrow Y \text{ continua, } X \text{ connesso} \implies f(X) \text{ connesso}$$

DIMOSTRAZIONE. Sia $Z \subseteq f(X)$, con Z aperto e chiuso non vuoto in $f(X)$. Per dimostrare che $f(X)$ sia connesso ci è sufficiente dimostrare che $Z = f(X)$: in questo modo gli unici aperti e chiusi sono i sottoinsiemi impropri. Siccome Z aperto e chiuso, esistono A aperto in Y , C chiuso in Y tali che

$$A \cap f(X) = Z = C \cap f(X).$$

Allora si ha

$$\begin{aligned} f^{-1}(Z) &= f^{-1}(A) \cap f^{-1}(f(X)) = f^{-1}(A) \\ f^{-1}(Z) &= f^{-1}(C) \cap f^{-1}(f(X)) = f^{-1}(C), \end{aligned}$$

ossia $f^{-1}(Z)$ è contemporaneamente uguale alla controimmagine continua di un aperto e di un chiuso in Y , ossia è aperto e chiuso in X . Notiamo inoltre che, essendo $Z \neq \emptyset$, allora $f^{-1}(Z) \neq \emptyset$: essendo X connesso per ipotesi, necessariamente $f^{-1}(Z) = X$. \square

OSSERVAZIONE. Dal teorema precedente segue che essere connesso è una proprietà topologica! Infatti, se vale per una qualunque funzione continua $f : X \longrightarrow Y$, allora varrà anche per omeomorfismi tra X e Y ; in particolare, si avrà per suriettività che $f(X) = Y$ connesso.

2.I.1 Connessione per archi

DEFINIZIONE 2.I.2. (ARCO).

Un **arco** o **cammino** α da un punto x a un punto y in uno spazio topologico X è una funzione continua che parametrizza un *percorso* finito fra gli estremi x e y :

$$\alpha : [0, 1] \longrightarrow X \text{ continua : } \alpha(0) = x, \alpha(1) = y$$

DEFINIZIONE 2.I.3.

Connessione per archi] Uno spazio topologico X si dice **connesso per archi** o **c.p.a.** o **path-connected** se per ogni coppia di punti in X esiste un arco che li collega:

$$\forall x, y \in X \exists \alpha : [0, 1] \longrightarrow X \text{ continua : } \alpha(0) = x, \alpha(1) = y$$

TEOREMA 2.I.3. (X C.P.A. IMPLICA X CONNESSO; MANETTI, 4.7).

DIMOSTRAZIONE. Sia $X = A \cup B$, con A, B aperti non vuoti. Vogliamo dimostrare che $A \cap B \neq \emptyset$. Essendo non vuoti, prendiamo $a \in A, b \in B$. In quanto X è c.p.a.,

esiste il cammino continuo $\alpha : [0, 1] \longrightarrow X$ tale che $\alpha(0) = a$, $\alpha(1) = b$. Studiamo la controimmagine di α :

$$[0, 1] = \alpha^{-1}(X) = \alpha^{-1}(A \cup B) = \alpha^{-1}(A) \cup \alpha^{-1}(B)$$

Si nota che $\alpha^{-1}(A)$, $\alpha^{-1}(B)$ sono entrambi aperti e non vuoti in quanto controimmagini continue di aperti non vuoti ($0 \in \alpha^{-1}(A)$, $1 \in \alpha^{-1}(B)$). Poiché $[0, 1]$ è connesso, allora le controimmagini trovate *non* sono disgiunte. Segue allora che $\exists t \in \alpha^{-1}(A) \cap \alpha^{-1}(B)$ e quindi:

$$\alpha(t) \in \alpha(\alpha^{-1}(A) \cap \alpha^{-1}(B)) \subseteq \alpha(\alpha^{-1}(A)) \cap \alpha(\alpha^{-1}(B)) = A \cap B \quad \square$$

TEOREMA 2.I.4. (IMMAGINE CONTINUA DI UNO SPAZIO C.P.A. È UN C.P.A.).

L'immagine continua di uno spazio c.p.a. è c.p.a.:

$$f : X \longrightarrow Y \text{ continua, } X \text{ c.p.a.} \implies f(X) \text{ c.p.a.}$$

DIMOSTRAZIONE. Considerati $y, z \in f(X)$, vogliamo trovare un cammino tra i due punti. Poiché $y, z \in f(X)$, consideriamo $a, b \in X$ tali che $y = f(a)$ e $z = f(b)$. Poiché $a, b \in X$ c.p.a., esiste un cammino α tale per cui $\alpha(0) = a$ e $\alpha(1) = b$. Presa ora la composizione $f \circ \alpha$ con la funzione f ,

$$f \circ \alpha : [0, 1] \xrightarrow{\alpha} X \xrightarrow{f} Y,$$

la funzione ottenuta è continua perché composizione di funzioni continue e inoltre

$$\begin{aligned} (f \circ \alpha)(0) &= f(\alpha(0)) = f(a) = y \\ (f \circ \alpha)(1) &= f(\alpha(1)) = f(b) = z \end{aligned}$$

Dunque $f \circ \alpha$ è un cammino fra due punti y, z arbitrari in $f(X)$ e pertanto $f(X)$ è c.p.a. \square

OSSERVAZIONE. Essere c.p.a. è invariante topologico.

DEFINIZIONE 2.I.4. (GIUNZIONE DI CAMMINI).

Dati due cammini in uno spazio X :

$$\alpha : [0, 1] \longrightarrow X \quad \alpha(0) = x, \alpha(1) = y$$

$$\beta : [0, 1] \longrightarrow X \quad \beta(0) = y, \beta(1) = z$$

Allora possiamo creare un cammino $\alpha * \beta$ con la **giunzione di cammini**:

$$(\alpha * \beta)(t) = \begin{cases} \alpha(2t) & \text{se } 0 \leq t \leq \frac{1}{2} \\ \beta(2t - 1) & \text{se } \frac{1}{2} \leq t \leq 1 \end{cases} \quad (2.I)$$

LEMMA 2.I.3. (UNIONE DI C.P.A. NON DISGIUNTA È C.P.A.).

Sia A, B c.p.a., $A \cap B \neq \emptyset$. Allora $A \cup B$ c.p.a.

DIMOSTRAZIONE. Se $x, y \in A$ oppure $x, y \in B$, esiste per ipotesi un arco che li collega: dobbiamo allora trovare un arco in $A \cup B$ da x a y per ogni scelta di $x \in A, y \in B$. Preso $z \in A \cap B$, per ipotesi esistono due cammini ad esso:

$$\alpha : [0, 1] \longrightarrow A \quad \alpha(0) = x, \alpha(1) = z$$

$$\beta : [0, 1] \longrightarrow B \quad \beta(0) = z, \beta(1) = y$$

Usando la *giunzione di cammini*, si ha:

$$(\alpha * \beta)(t) = \begin{cases} \alpha(2t) & \text{se } 0 \leq t \leq \frac{1}{2} \\ \beta(2t - 1) & \text{se } \frac{1}{2} \leq t \leq 1 \end{cases}$$

Il cammino $\alpha * \beta : [0, 1] \longrightarrow A \cup B$ è quello richiesto. \square

OSSERVAZIONI.

- Usando la giunzione di cammini, si ha che:

$$X \text{ è c.p.a.} \iff \exists z \in X : \forall x \in X \quad \exists \alpha : [0, 1] \longrightarrow X : \alpha(0) = z, \alpha(1) = x$$

In altre parole, uno spazio è c.p.a. se e solo se esiste un punto per cui ogni altro punto è collegato tramite un arco.

- Per ogni arco α esiste l'arco inverso, percorso al contrario: $\bar{\alpha}(t) = \alpha(1-t)$.

DEFINIZIONE 2.1.5. (SEGMENTO).

In \mathbb{R}^n , un **segmento** \overline{PQ} è la combinazione lineare tra i punti P e Q , parametrizzato come

$$\overline{PQ} = \{P + tQ \mid t \in [0, 1]\}.$$

DEFINIZIONE 2.1.6. (SOTTOINSIEME CONVESSO).

Un sottoinsieme $Y \subseteq \mathbb{R}^n$ è **convesso** se per ogni coppia di punti esiste un segmento che li collega contenuto interamente in Y :

$$\forall P, Q \in Y \quad \overline{PQ} \subseteq Y \tag{2.2}$$

DEFINIZIONE 2.1.7. (SOTTOINSIEME STELLATO).

Un sottoinsieme $Y \subseteq \mathbb{R}^n$ è **stellato** per P se esiste un $P \in Y$ tale che per ogni altro punto esiste un segmento che li collega contenuto interamente in Y :

$$\exists P \in Y : \forall Q \in Y \quad \overline{PQ} \subseteq Y \tag{2.3}$$

ESEMPI.

- Gli intervalli aperti e semiaperti sono c.p.a., dunque sono *connessi*: l'arco α è banalmente il segmento pari all'intervallo aperto.
- Preso $X \subseteq \mathbb{R}^n$ convesso, qualunque segmento è anche per costruzione un arco: X è anche c.p.a. e dunque connesso.

- $X = \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ non è convesso, dato che per $(0, 1)$ e $(0, -1)$ non si hanno segmenti interni ad X , ma è c.p.a. perché basta prendere un cammino che “giri attorno” all’origine; in quanto c.p.a. è anche connesso.
- Preso $X \subseteq \mathbb{R}^n$ stellato per $P \in X$, qualunque segmento con P è anche per costruzione un arco: X è anche c.p.a. per l’osservazione a pag. 31 e dunque connesso.
- Ogni insieme convesso è anche stellato per P , basta fissare un qualunque punto come nostro P . In generale, un insieme è convesso se e solo se è stellato rispetto ad ogni suo punto.

2.1.2 Connessione nella topologia euclidea

Vediamo ora che conseguenze hanno questi teoremi in \mathbb{R} con la topologia Euclidea.

TEOREMA 2.1.5. (CARATTERIZZAZIONE DELLA CONNESSIONE SU \mathbb{R}).

Sia $I \subseteq \mathbb{R}$. Le seguenti affermazioni sono equivalenti:

1. I è un intervallo, ossia I è convesso.
2. I è c.p.a.
3. I è connesso.

DIMOSTRAZIONE.

- 1) \Rightarrow 2) Siccome I è convesso, I è stellato, quindi è I c.p.a. e dunque I connesso.
- 2) \Rightarrow 3) Vale in generale che un insieme c.p.a. è anche connesso.
- 3) \Rightarrow 1) Per contronominale mostriamo che se I non è un intervallo allora I è sconnesso. I non intervallo significa che esistono $a < b < c$ con $a, c \in I$ ma $b \notin I$. Ma allora

$$b \notin I \implies I = \left(\underbrace{I \cap (-\infty, b)}_{\in a} \right) \cup \left(\underbrace{I \cap (b, +\infty)}_{\in c} \right)$$

ossia I è unione di aperti, non vuoti e disgiunti, e quindi I è sconnesso. \square

OSSERVAZIONE.

- Come conseguenza immediata di questo teorema si ha il **teorema di esistenza degli zeri** per funzioni continue da \mathbb{R} in \mathbb{R} ; per tali funzioni vale che l’immagine continua di un intervallo $[a, b]$ è un intervallo $[f(a), f(b)]$, pertanto se gli estremi dell’intervallo sono tali per cui $f(a) < 0 < f(b)$ allora la funzione ammette uno zero, in quanto $0 \in [f(a), f(b)]$.
- Per $n \geq 1$ la **sfera**

$$S^n := \left\{ (x_1, \dots, x_{n+1}) \mid \sum_{i=1}^{n+1} x_i^2 = 1 \right\}$$

è c.p.a.: infatti, $\forall x, y \in S^n$ si trova sempre un arco dato dall’intersezione di S^n e del piano H passante per il centro della sfera, x e y .

Mostriamo un risultato per funzioni continue da S^n in \mathbb{R} .

TEOREMA 2.1.6. (FUNZIONI CONTINUE DA S^n IN \mathbb{R}).

Sia $f : S^n \longrightarrow \mathbb{R}$ una funzione continua. Allora esiste $x \in S^n$ tale che $f(x) = f(-x)$. In particolare f non è iniettiva.

DIMOSTRAZIONE. Costruiamo una funzione $g(x) = f(x) - f(-x)$: essa è continua perché somma di funzioni continue. Siccome S^n è connesso, allora $g(S^n) \subseteq \mathbb{R}$ è connesso, quindi per il teorema precedente $g(S^n)$ è un intervallo. Preso un punto $y \in S^n$ arbitrario, le sue immagini $g(y)$ e $g(-y)$ appartengono all'intervallo dell'immagine $g(S^n)$, quindi se ne può considerare il loro punto medio:

$$\frac{1}{2} [g(y) + g(-y)] = \frac{1}{2} [f(y) - f(-y) + f(-y) - f(y)] = 0$$

Ma allora, poiché $0 \in g(S^n)$, esiste un $\exists x \in S^n$ tale che $g(x) = 0$, ossia $f(x) = f(-x)$ □

Come conseguenza di questo teorema si ha che un aperto di \mathbb{R} non sarà mai omeomorfo ad un aperto di \mathbb{R}^n .

TEOREMA 2.I.7. (APERTI DI \mathbb{R} NON OMEOMORFI AD APERTI DI \mathbb{R}^n).

Sia $I \subseteq \mathbb{R}$ e $U \subseteq \mathbb{R}^n$, con $n \geq 2$. Se I, U sono aperti allora I non è omeomorfo a U .

DIMOSTRAZIONE. Si consideri un omeomorfismo $g : U \longrightarrow I$. Siccome $U \subseteq \mathbb{R}^n$ aperto allora esiste una palla aperta di raggio ε contenuta in U . Preso il bordo $S^n \subseteq U$, la restrizione di f su di esso $g|_{S^n} : S^n \longrightarrow I$ non è iniettiva per il teorema precedente, dunque g non è un omeomorfismo. □

Il teorema appena visto è un caso particolare del

TEOREMA 2.I.8. (TEOREMA DELL'INVARIANZA DELLA DIMENSIONE).

Siano $U \subseteq \mathbb{R}^n, V \subseteq \mathbb{R}^m$ aperti. Se $U \cong V$, allora $n = m$; equivalentemente, se $n \neq m$ allora $U \not\cong V$. □

A pag. 129 si può trovare la dimostrazione di un altro caso particolare, quello per gli aperti di \mathbb{R}^2 .

2.I.3 Unioni e prodotti di spazi connessi

TEOREMA 2.I.9. (UNIONE ARBITRARIA DI SOTTOSPAZI CONNESSI È UN CONNESSO).

Sia $\{X_i\}_{i \in I}$ una famiglia di sottoinsiemi di uno spazio topologico X . Se ogni X_i è connesso e $\bigcap_{i \in I} X_i \neq \emptyset$, allora $\bigcup_{i \in I} X_i$ è connesso.

DIMOSTRAZIONE. Sia

$$Z \subseteq Y := \bigcup_{i \in I} X_i$$

un aperto e chiuso non vuoto. Vogliamo dimostrare che $Z = Y$, cosicché Y risulti connesso; basta mostrare l'inclusione $Y \subseteq Z$. Se considera l'intersezione di Z e di un connesso fra gli $\{X_i\}$, essa sarà triviale per il lemma 2.I.2:

$$X_i \cap Z = \begin{cases} \emptyset \\ X_i \end{cases}$$

Essendo $Z \neq \emptyset$ e contenuto in Y , esiste un indice i_0 tale per cui $X_{i_0} \cap Z \neq \emptyset$, da cui segue che $X_{i_0} \cap Z = X_{i_0}$, da cui segue che $X_{i_0} \subseteq Z$. Siccome $\bigcap_{i \in I} X_i \neq \emptyset$, esisterà sicuramente

$x \in \bigcap_{i \in I} X_i \subseteq X_{i_0} \subseteq Z$, per cui $x \in Z$. Poiché $x \in X_i, \forall i$ per definizione di intersezione, segue che per ogni $i \in I$, $X_i \cap Z \neq \emptyset$. Quindi, se per ogni i , $X_i \subseteq Z$ allora $Y \subseteq Z$ e dunque $Y = Z$, quindi Y è connesso perché l'unico aperto e chiuso non vuoto è se stesso. \square

TEOREMA 2.I.IO. (PRODOTTO DI CONNESSI SE E SOLO SE FATTORI CONNESSI).
 X, Y sono spazi topologici connessi $\Leftrightarrow X \times Y$ è connesso.

DIMOSTRAZIONE.

\Leftarrow) Segue dalla continuità e suriettività delle proiezioni e dal fatto che l'immagine continua di un connesso è connessa:

$$\begin{aligned} p : X \times Y &\longrightarrow X \text{ continua e suriettiva} \implies p(X \times Y) = X \text{ connesso} \\ q : X \times Y &\longrightarrow Y \text{ continua e suriettiva} \implies q(X \times Y) = Y \text{ connesso} \end{aligned}$$

\Rightarrow) Essendo $X \times \{y\} \cong X$ con X connesso, al variare di $y \in Y$ abbiamo delle fibre tutte connesse che spazzano lo spazio prodotto $X \times Y$:

$$X \times Y = \bigcup_{y \in Y} X \times \{y\}$$

Tuttavia, le $X \times \{y\}$ sono tutte *disgiunte* le une dalle altre e non è sufficiente per affermare la connessione di $X \times Y$! L'idea è quindi quella di creare una sorta di "guida" *connessa* la cui intersezione con le fibre $X \times \{y\}$ non sia vuota; posto $X_y = X \times \{y\}$, prendiamo $x_0 \in X$ e definiamo $Y_{x_0} := \{x_0\} \times Y \cong Y$ connesso. Poiché $Z_y := X_y \cup Y_{x_0}$ è connesso per ogni y perché unione di connessi la cui intersezione è $\{(x_0, y)\}$, dalle osservazioni precedenti segue che

$$X \times Y = \bigcup_{y \in Y} Z_y = \bigcup_{y \in Y} (X_y \cup Y_{x_0}) \quad \text{con } \bigcap_{y \in Y} (Z_y) = Y_{x_0} \neq \emptyset.$$

Dunque $X \times Y$ è unione di connessi la cui intersezione non è vuota, quindi per il teorema precedente è connesso. \square

ATTENZIONE! L'intersezione di connessi *non* è necessariamente un connesso! Prendiamo su \mathbb{R}^2 con topologia Euclidea la circonferenza unitaria

$$S^1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1\}$$

e il segmento sull'asse x dato da $[-1, 1] \times \{0\}$: essi sono due c.p.a. (e quindi connessi), ma la loro intersezione è $\{(-1, 0), (1, 0)\}$ che è chiaramente sconnessa. Tuttavia, ciò è vero se lo spazio è \mathbb{R} con la topologia Euclidea: poiché i connessi sono gli intervalli, la loro intersezione rimane comunque un intervallo (o al più un punto) che è connesso.

2.I.4 Spazi connessi non c.p.a.

Approfondiamo ora la differenza fra essere spazio connesso o c.p.a., mostrando esempi di un tipo ma non dell'altro. Prima, però, dimostreremo un teorema sulla caratterizzazione di un *insieme denso* che ci tornerà utile.

TEOREMA 2.I.II. (CARATTERIZZAZIONE DI UN INSIEME DENSO).

Sia X uno spazio topologico e $A \subseteq X$ un suo sottoinsieme, allora

$$A \text{ è denso} \iff \forall U \subseteq X \text{ aperto e } U \neq \emptyset, U \cap A \neq \emptyset.$$

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) Se A è denso, allora $\overline{A} = X$. Supponiamo che esista V aperto tale che $V \cap A = \emptyset$. Siccome V è aperto, allora $X \setminus V$ è chiuso, inoltre $V \cap A = \emptyset$, quindi $A \subseteq X \setminus V$. Essendo A contenuto in un chiuso allora lo sarà anche la sua chiusura, siccome è il più piccolo chiuso che lo contiene:

$$A \subseteq X \setminus V \implies \overline{A} = X \subseteq \overline{X \setminus V} = X \setminus V \implies V = \emptyset$$

Ne segue che l'unico aperto che non interseca A è l'insieme vuoto.

\Leftarrow) Consideriamo un chiuso $K \supseteq A$. Siccome è chiuso, il suo complementare $X \setminus K$ è aperto. Per ipotesi dunque si ha che $V \cap A \neq \emptyset$ oppure $V = \emptyset$; passando al complementare si ottiene che

$$\begin{aligned} A \subseteq K &\implies X \setminus K \subseteq X \setminus A && \implies V \subseteq X \setminus A && \implies V \cap A = \emptyset \\ &\implies V = \emptyset && \implies K = X && \implies \overline{A} = X \end{aligned}$$

L'ultima implicazione è dovuta al fatto che ogni chiuso che contiene A si è dimostrato essere solo X , pertanto esso sarà la sua chiusura. \square

TEOREMA 2.I.I2. (CHIUSURA E CONNESSIONE).

Sia X uno spazio topologico e $Y \subseteq X$ connesso. Allora

$$\forall W: Y \subseteq W \subseteq \bar{Y} \implies W \text{ connesso.} \quad (2.4)$$

In particolare la chiusura di un connesso è connessa.

DIMOSTRAZIONE. Consideriamo un sottoinsieme $Z \subseteq W$ aperto, chiuso e non vuoto; dimostriamo che Z deve coincidere con W , cioè W ammette come aperto e chiuso non vuoto solo se stesso. Poiché Z è aperto e chiuso, esistono $A \subseteq X$ aperto, $C \subseteq X$ chiuso tali che

$$W \cap A = Z = W \cap C$$

Poiché $Y \subseteq W$, l'intersezione di Z con Y soddisfa

$$C \cap Y = C \cap W \cap Y = Z \cap Y = A \cap W \cap Y = A \cap Y$$

Quindi $Z \cap Y$ è aperto e chiuso in Y : se $Z \cap Y$ è non vuoto segue che $Y \subseteq Z$ in quanto Y è connesso. Per provare che tale intersezione non è vuota utilizziamo il teorema precedente. Osserviamo che Y è denso in W , infatti

$$c\ell_W(Y) = c\ell_X(Y) \cap W = \bar{Y} \cap W = W.$$

Essendo Z aperto in W e Y denso in W , $Z \cap Y \neq \emptyset$. Come già detto, si ha che $Z \cap Y = Y$, da cui $Y \subseteq Z$. Poichè Y è denso in W e Z è chiuso in W , il quale contiene Y , si ha

$$W = \text{cl}_W(Y) \subseteq \bar{Z} = Z \implies W \subseteq Z \implies W = Z$$

E quindi W connesso □

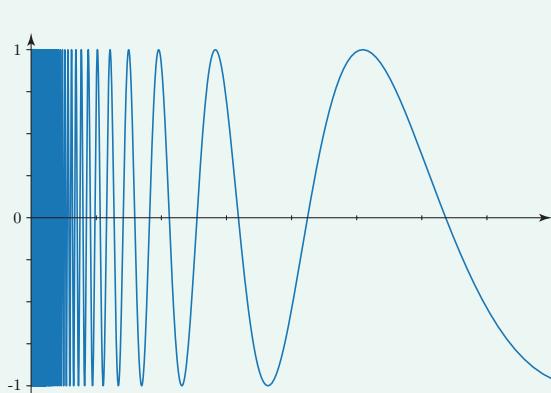
Vediamo ora degli esempi di spazi connessi ma non c.p.a.

ESEMPIO (SENO DEL TOPOLOGO).

Sia $Y \subseteq \mathbb{R}^2$ con la topologia euclidea. Il **seno del topologo** è lo spazio descritto da

$$Y = \left\{ \left(x, \sin \frac{1}{x} \right) \mid x > 0 \right\}.$$

Esso è c.p.a. perché per connettere due punti basta percorrere la curva stessa del grafico. Quindi Y è connesso, dunque per il teorema 2.I.12 (pag. 35) \bar{Y} è connesso. Tuttavia, \bar{Y} non è c.p.a. in quanto $\bar{Y} = Y \cup \{(0, y) \mid -1 \leq y \leq 1\}$ ed i punti sull'asse delle y e sulla curva Y non si possono connettere tramite un arco continuo.



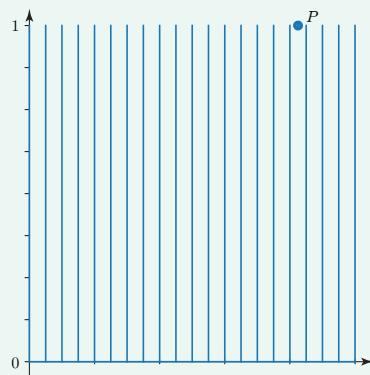
ESEMPIO (LA PULCE ED IL PETTINE).

Si consideri il “pettine” come il seguente sottospazio di \mathbb{R}^2 con la topologia euclidea:

$$Y = \{(x, 0) \mid 0 \leq x \leq 1\} \cup \bigcup_{\substack{r \in \mathbb{Q} \\ 0 \leq r \leq 1}} \{(r, y) \mid 0 \leq y \leq 1\}$$

Presi due punti su Y si possono collegare fra loro scendendo alla base del pettine $[0, 1]$ e risalendo sui “denti” di ascissa razionale. Quindi Y è c.p.a., allora Y è connesso e $\bar{Y} = [0, 1] \times [0, 1]$. Si consideri ora la “pulce”, ossia un punto P di ascissa irrazionale ed ordinata 1, ad esempio $P = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, 1\right)$. Sia $Z = Y \cup P$; per il teorema precedente segue che Z è connesso, infatti

$$Y \subseteq Z \subseteq \bar{Y} = [0, 1] \times [0, 1].$$



Tuttavia, Z non è c.p.a.: preso un cammino $\alpha : [0, 1] \longrightarrow Z \subseteq \mathbb{R}^2$ tale che $\alpha(t) = (x(t), y(t))$ con $\alpha(0) = (0, 0)$ e $\alpha(1) = P$, per continuità $y(t) \neq 0 \implies x(t) \in \mathbb{Q}$, ma non è vero per P che ha ascissa irrazionale, dunque non esiste un cammino continuo che colleghi l'origine e P . Ne consegue che Z non è c.p.a..

2.1.5 Componenti connesse

L'intuizione geometrica che ci ha portati alla definizione di connessione è stata “di quanti pezzi è fatto uno spazio?”. Se uno spazio è connesso è fatto di un solo “pezzo”, cerchiamo ora di definire cosa sono i “pezzi” e come sono fatti.

DEFINIZIONE 2.1.8. (COMPONENTE CONNESSA).

Sia X uno spazio topologico e $C \subseteq X$. Si dice che C è una **componente connessa** se:

- C è connesso.
- C è **massimale**, ovvero $C \subseteq A$, A connesso $\implies C = A$.

Scelto $x \in X$ si può definire la **componente connessa di un punto** come

$$C(x) = \bigcup \{C \mid C \text{ connesso}, x \in C\}. \quad (2.5)$$

La componente connessa di *un punto* è effettivamente una componente connessa: infatti, è connessa perché unione di connessi con intersezione *non vuota*, avendo x stesso, e se $C(x) \subseteq A$, allora $x \in A$ e quindi $A \subseteq C(x)$, ossia $A = C(x)$.

Vediamo ora qualche proprietà delle componenti connesse, in particolare che sono chiuse e formano una partizione.

PROPRIETÀ 2.1.1. (PROPRIETÀ DELLE COMPONENTI CONNESSE).

Sia X uno spazio topologico. Allora:

1. le componenti connesse sono chiuse;
2. le componenti connesse formano una partizione di X .

DIMOSTRAZIONE.

- I Sia C una componente connessa. Per ogni insieme vale che $C \subseteq \bar{C}$, ma C è connesso, quindi \bar{C} è connesso. Siccome C è massimale allora $C = \bar{C}$, ossia è chiuso.
- II Per dimostrare che le componenti connesse formano una partizione di X dobbiamo mostrare che X è unione disgiunta delle componenti connesse. Prima di tutto, notiamo come l'unione delle componenti connesse $C(x)$ al variare dei punti $x \in X$ coprono lo spazio:

$$\forall x \in X, x \in C(x) \implies X = \bigcup_{x \in X} C(x)$$

Mostriamo ora che sono disgiunte. Prendiamo due componenti connesse C e D e supponiamo per assurdo che non siano disgiunte; grazie alla proprietà di massimalità delle componenti connesse segue che:

$$C \cap D \neq \emptyset \implies C \cup D \text{ connesso} \implies C = C \cup D = D$$

□

ESEMPIO.

Sia $\mathbb{Q} \subseteq \mathbb{R}$ con la topologia Euclidea. La componenti connesse di \mathbb{Q} sono i punti, quindi i punti sono chiusi in \mathbb{Q} , il che è una riconferma dato che sappiamo che \mathbb{Q} è Hausdorff. Tuttavia non possono essere aperti altrimenti avremmo la topologia discreta! Inoltre siccome \mathbb{Q} ha più di una componente connessa significa che non è connesso! Invece \mathbb{R} è connesso grazie all'assioma di completezza.

OSSERVAZIONE. Dati due spazi omeomorfi si ha che hanno lo stesso numero di compo-

nenti connesse in quanto l'immagine continua di connessi è connessa. Quindi il **numero di componenti connesse** ci fornisce un criterio per determinare quando due spazi non sono omeomorfi!

2.2 COMPATTEZZA

DEFINIZIONE 2.2.1. (RICOPRIMENTO APERTO E SOTTORICOPRIMENTO).

Sia X uno spazio topologico. Un **ricoprimento aperto** di X è una famiglia $\mathcal{A} = \{A_i\}_{i \in I}$ di aperti di X tali che

$$X = \bigcup_{i \in I} A_i.$$

Un **sottoricoprimento** \mathcal{B} di un ricoprimento aperto \mathcal{A} è una famiglia di aperti di \mathcal{A} la cui unione è ancora tutto X .

ESEMPI (RICOPRIMENTI APERTI).

- $\mathbb{R} = (-\infty, 2) \cup (0, +\infty)$ è un ricoprimento aperto
- $\mathbb{R} = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} (-n, n)$ è un ricoprimento aperto
- $\mathbb{R} = \bigcup_{p \text{ primo}} (-p, p)$ è un ricoprimento aperto

DEFINIZIONE 2.2.2. (SPAZIO COMPATTO).

Uno spazio topologico X si dice **compatto** se dato un qualsiasi ricoprimento aperto \mathcal{A} si può sempre estrarre un sottoricoprimento *finito* \mathcal{B} .

L'importanza della definizione risiede nel fatto che non si chiede che esista un ricoprimento \mathcal{A} finito (basterebbe banalmente X stesso che è aperto) bensì che da \mathcal{A} si possa sempre estrarre un *numero finito di aperti* che ricopra ancora X .

ESEMPI (SPAZI non COMPATTI).

- \mathbb{R} con la topologia euclidea: se si considera il ricoprimento aperto $\mathbb{R} = (-\infty, 2) \cup (0, +\infty)$, esso non ammette sottoricoprimento finito.
- Gli intervalli aperti o semiaperti della forma $[a, b)$ hanno come ricoprimento aperto $\mathcal{A} = \left\{ [a, b - \frac{1}{n}] \right\}_{n \in \mathbb{N}}$, che non ammette un sottoricoprimento finito.

TEOREMA 2.2.1. (IMMAGINE CONTINUA DI UN COMPATTO È COMPATTA).

Dati X, Y spazi topologici, $f : X \longrightarrow Y$ continua, allora

$$X \text{ compatto} \implies f(X) \text{ compatto}$$

DIMOSTRAZIONE. Sia $\mathcal{A} = \{A_i\}$ ricoprimento aperto di $f(X)$. Per definizione di ricoprimento allora:

$$f(X) \subseteq \bigcup_{i \in I} A_i$$

Si considerino ora le controimmagini degli aperti A_i tramite f , aperte in quanto f è

continua.

$$X \subseteq f^{-1} \left(\bigcup_{i \in I} A_i \right) = \bigcup_{i \in I} f^{-1}(A_i)$$

Da ciò si evince che $\mathcal{A}' = \{f^{-1}(A_i)\}$ è un ricoprimento aperto di X ; essendo X compatto, si può estrarre un sottoricoprimento finito di X . Riapplicando la funzione f troviamo un sottoricoprimento finito del ricoprimento originale:

$$X = f^{-1}(A_1) \cup \dots \cup f^{-1}(A_n) \implies f(X) \subseteq A_1 \cup \dots \cup A_n \implies f(X) \text{ compatto} \quad \square$$

Da questo teorema segue che essere compatti è una **proprietà topologica**.

TEOREMA 2.2.2. ([0, 1] È COMPATTO).

L'intervallo $[0, 1] \subseteq \mathbb{R}$ con la topologia euclidea è compatto.

DIMOSTRAZIONE. Sia $\mathcal{A} = \{A_i\}_{i \in I}$ un ricoprimento aperto di $[0, 1]$ con A_i aperti in \mathbb{R} . Sia $X := \{t \in \mathbb{R} \mid [0, t] \text{ è coperto da un numero finito di } A_i\}$. Questo insieme *non* è vuoto; infatti, per $t = 0$:

$$[0, t] = [0, 0] = \{0\} \implies \exists A_0 \in \mathcal{A}: \{0\} \subseteq A_0 \implies 0 \in X \implies X \neq \emptyset$$

Siccome X non è vuoto, per la completezza dei reali ne posso considerare l'estremo superiore $b = \sup X$. Ci sono due casi, $b > 1$ e $b \leq 1$: dimostriamo che il primo è possibile mentre il secondo è assurdo per definizione di estremo superiore:

- $b > 1$: esiste un $t \in X$ tale che $1 < t < b$, ma allora $[0, 1] \subseteq [0, t] \subseteq A_1 \cup \dots \cup A_n$
- $b \leq 1$: $b \in [0, 1]$, dunque esiste $A_0 \in \mathcal{A}$ tale che $b \in A_0$ con A_0 aperto; per definizione della topologia Euclidea esisterà una palla aperta centrata in b contenuta in A_0 :

$$\exists \delta > 0: B_\delta(b) = (b - \delta, b + \delta) \subseteq A_0.$$

Sia $0 < h < \delta$. Consideriamo $b + h$ e l'intervallo $[0, b + h]$:

$$[0, b + h] = [0, t] \cup [t, b + h] \subseteq \underbrace{A_1 \cup \dots \cup A_n}_{t \in X} \cup \underbrace{A_0}_{B_\delta(b) \subseteq A_0}.$$

Quindi $b + h$ è coperto da un numero finito di aperti, pertanto $b + h \in X$, il che è assurdo perché $b = \sup X$.

Segue che solo il caso $b > 1$ è lecito, da cui si ha che $[0, 1]$ è coperto da un numero finito di aperti del ricoprimento iniziale e quindi è compatto. \square

Notiamo che questo teorema implica che un intervallo $[a, b] \subseteq \mathbb{R}$ è compatto, essendo omeomorfo a $[0, 1]$. Vediamo ora un esempio di spazio compatto che non abbia la topologia euclidea.

ESEMPIO (UNO SPAZIO X CON LA TOPOLOGIA COFINITA CF È COMPATTO).

Ricordiamo che gli aperti nella topologia CF sono i sottoinsiemi il cui complementare è finito, quindi gli aperti sono pari a X privato di un numero finito di punti. Preso un ricoprimento aperto $\mathcal{A} = \{A_i\}$, scegliamo un aperto $A_0 = X \setminus \{x_1, \dots, x_n\}$. Per ricavare un sottoricoprimento finito di \mathcal{A} è sufficiente considerare, per ogni punto x_i che *non* appartiene all'aperto A_0 , un aperto del ricoprimento che lo contenga. In questo modo $X = A_0 \cup A_1 \cup A_n$ e quindi X è compatto.

OSSERVAZIONE. Notiamo che se X è **finito** allora X è compatto per *qualsiasi* topologia: poiché la sua cardinalità è finita, la sarà anche quella del suo *insieme delle parti*, da cui scelgo gli aperti della topologia; un qualunque ricoprimento sarà necessariamente finito. I casi interessanti di spazi compatti sono quelli il cui insieme di sostegno *non è finito*.

Inoltre, se X ha la topologia **discreta** vale anche il *viceversa*:

$$X \text{ top. discreta} \implies (X \text{ compatto} \iff X \text{ finito})$$

\implies) Consideriamo il ricoprimento aperto $\mathcal{A} = \{A_x\}_{x \in X}$, con $A_x := \{x\}$ aperti in quanto X ha la topologia discreta. Siccome X è compatto allora esiste un sottoricoprimento finito, ovvero un numero finito di aperti di \mathcal{A} che ricopre X , ossia

$$X = \{x_1\} \cup \{x_2\} \cup \dots \cup \{x_n\} \implies X = \{x_1, x_2, \dots, x_n\} \implies X \text{ finito.}$$

2.2.1 Relazioni fra compattezza e altre proprietà topologiche

TEOREMA 2.2.3. (CHIUSO IN UN COMPATTO È COMPATTO; MANETTI, 4.41.1).

Un chiuso in un compatto è un compatto, ovvero se X è uno spazio topologico compatto, $C \subseteq X$ chiuso allora C è compatto.

DIMOSTRAZIONE. Sia $\mathcal{A} = \{A_i\}_{i \in I}$ un ricoprimento di C . Poiché $C \subseteq X$ è chiuso, $A := X \setminus C$ è aperto in X : si ha che $\mathcal{A}' = \{A_i, A\}$ è un ricoprimento aperto di X , ma siccome X è compatto esiste un suo sottoricoprimento finito tale che

$$X = A_1 \cup \dots \cup A_n \cup A \quad \forall i \in I.$$

Segue che

$$C = X \setminus A = A_1 \cup \dots \cup A_n,$$

ossia C è compatto. □

LEMMA 2.2.1. (UNIONE FINITA DI COMPATTI È UN COMPATTO; MANETTI, 4.41.2).

DIMOSTRAZIONE. Preso un ricoprimento aperto \mathcal{A} di $K_1 \cup \dots \cup K_n$, estraiamo un sottoricoprimento finito $\tilde{\mathcal{A}}_i$ per ogni K_i compatto: l'unione $\tilde{\mathcal{A}}_1 \cup \dots \cup \tilde{\mathcal{A}}_n$ è un sottoricoprimento finito di \mathcal{A} che copre $K_1 \cup \dots \cup K_n$. □

TEOREMA 2.2.4. (COMPATTO IN UN HAUSDORFF È CHIUSO; MANETTI, 4.48).

Se X è di Hausdorff e $K \subseteq X$ è compatto, allora K è chiuso.

DIMOSTRAZIONE. Per dimostrare che K è chiuso mostriamo che il suo complementare è aperto, in particolare mostrando che sia intorno di ogni suo punto. Allora, fissato un x_0 arbitrario nel complementare, dovrà esistere un aperto contenente x_0 , che può coincidere o meno con $X \setminus K$, disgiunto da K .

$$K \text{ chiuso} \iff X \setminus K \text{ aperto} \iff \exists A \subseteq X \setminus K \text{ con } A \text{ aperto : } x_0 \in A \iff A \cap K = \emptyset$$

Per ipotesi X è di Hausdorff; fissato $x_0 \neq y$ in $X \setminus K$, per ogni $y \in K$ chiaramente $x \neq y$,

dunque esisteranno due intorni aperti $U_y \in I(x_0)$ e $V_y \in I(y)$ dipendenti dalla scelta di y tali che $U_y \cap V_y = \emptyset$. Consideriamo allora, al variare di y , l'unione di tutti gli intorni aperti V_y :

$$V := \bigcup_{y \in K} V_y \implies K \subseteq V$$

Gli aperti $\{V_y\}$ formano un ricoprimento di K , dunque, essendo K compatto, estraiamo un sottoricoprimento $V_{y_1} \cup \dots \cup V_{y_n}$. Prendiamo allora gli intorni aperti di x_0 definiti in precedenza e selezioniamo quelli dati da y_1, \dots, y_n . Sia

$$U = U_{y_1} \cap \dots \cap U_{y_n} \in I(x_0)$$

Gli aperti V e U per costruzione *non* si intersecano, poiché $V \cap U = \emptyset$, e in particolare $U \cap K = \emptyset$ perché $K \subseteq V$. Allora, per le osservazioni iniziali $U \subseteq X \setminus K$, cioè $X \setminus K$ è intorno di x_0 . Per l'arbitrarietà di x_0 , segue che $X \setminus K$ è aperto e quindi K chiuso. \square

TEOREMA 2.2.5. (TEOREMA DI HEINE-BOREL IN \mathbb{R} ; MANETTI, 4.42).
Un sottospazio $K \subseteq \mathbb{R}$ è compatto se e solo se K è chiuso e limitato.

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) Siccome \mathbb{R} è di Hausdorff e K è compatto, per il teorema precedente K è chiuso. Per vedere che è limitato consideriamo un ricoprimento aperto $\mathcal{A} = \{(-n, n) \cap K\}_{n \in \mathbb{N}}$ di K . Siccome è compatto allora esiste un sottoricoprimento finito

$$K \subseteq (-n_1, n_1) \cup \dots \cup (-n_m, n_m)$$

dunque $K \subseteq (-M, M)$, $M := \max n_i$, quindi K è limitato.

\Leftarrow) K è limitato, quindi $K \subseteq [-n, n]$ che è compatto; poiché K è chiuso per ipotesi e contenuto in un compatto, per il teorema 2.2.3 è anch'esso compatto. \square

ATTENZIONE! Il teorema precedente *non* afferma che gli unici compatti di \mathbb{R} sono gli intervalli chiusi e limitati! Anche una loro *unione finita* (anche disgiunta) potrebbe esserlo.

TEOREMA 2.2.6. (FUNZIONE SU COMPATTO IN \mathbb{R} HA MASSIMO/MINIMO; MANETTI, 4.43).

Sia $f : X \longrightarrow \mathbb{R}$ con X compatto e \mathbb{R} con la topologia euclidea. Se f è continua allora ammette massimo e minimo.

DIMOSTRAZIONE. Data f continua e X compatto, si ha $f(X)$ compatto; per il teorema precedente ciò equivale al fatto che $f(X)$ è chiuso e limitato.

$$\begin{aligned} f(x) \text{ limitata} &\implies \sup \{f(x)\} < +\infty \\ f(x) \text{ chiusa} &\implies \sup \{f(x)\} = \max \{f(x)\} \end{aligned} \implies f(x) \text{ ammette massimo.}$$

Analogamente la dimostrazione per il minimo. \square

ATTENZIONE! Per poter parlare di massimo e minimo di una funzione c'è bisogno di un *ordinamento* sul codominio; il dominio X potrebbe anche non averne uno!

Vogliamo ora vedere come si comporta la compattezza rispetto al prodotto, prima però va dimostrato un lemma che ci tornerà utile nella dimostrazione del teorema.

LEMMA 2.2.2. (TUBE LEMMA).

Siano X, Y spazi topologici con Y compatto, $x_0 \in X$ e $A \subseteq X \times Y$ aperto tale che $\{x_0\} \times Y \subseteq A$. Allora esiste un aperto aperto $U \subseteq X$ con $x_0 \in U$ tale che $\{x_0\} \times Y \subseteq U \times Y \subseteq A$

DIMOSTRAZIONE. L'aperto A si può esprimere come unione di aperti della base della topologia prodotto:

$$A = \bigcup_{i \in I} (U_i \times V_i)$$

con $U_i \subseteq X$, $V_i \subseteq Y$. $\mathcal{U} = \{U_i \times V_i\}_{i \in I}$ è un ricoprimento di $\{x_0\} \times Y$; poiché $\{x_0\} \times Y$ è compatto in quanto omeomorfo a Y , esiste un suo sottoricoprimento finito estratto da \mathcal{U} :

$$\{x_0\} \times Y \subseteq (U_1 \times V_1) \cup \dots \cup (U_n \times V_n)$$

Poniamo $U := U_1 \cap \dots \cap U_n$:

$$\{x_0\} \times Y \subseteq U \times Y \subseteq (U_1 \times V_1) \cup \dots \cup (U_n \times V_n) \subseteq A$$

U è l'aperto che soddisfa la tesi. □

TEOREMA 2.2.7. (PRODOTTO DI COMPATTI SE E SOLO SE FATTORI COMPATTI; MANETTI, 4.49.2).

Due spazi X, Y sono compatti se e solo se $X \times Y$ è compatto.

DIMOSTRAZIONE.

\Leftarrow) Le proiezioni p e q sono funzioni continue e suriettive. Poiché $X \times Y$ è compatto e $p(X \times Y) = X$ e $q(X \times Y) = Y$, allora X, Y sono compatti.

\Rightarrow) Sia $\mathcal{A} = \{A_i\}$ un ricoprimento aperto di $X \times Y$. Per ipotesi Y è compatto, dunque per ogni $x \in X$ si ha $\{x\} \times Y$ compatto in quanto $\{x\} \times Y \cong Y$. Estraiamo un sottoricoprimento finito da \mathcal{A} che copra $\{x\} \times Y$:

$$\{x\} \times Y \subseteq A_{x,1} \cup \dots \cup A_{x,n} = A_x$$

Gli $A_{x,i}$ dipendono dal punto x scelto. Poiché A_x è aperto, per il *Tube lemma* allora esiste $U_x \subseteq X$ aperto tale che

$$\{x\} \times Y \subseteq U_x \times Y \subseteq A_x = A_{x,1} \cup \dots \cup A_{x,n}$$

Al variare di $x \in X$ si ha un ricoprimento $\mathcal{U} = \{U_x\}_{x \in X}$ di X compatto, dunque possiamo estrarne un sottoricoprimento finito $X = U_{x_1} \cup \dots \cup U_{x_m}$. Usando la proiezione sulla componente X :

$$\begin{aligned} X \times Y &= p^{-1}(X) = p^{-1}\left(U_{x_1} \cup \dots \cup U_{x_m}\right) = (U_{x_1} \times Y) \cup \dots \cup (U_{x_m} \times Y) \\ &\subseteq A_{x_1} \cup \dots \cup A_{x_m} \subseteq (A_{x_1,1} \cup \dots \cup A_{x_1,n_1}) \cup \dots \cup (A_{x_m,1} \cup \dots \cup A_{x_m,n_m}) \end{aligned}$$

Poichè $X \times Y$ è coperto da un'unione finita di un'unione finita di aperti del ricoprimento \mathcal{A} , segue che è compatto. \square

Noto che il prodotto di compatti è compatto, possiamo generalizzare la caratterizzazione dei compatti in \mathbb{R} (teorema 2.2.5) al caso dello spazio \mathbb{R}^n .

TEOREMA 2.2.8. (TEOREMA DI HEINE-BOREL IN \mathbb{R}^n ; MANETTI, 4.42).

Un insieme $K \subseteq \mathbb{R}^n$ è compatto se e solo se K è chiuso e limitato.

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) K è compatto in \mathbb{R}^n che è Hausdorff, quindi K è chiuso per il teorema 2.2.4 (Manetti, 4.48). Per dimostrare che è limitato consideriamo un ricoprimento di palle aperte centrate nell'origine e utilizziamo l'ipotesi di K compatto:

$$K \subseteq \bigcup_{n \in \mathbb{N}} B_n(\mathbf{o}) \implies K \subseteq B_{n_1}(\mathbf{o}) \cup \dots \cup B_{n_m}(\mathbf{o}) \subseteq B_M(\mathbf{o})$$

con $M = \max n_i$.

\Leftarrow) K è limitato, quindi $K \subseteq [-a, a]^n$ che è compatto perché prodotto di compatti. Essendo K chiuso, per il teorema 2.2.3 (Manetti, 4.41.1) è compatto. \square

DIGRESSIONE.

In realtà vale un teorema più generale, che si dimostrerà poi nel corso di *Istituzioni di Analisi*: dato uno spazio metrico *completo* X , allora $K \subseteq X$ compatto se e solo se K chiuso e **totalmente limitato**, cioè $\forall \varepsilon > 0$, K è contenuto in un'unione finita di palle di raggio ε . In \mathbb{R}^n limitato e totalmente limitato sono equivalenti, ma in generale no; ad esempio, consideriamo lo spazio metrico delle funzioni continue su $[0, 1]$ con distanza dell'estremo superiore:

$$\mathcal{C}([0, 1]) := \left\{ f : [0, 1] \longrightarrow \mathbb{R} \mid f \text{ continua} \right\}, \text{ con } d(f, g) = \sup_{x \in [0, 1]} |f(x) - g(x)|$$

La palla di centro l'origine 0 e raggio 1

$$B_1(\mathbf{o}) = \left\{ f : [0, 1] \longrightarrow \mathbb{R} \mid f \text{ continua}, -1 \geq f(x) \leq 1 \right\}$$

è chiusa e limitata, tuttavia in $\mathcal{C}([0, 1])$ non è compatta.

TEOREMA 2.2.9. (FUNZIONE CONTINUA DA COMPATTO AD HAUSDORFF È CHIUSA; MANETTI, 4.52).

Se $f : X \longrightarrow Y$ continua con X è compatto e Y di Hausdorff, allora f è chiusa.

DIMOSTRAZIONE. Per mostrare che f è chiusa consideriamo $C \subseteq X$ chiuso e mostriamo che $f(C)$ è chiuso usando i teoremi 2.2.3, 2.2.1 e 2.2.4. $C \subseteq X$ è un chiuso in un compatto, dunque C è compatto e pertanto lo è la sua immagine $f(C)$ che è contenuta in Y di Hausdorff, dunque $f(C)$ è chiuso. \square

In generale vale il

TEOREMA 2.2.IO. (KURATOWSKI-MRÓWKA).

Y è compatto se e solo se per qualsiasi spazio topologico X la proiezione $p_X : X \times Y \longrightarrow X$ è chiusa.

□

Noi ne dimostriamo una versione più debole.

TEOREMA 2.2.II. (PRODOTTO CON COMPATTO IMPLICA PROIEZIONE CHIUSA; MANETTI, 4.49.1).

Siano X, Y spazi topologici con Y compatto, allora la proiezione $p : X \times Y \longrightarrow X$ è chiusa.

DIMOSTRAZIONE. Preso $C \subseteq X \times Y$ chiuso, vogliamo mostrare che $p(C) \subseteq X$ è chiuso. Per far ciò, mostriamo che il suo complementare $X \setminus p(C)$ è aperto in quanto intorno di ogni suo punto. Chiaramente, se $p(C) = X$ allora è già chiuso; se invece $p(C) \neq X$, allora esiste $x_0 \in X \setminus p(C)$. Si consideri la fibra di x_0 tramite la proiezione p :

$$p^{-1}(\{x_0\}) = \{x_0\} \times Y \subseteq (X \times Y) \setminus C,$$

con $(X \times Y) \setminus C$ aperto perché complementare in $X \times Y$ del chiuso C . Valgono le ipotesi del *Tube Lemma*: esiste $U \subseteq X$ aperto tale che

$$: \{x_0\} \times Y \subseteq U \times Y \subseteq (X \times Y) \setminus C.$$

Poiché la proiezione è continua, si ha

$$p^{-1}(U) = U \times Y \subseteq (X \times Y) \setminus C \implies p^{-1}(U) \cap C = \emptyset \implies U \cap p(C) = \emptyset$$

Allora $x_0 \in U \subseteq X \setminus p(C)$, dunque $X \setminus p(C)$ è intorno di x_0 . Poiché questo è vero per ogni $x_0 \in X \setminus p(C)$, $X \setminus p(C)$ è intorno di ogni suo punto, quindi aperto. Segue pertanto la tesi. □

CAPITOLO 3

GRUPPI TOPOLOGICI

“Di questi giorni, l’angelo della topologia e il diavolo dell’algebra astratta lottano per l’anima di ogni singola disciplina matematica.”

HERMANN WEYL, esorcista topologico.

ABBIAMO definito la struttura di *spazio topologico* su un insieme con lo scopo principale di poter definire formalmente la *continuità* di una funzione. Un altro tipo di struttura fondamentale per la Matematica è quella di *gruppo*, un insieme dotato di una *operazione binaria* che soddisfa le condizioni di chiusura, associatività, identità ed invertibilità. In questo capitolo studieremo il **gruppo topologico**, un oggetto matematico che è dotato contemporaneamente sia di una struttura di *gruppo*, sia di una di *spazio topologico*. In questo modo, potremo eseguire operazioni algebriche e parlare di continuità allo stesso tempo. Vedremo inoltre le relazioni fra alcune proprietà che abbiamo già visto e questo nuovo oggetto di studio.

3.1 GRUPPI TOPOLOGICI

Conoscendo le strutture di *gruppo* e *spazio topologico* su un insieme, vogliamo vedere come possono essere *compatibili* fra loro.

DEFINIZIONE 3.I.I. (GRUPPO TOPOLOGICO).

Un insieme G si dice **gruppo topologico** se:

- G è un *gruppo*;
- G è uno *spazio topologico*;
- l'*operazione* e l'*inverso* sono funzioni *continue*:

$$\begin{array}{ccc} \mu : G \times G & \longrightarrow & G \\ (x, y) & \longmapsto & x \cdot y \end{array} \quad \begin{array}{ccc} i : G & \longrightarrow & G \\ x & \longmapsto & x^{-1} \end{array}$$

Vediamo ora degli esempi noti di gruppi topologici.

ESEMPI.

- $(\mathbb{R}^n, +, \text{Eud}), (\mathbb{C}^n, +, \text{Eud})$.
- $(\mathbb{R}^*, \cdot, \text{Eud}), (\mathbb{C}^*, \cdot, \text{Eud})$ con la topologia indotta di sottospazio.
- $(M_{n,m}(\mathbb{R}), \cdot, \text{Eud})$ con la topologia indotta di sottospazio di $\mathbb{R}^{n,m}$.

OSSERVAZIONE (GL(n , \mathbb{K}) È UN APERTO DI $M_{n,n}(\mathbb{K})$, CON $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ O \mathbb{C}).

Consideriamo la funzione del *determinante* $\det : \mathbb{R}^{n,n} \longrightarrow \mathbb{R}$: essa è continua in quanto per calcolare il determinante si opera solo con somme e prodotti. Si ha che $\text{GL}(n, \mathbb{R})$ è il complementare dell'insieme delle matrici che hanno determinante nullo, il quale è un chiuso in quanto controimmagine di $\{0\}$, chiuso in \mathbb{R} , tramite una funzione continua.

$$\text{GL}(n, \mathbb{R}) = M_{n,n}(\mathbb{R}) \setminus \det^{-1}(\{0\})$$

Dunque tale gruppo topologico è aperto; analogamente vale per il caso con \mathbb{C} .

Vediamo ora altri sottogruppi moltiplicativi di $M_{n,n}$:

- SL, dato da $\{\det A = 1\}$, è il **gruppo speciale lineare**.
- O, determinato dall'equazione $A^t A = I$, è il **gruppo ortogonale**.
- SO = O \cap SL è il **gruppo speciale ortogonale**.
- U, determinato dall'equazione $A^t \bar{A} = I$, è il **gruppo unitario**.
- SU = U \cap SL è il **gruppo speciale unitario**.

Tutti questi sono gruppi topologici, in quanto le operazioni sulle matrici sono continue:

- *Moltiplicazione matriciale*: è una funzione continua perché definita tramite somme e prodotti di elementi delle matrici.
- *Inversione*: è una funzione che ad una matrice A associa la sua inversa A^{-1} , ottenuta moltiplicando $\frac{1}{\det A}$ per una matrice ottenuta con particolari prodotti e somme di elementi della matrice A ; per questo motivo è continua.

OSSERVAZIONE. Per i gruppi topologici in generale vale la *moltiplicazione destra e sinistra*:

$$\begin{aligned} L_h : G &\longrightarrow GR_n : G &&\longrightarrow G \\ g &\longmapsto hg & g &\longmapsto gh \\ (L_h)^{-1} = L_{h^{-1}}(R_h)^{-1} &= R_{h^{-1}} \end{aligned}$$

In particolare sono omeomorfismi. Ne segue che un gruppo topologico è **omogeneo**: per ogni $g, h \in G$ esiste un omeomorfismo $\varphi : G \longrightarrow G$ tale che $\varphi(g) = h$. Infatti, basta porre $\varphi := L_{hg^{-1}}$ oppure $\varphi := R_{g^{-1}h}$.

Il seguente teorema ci permette di caratterizzare i gruppi topologici di Hausdorff grazie alla chiusura dell'elemento neutro.

TEOREMA 3.I.I. (CARATTERIZZAZIONE DEI GRUPPI TOPOLOGICI DI HAUSDORFF).

Sia G un gruppo topologico ed $e \in G$ il suo elemento neutro. Si ha che G è di Hausdorff se e solo se $\{e\}$ è chiuso.

DIMOSTRAZIONE.

- \Rightarrow) Se G è di Hausdorff è T_1 , quindi tutti i punti sono chiusi ed in particolare lo è $\{e\}$.
- \Leftarrow) Per dimostrare che G è di Hausdorff si utilizza la caratterizzazione con la diagonale

chiusa. Definita la mappa continua

$$\begin{aligned}\varphi : G \times G &\longrightarrow G \\ (g, h) &\longmapsto gh^{-1}\end{aligned}$$

si ha che

$$(g, h) \in \Delta_G \iff g = h \iff \varphi(g, h) = gh^{-1} = e.$$

Ma allora $\Delta_G = \varphi^{-1}(\{e\})$, ed essendo $\{e\}$ chiuso per ipotesi, Δ_G è chiusa e dunque G è di Hausdorff. \square

OSSERVAZIONE (GL(n, \mathbb{R}) È SCONNESSO).

$GL(n, \mathbb{R})$ è unione di due aperti non vuoti disgiunti: notando che le controimmagini di aperti tramite la funzione determinante $\det : GL(n, \mathbb{R}) \longrightarrow \mathbb{R} \setminus \{0\}$ sono aperti in quanto \det è continua, si ha

$$\det^{-1}((0, +\infty)) = GL^+(n, \mathbb{R}) \quad \det^{-1}((-∞, 0)) = GL^-(n, \mathbb{R}).$$

Di conseguenza, $GL(n, \mathbb{R}) = GL^+(n, \mathbb{R}) \sqcup GL^-(n, \mathbb{R})$.

Dimostriamo un lemma che generalizza il teorema 2.1.9 e che ci sarà utile nella dimostrazione successiva sulla connessione di alcuni gruppi topologici.

LEMMA 3.1.1. (CONNESIONE PER FIBRE; MANETTI, 4.18).

Sia $f : X \longrightarrow Y$ continua. Se f è suriettiva aperta o chiusa, Y è connesso e per ogni $y \in Y$ le fibre $f^{-1}(y)$ sono connesse, allora X è connesso.

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo che f sia aperta e consideriamo $A_1, A_2 \neq \emptyset$ aperti^a tale che $X = A_1 \cup A_2$. Per dimostrare che X è connesso mostriamo che $A_1 \cap A_2 \neq \emptyset$.

Poiché f aperta, $f(A_1), f(A_2)$ sono aperti. Inoltre, poiché f suriettiva,

$$Y = f(X) = f(A_1 \cup A_2) = f(A_1) \cup f(A_2)$$

Y è uno spazio connesso e ricoperto dai due aperti $f(A_1)$ e $f(A_2)$, dunque la loro intersezione $f(A_1) \cap f(A_2)$ è non vuota; sia $y_0 \in f(A_1) \cap f(A_2)$. Ma allora

$$f^{-1}(y_0) \cap A_1 \neq \emptyset \quad f^{-1}(y_0) \cap A_2 \neq \emptyset.$$

Osserviamo che

$$(f^{-1}(y_0) \cap A_1) \cup (f^{-1}(y_0) \cap A_2) = f^{-1}(y_0) \cap (A_1 \cup A_2) = f^{-1}(y_0) \cap X = f^{-1}(y_0).$$

Le fibre sono connesse: essendo ricoperte da due aperti, si ha

$$(f^{-1}(y_0) \cap A_1) \cap (f^{-1}(y_0) \cap A_2) = f^{-1}(y_0) \cap A_1 \cap A_2 \neq \emptyset$$

da cui segue che $A_1 \cap A_2 \neq \emptyset$. \square

^aPer f chiusa si considerano dei chiusi $A_1, A_2 \neq \emptyset$ e si procede in modo analogo.

TEOREMA 3.I.2. ($\mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R})$ E $\mathrm{GL}(n, \mathbb{C})$ SONO CONNESSI).

DIMOSTRAZIONE. Si procede per induzione su n per $\mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R})$; il caso $\mathrm{GL}(n, \mathbb{C})$ è analogo.

$n = 1$) Si ha $\mathrm{GL}^+(1, \mathbb{R}) = (0, +\infty)$ e $\mathrm{GL}(1, \mathbb{C}) = \mathbb{C} \setminus \{0\} = \mathbb{R}^2 \setminus \{\mathbf{o}\}$, che sappiamo essere connessi.

$n > 1$) Supponiamo ora che $\mathrm{GL}^+(n-1, \mathbb{R})$ sia connesso. Per dimostrare che $\mathrm{GL}(n, \mathbb{R})$ è connesso, cerchiamo una funzione continua e suriettiva da $\mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R})$ ad un connesso che soddisfi le ipotesi del lemma precedente. A tal scopo, consideriamo la funzione che mappa una matrice $n \times n$ alla sua prima colonna:

$$\begin{aligned} p : \mathbb{R}^{n,n} &\longrightarrow \mathbb{R}^n \\ A &\longmapsto p(A) \end{aligned}$$

Siccome $\mathbb{R}^{n,n} = \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{n,n-1}$ allora p è una *proiezione*, dunque per il punto 2. della proposizione I.7.1 p è aperta. La restrizione di p a $\mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R})$

$$p : \mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R}) \longrightarrow \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{o}\}$$

è una funzione continua, suriettiva e aperta perché restrizione di una funzione che ha tutte e tre queste proprietà; inoltre, $\mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{o}\}$ è connesso per $n > 1$.

Rimane soltanto da mostrare che le fibre sono tutte connesse: per far ciò è sufficiente mostrare che siano tutte omeomorfe ad una particolare fibra connessa. Consideriamo

$$y_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{o}\} \implies p^{-1}(y_0) = \left\{ \begin{array}{c|cccc} 1 & * & \cdots & * \\ 0 & & & & \\ \vdots & & & A & \\ 0 & & & & \end{array} \right\}$$

con $(*, \dots, *) \in \mathbb{R}^{n-1}$ arbitrario in quanto non influisce nel calcolo del determinante e con $A \in \mathrm{GL}^+(n-1, \mathbb{R})$. Segue che $p^{-1}(y_0) = \mathbb{R}^{n-1} \times \mathrm{GL}^+(n-1, \mathbb{R})$, dunque $p^{-1}(y_0)$ è una fibra connessa visto che le due componenti lo sono per ipotesi. Sia $y \in \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{o}\}$ e sia $A \in \mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R})$ tale per cui $p(A) = y$, cioè y è la prima colonna di A . Vogliamo mostrare che

$$p^{-1}(y) = Ap^{-1}(y_0) = L_A(p^{-1}(y_0)),$$

dove L_A è l'omeomorfismo della moltiplicazione sinistra

$$\begin{aligned} L_A : \mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R}) &\longrightarrow \mathrm{GL}^+(n, \mathbb{R}), \\ B &\longmapsto AB \end{aligned}$$

in modo tale da avere tutte le fibre omeomorfe a $p^{-1}(y_0)$.

\supseteq) Presa $B \in p^{-1}(y_0)$, essa deve essere della forma

$$B = \left(\begin{array}{c|cccc} 1 & * & \cdots & * \\ 0 & & & & \\ \vdots & & & C & \\ 0 & & & & \end{array} \right).$$

Osservando che

$$p(AB) = Ap(B) = A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = p(A) = y,$$

si ha $AB \in p^{-1}(y)$.

\subseteq) Presa $C \in p^{-1}(y)$, essa deve essere della forma

$$C = \left(\begin{array}{c|ccc} & * & \cdots & * \\ y & \vdots & \ddots & \vdots \\ & * & \cdots & * \end{array} \right).$$

Poniamo allora $B = A^{-1}C$:

$$p(B) = p(A^{-1}C) = A^{-1}p(C) = A^{-1}y = A^{-1}p(A) = p(A^{-1}A) = p(I) = y_0.$$

Poiché $B \in p^{-1}(y_0)$, allora $C \in Ap^{-1}(y_0)$.

Siccome tutte le fibre sono tutte omeomorfe ad una fibra connessa, allora sono tutte connesse e valgono le ipotesi del lemma precedente, dunque $GL^+(n, \mathbb{R})$ è connesso. \square

COROLLARIO 3.I.1. ($SL(n, \mathbb{R})$ E $SL(n, \mathbb{C})$ SONO CONNESSI).

DIMOSTRAZIONE. Siccome $GL^+(n, \mathbb{R})$ e $GL(n, \mathbb{C})$ sono connessi, basta considerare la seguente funzione:

$$\begin{aligned} f : GL^+(n, \mathbb{R}) &\longrightarrow SL(n, \mathbb{R}) \\ A &\longmapsto \begin{pmatrix} \frac{a_{1,1}}{\det A} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{a_{n,1}}{\det A} & a_{n,2} & \cdots & a_{n,n} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Siccome f è continua e suriettiva e $GL^+(n, \mathbb{R})$ è connesso, $f(GL^+) = SL$ è connesso. \square

COROLLARIO 3.I.2. (O non è connesso.).

DIMOSTRAZIONE. Siccome O è sottogruppo di GL e la connessione è una proprietà topologica allora O non è connesso. In particolare, si può dividere in base a $\det = +1$ e $\det = -1$. \square

TEOREMA 3.I.3. ($SO(n)$, $U(n)$ E $SU(n)$ SONO COMPATTI E CONNESSI).

DIMOSTRAZIONE. Per dimostrare che sono compatti, essendo sottospazi di $GL(n, \mathbb{R}) \subseteq \mathbb{R}^{n,n} \cong \mathbb{R}^{n^2}$ per il *teorema di Heine-Borel* 2.2.8 basta dimostrare che sono chiusi e limitati. Poiché questi sottospazi sono definiti come luoghi di zeri di polinomi in a_{ij} , allora sono chiusi:

$$SO(n) := \{ A \in GL(n, \mathbb{R}) \mid A^t A = I, \det A = 1 \}$$

$$\begin{aligned} \mathrm{U}(n) &:= \left\{ A \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{R}) \mid A^t \bar{A} = I \right\} \\ \mathrm{SU}(n) &:= \left\{ A \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{R}) \mid A^t \bar{A} = I, \det A = 1 \right\} \end{aligned}$$

Siccome $\mathrm{SU}(n) \subseteq \mathrm{U}(n) \subseteq \mathrm{SO}(n)$ basta dimostrare che $\mathrm{SO}(n)$ è limitato, usando la norma Euclidea^a su $\mathbb{R}^{n,n}$. Se $A \in \mathrm{SO}(n)$, la condizione $A^t A = I$ implica che

$$\sum_{i=1}^n a_{ij}^2 = 1, \forall j = 1, \dots, n \implies \|A\| = \sqrt{\sum_{i,j=1}^n a_{ij}^2} = \sqrt{n}.$$

Ma allora $\mathrm{SO}(n) \subseteq S_{\sqrt{n}} \subseteq \mathbb{R}^{n,n} \cong \mathbb{R}^{n^2}$, dove $S_{\sqrt{n}}^{n^2-1}$ è la sfera di raggio \sqrt{n} in $\mathbb{R}^{n,n} \cong \mathbb{R}^{n^2}$: dunque, $\mathrm{SO}(n)$ è limitato. Ne segue che anche $\mathrm{U}(n)$ e $\mathrm{SU}(n)$ lo sono, dunque sono tutti chiusi e limitati in $\mathbb{R}^{n,n}$ e quindi sono compatti.

Per dimostrare che sono *connessi* si procede analogamente al teorema precedente: consideriamo la proiezione sulla prima colonna

$$\begin{aligned} p : \mathrm{SO}(n) &\longrightarrow S^{n-1} \subseteq \mathbb{R}^n, \\ A &\longmapsto p(A) \end{aligned}$$

che è una funzione continua, suriettiva e chiusa in quanto è funzione da un compatto a valori in un Hausdorff, e le cui sue fibre sono connesse, dato che

$$p^{-1} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \left(\begin{array}{c|ccc} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & & & \\ 0 & & & A \end{array} \right)$$

con $A \in \mathrm{SO}(n-1)$. Segue che per il lemma 3.I.I $\mathrm{SO}(n)$ è connesso. \square

^aLa norma Euclidea di matrici $\mathbb{R}^{n,n}$ corrisponde a visualizzare la matrice $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ come un vettore in \mathbb{R}^{n^2} e usare la norma Euclidea ben nota degli spazi vettoriali reali.

OSSERVAZIONE. GL e SL non sono compatti perché non sono limitati; inoltre, GL è aperto e non chiuso.

CAPITOLO 4

TOPOLOGIA QUOZIENTE

“La visione topologica del mondo, rilassata e flessibile, mi metteva a mio agio. La Geometria classica mi sembrava invece moralista e conservatrice. Se la Geometria si veste con un completo, la Topologia indossa maglietta e jeans.”

DAVID S. RICHESON, *sarto topologico*.

RIPRENDIAMO l’oggetto elasticamente magico con cui abbiamo introdotto il Capitolo 1: fra tutte le deformazioni che potevamo fare, *incollare* parti di esso *non* era consentito. E se invece provassimo a farlo? Quello che otterremo non è più uno spazio “*equivalente*” per un topologo a quello originale, ma comunque con molte yrietà interessanti da studiare. La **topologia quoziante** formalizza questo concetto euristico di “*incollare parti*” utilizzando le *relazioni di equivalenza*; con il tipico approccio della Topologia Generale, faremo ciò dando delle semplici (seppur inizialmente poco intuitive) condizioni sulla continuità in modo da definire la topologia più adatta per l’*insieme quoziante*.

4.1 TOPOLOGIA QUOZIENTE

Accenniamo fin da subito che la situazione è *duale* rispetto a quella dei sottospazi, analizzati nella sezione 1.6, pag. 15.

DEFINIZIONE 4.I.I. (TOPOLOGIA QUOZIENTE).

Dato X uno spazio topologico, Y un insieme e $f : X \longrightarrow Y$ funzione suriettiva, la **topologia quoziante** su Y indotta da f è la topologia più fine che rende f continua.

Dalla definizione si ha che $A \subseteq Y$ è un aperto della topologia quoziante se e solo se $f^{-1}(A) \subseteq X$ è aperto. Notiamo che l’implicazione \implies è necessaria affinché f sia continua, mentre l’implicazione \impliedby è quella che caratterizza la topologia quoziante: infatti, se si considera un insieme $B \subseteq Y$ che non è aperto, allora la sua controimmagine $f^{-1}(B) \subseteq X$ non sarà aperta, altrimenti la topologia su Y non sarebbe la più fine!

TIPS & TRICKS! Per verificare che un sottoinsieme sia aperto in Y con la topologia quoziante bisogna verificare che la sua controimmagine è aperta.

Vediamo ora un esempio che giustifica la terminologia “topologia quoziante”.

ESEMPIO. Sia X uno spazio topologico e \sim una relazione di equivalenza su X . Posto $Y = X/\sim$ l’insieme quoziante e

$$\begin{aligned}\pi : X &\longrightarrow Y \\ x &\longmapsto [x]_{\sim}\end{aligned}$$

la **proiezione al quoziante**, la topologia quoziante su Y è quella che rende la proiezione continua.

Ricordiamo il *primo teorema fondamentale di isomorfismo* per gli *insiemi*, altresì chiamato *decomposizione canonica*.

RICORDIAMO... (PRIMO TEOREMA FONDAMENTALE DI ISOMORFISMO).

Data una qualsiasi funzione suriettiva $f : X \longrightarrow Y$ vi è la seguente relazione di equivalenza:

$$\forall x, y \in X, x \sim y \iff f(x) = f(y)$$

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{f} & Y \\ \pi \downarrow & \nearrow \exists! h & \\ X/\sim & & \end{array}$$

Inoltre, esiste ed unica $h : X/\sim \longrightarrow Y$ biunivoca tale che $f = h \circ \pi$, ponendo $h([x]) := f(x)$ in modo tale che il diagramma commuti.

DIMOSTRAZIONE. Mostriamo che h è ben definita e biunivoca. Poiché

$$[x] = [y] \iff x \sim y \iff f(x) = f(y) \iff h([x]) = h([y]),$$

si ha h ben definita e iniettiva; la suriettività di h segue da quella di f . \square

4.2.1 Identificazione

Tenendo a mente il concetto di *immersione* illustrato a pagina 16, definiamo il concetto duale di *identificazione*.

DEFINIZIONE 4.2.1. (IDENTIFICAZIONE).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ una funzione continua e suriettiva; f si dice **identificazione** se Y ha la topologia quoziante indotta da f .

In generale è difficile determinare quando una data funzione è un’identificazione, quindi ne cerchiamo una condizione *sufficiente*.

TEOREMA 4.2.1. (FUNZIONE CONTINUA, SURIETTIVA, CHIUSA/APERTA È IDENTIFICAZIONE CHIUSA/APERTA; MANETTI, 5.4).

Sia $f : X \longrightarrow Y$ continua, suriettiva e chiusa (o aperta). Allora f è un’identificazione chiusa (o aperta).

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo che f sia aperta. Dimostrare che è un’identificazione è

equivalente al mostrare che $A \subseteq Y$ aperto se e solo se $f^{-1}(A) \subseteq X$ aperto.

\Rightarrow) Segue dalla continuità di f .

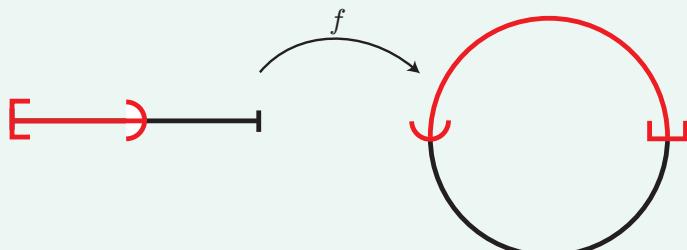
\Leftarrow) Siccome f è suriettiva allora vale $f(f^{-1}(A)) = A$; essendo f aperta segue che A è aperto perché $f^{-1}(A)$ è aperto. \square

Vediamo ora un esempio di identificazione chiusa, ma *non* aperta.

ESEMPIO. Si consideri la funzione:

$$\begin{aligned} f : [0, 2\pi] &\longrightarrow S^1 \\ t &\longmapsto (\cos t, \sin t) \end{aligned}$$

È una funzione continua, suriettiva e chiusa essendo una funzione da un compatto a valori in uno spazio di Hausdorff, dunque è un'identificazione chiusa. Tuttavia, f non è aperta: preso l'aperto $A = [0, 1] \subseteq [0, 2\pi]$, $f(A)$ non è aperto in S^1 .



OSSERVAZIONE. Gli *omeomorfismi* sono identificazioni chiuse e aperte.

Che relazione c'è fra identificazioni e quoziunti dati da relazioni di equivalenza?

TEOREMA 4.2.2. (PROPRIETÀ UNIVERSALE DELLE IDENTIFICAZIONI; MANETTI, 5.6).

Dati X, Y, Z spazi topologici, g una qualsiasi funzione continua, f identificazione con le mappe come in figura, allora esiste ed è unica $h : Y \rightarrow Z$ tale che $g = h \circ f$ se e solo se

$$\forall x, y \in X, f(x) = f(y) \implies g(x) = g(y),$$

cioè se e solo se g è costante sulle fibre di f .

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{g} & Z \\ f \downarrow & \nearrow h & \\ Y & & \end{array}$$

DIMOSTRAZIONE. Idealmente, se f fosse invertibile definiremmo $h = g \circ f^{-1}$... tuttavia l'invertibilità di f non è fra le ipotesi. Per ovviare a questo, utilizziamo la suriettività di f , considerando una controimmagine tramite f e facendone l'immagine tramite g . Prendiamo dunque $y \in Y$ e poniamo

$$h(y) := g(x) \text{ per qualche } x \in f^{-1}(y).$$

Questa costruzione h è ben definita siccome g è costante sulle fibre di f . Verifichiamo che h è continua tramite la definizione:

$$U \subseteq Z \text{ aperto}, h^{-1}(U) \subseteq Y \iff f^{-1}(h^{-1}(U)) \subseteq X \text{ aperto} \iff g^{-1}(U) \subseteq X \text{ aperto}$$

Siccome g è continua, allora lo è anche h . \square

Data allora f continua, \sim relazione di equivalenza e X/\sim spazio topologico con la topologia quoziante indotta dalla proiezione π , esiste $g : X/\sim \longrightarrow Y$ continua se e solo se

$$x \sim y \implies f(x) = f(y),$$

ossia se e solo se f è costante sulle fibre di π .

In particolare, se \sim è la relazione d'equivalenza indotta da f , e dunque si è nelle ipotesi del *primo teorema fondamentale di isomorfismo* degli insiemi, allora

$$x \sim y \iff f(x) = f(y)$$

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{f} & Y \\ \pi \downarrow & \nearrow g & \\ X/\sim & & \end{array}$$

induce l'esistenza di un'unica funzione \bar{f} biettiva e continua tale che $f = \bar{f} \circ \pi$.

Dunque vale:

$$\bar{f} \text{ omeomorfismo} \iff f \text{ identificazione}$$

Riprendiamo l'esempio precedente ed esaminiamolo in termini di spazio quoziante.

ESEMPIO ($D^n/\sim \cong S^n$).

Consideriamo il caso $n = 1$:

$$\begin{aligned} f : D^1 &= [0, 2\pi] \longrightarrow S^1 \\ t &\longmapsto (\cos t, \sin t) \end{aligned}$$

La funzione f è un'identificazione in quanto continua, suriettiva e chiusa perché funzione da un compatto a valori in un Hausdorff; pertanto

$$S^1 \cong [0, 2\pi]/\sim \cong [0, 1]/\sim = D^1/\sim,$$

con \sim la relazione indotta da f :

$$s \sim t \iff \begin{cases} \cos s = \cos t \\ \sin s = \sin t \end{cases} \iff s = t \vee s = 0, t = 2\pi.$$

Si può generalizzare in dimensione n con l'identificazione

$$\begin{aligned} f : D^n &\longrightarrow S^n \\ \mathbf{x} &\longmapsto \left(2\mathbf{x}\sqrt{1 - \|\mathbf{x}\|^2}, 2\|\mathbf{x}\|^2 - 1 \right) \end{aligned}$$

Dunque $D^n/\sim \cong S^n$ per la relazione

$$\mathbf{x} \sim \mathbf{y} \iff \mathbf{x} = \mathbf{y} \vee \|\mathbf{x}\|^2 = 1 = \|\mathbf{y}\|^2.$$

In altre parole, ogni punto interno è *in relazione con sé stesso* e tutti i punti sul bordo sono *identificati* in un'unica classe.

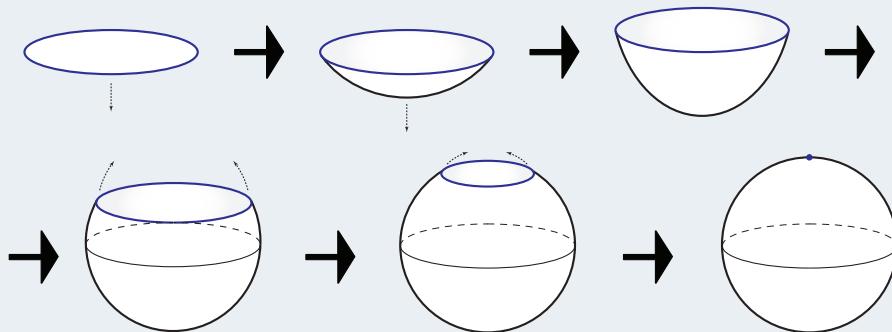
4.2.2 Quozienti tipici

Vedremo ora degli esempi di spazi quoziante usati frequentemente.

INTUITIVAMENTE... Quando quoziemmo uno spazio topologico, possiamo immaginare che i punti contenuti nelle classi di equivalenza vengano “*incollati*” tutti in un unico punto per formare un nuovo spazio quoziante. Ad esempio, prendendo il disco D^2 con la relazione di equivalenza \sim che identifica i punti del bordo:

$$(x_1, y_1) \sim (x_2, y_2) \iff (x_1, y_1) = (x_2, y_2) \text{ oppure } x_1^2 + y_1^2 = x_2^2 + y_2^2 = 1$$

I punti all’*interno* del disco vengono tutti identificati in classi di equivalenza *separate*, dunque passando allo spazio quoziante avremo una classe per *ciascun* punto interno e un’*unica* classe per tutti il bordo. Lo spazio quoziante ottenuto è S^2 : possiamo ottenerlo visualmente “gonfiando” l’interno del disco per poi chiudere il “palloncino” ottenuto lungo i punti del bordo, come nella figura seguente.



4.3.O.1 Contrazione di un sottospazio ad un punto

Sia X uno spazio topologico, $A \subseteq X$. Su X consideriamo la relazione d’equivalenza

$$x \sim y \iff x = y \text{ oppure } x, y \in A,$$

ovvero ogni punto è in relazione con sé stesso e tutti i punti di A sono in relazione fra loro, dunque quoziendando si “**contraggono**” ad un unico punto.

ESEMPIO ($D^n/S^{n-1} \cong S^n$).

Cerchiamo ora di generalizzare l’esempio precedente. Ricordiamo che relazione c’è fra i dischi e le sfere:

$$\begin{aligned} D^n &= \text{disco in } \mathbb{R}^n = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \mid \|\mathbf{x}\| \leq 1\} \\ S^{n-1} &= \text{bordo di } D^n = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \mid \|\mathbf{x}\| = 1\}. \end{aligned}$$

Considerando \sim come la contrazione di S^{n-1} ad un punto, si ha che $D^n/S^{n-1} \cong S^n$.

ATTENZIONE! Anche se X è di Hausdorff non è detto che X/A sia di Hausdorff! Se A non è chiuso allora X/A non è neanche T_1 : infatti, $\pi^{-1}([A]) = A$ non chiuso implica che $[A]$ non lo è, quindi per la caratterizzazione degli spazi T_1 (definizione 1.8.1, pag. 20) X/A non è T_1 . Tuttavia, se X è di Hausdorff, $K \subseteq X$ è compatto allora X/K è di Hausdorff. Nelle “Note aggiuntive”, a pag. 282, si può trovare la dimostrazione di ciò.

4.3.O.2 Cono su uno spazio

DEFINIZIONE 4.3.1. (CILINDRO).

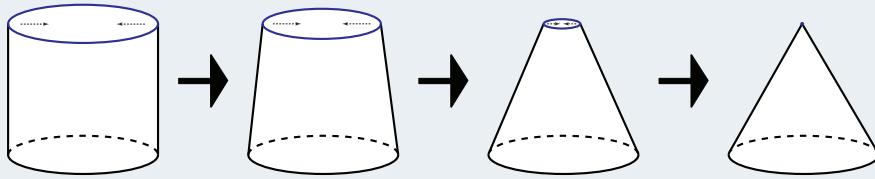
Dato X spazio topologico, si definisce **cilindro** su X lo spazio $X \times [0, 1]$.

DEFINIZIONE 4.3.2. (CONO).

Il **cono** su X spazio topologico è il quoziente

$$C(X) = (X \times [0, 1]) / (X \times \{1\}) \text{ oppure } C(X) = (X \times [0, 1]) / (X \times \{0\}).$$

INTUITIVAMENTE... Riprendiamo il procedimento intuitivo di incollare parti dello spazio originale per creare il quoziente per creare il *cono* dal *cilindro*: in questo caso, tutti i punti di una delle basi vengono incollati in uno.



OSSERVAZIONE. Un cono è sempre c.p.a. rispetto al “vertice”.

ESEMPIO (CONO SU $S^n \cong D^{n+1}$).

Studiamo i casi al variare della dimensione.

$$\underline{n=0}: S^0 = \{-1, 1\} = X \rightsquigarrow X \times [0, 1] \rightsquigarrow (X \times [0, 1]) / (X \times \{0\}) \cong D^1.$$

$$\begin{array}{ccccccc} \bullet & S^0 = X & \rightsquigarrow & \begin{array}{c} \bullet \\ | \\ \bullet \end{array} & \rightsquigarrow & \begin{array}{c} \bullet \\ | \\ \bullet \end{array} & \cong \\ & X \times [0, 1] & & & & \frac{X \times [0, 1]}{X \times \{0\}} & D^1 \end{array}$$

$$\underline{n=1}: S^1 = X \rightsquigarrow X \times [0, 1] \rightsquigarrow (X \times [0, 1]) / (X \times \{0\}) \cong D^2.$$

$$\begin{array}{ccccccc} \bullet & S^1 = X & \rightsquigarrow & \begin{array}{c} \bullet \\ | \\ \bullet \end{array} & \rightsquigarrow & \begin{array}{c} \bullet \\ | \\ \bullet \end{array} & \cong \\ & X \times [0, 1] & & & & \frac{X \times [0, 1]}{X \times \{0\}} & D^2 \end{array}$$

In generale, considerata la funzione

$$\begin{aligned} f : S^n \times [0, 1] &\longrightarrow D^{n+1}, \\ (\mathbf{x}, t) &\longmapsto t\mathbf{x} \end{aligned}$$

essa è continua, suriettiva, chiusa perché funzione da un compatto a valori in un Hausdorff, dunque f è identificazione e induce l'omeomorfismo \bar{f} tra il cono $C(S^n)$ e il disco D^{n+1} . Verifichiamo che la relazione di equivalenza indotta da f è proprio quella di contrazione:

$$\begin{array}{ccc} S^n \times [0, 1] & \xrightarrow{f} & D^{n+1} \\ \pi \downarrow & \nearrow \bar{f} & \\ C(X) & & \end{array}$$

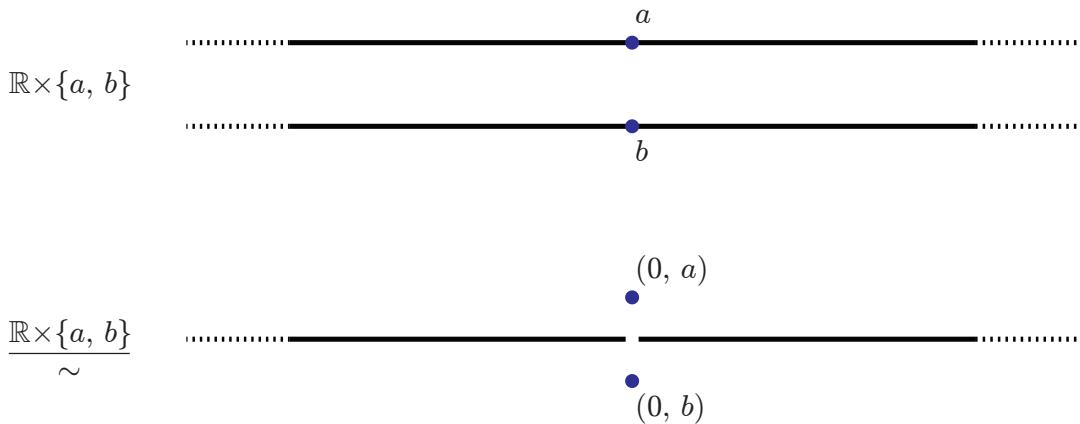
$$(\mathbf{x}, t) \sim (\mathbf{y}, s) \iff f(\mathbf{x}, t) = f(\mathbf{y}, s) \iff t\mathbf{x} = s\mathbf{y} \iff \begin{cases} \mathbf{x} = \mathbf{y}, t = s \\ t = s = 0 \end{cases}$$

Se $t \neq 0$, $\mathbf{x} = \frac{s}{t}\mathbf{y}$, ma allora

$$\|\mathbf{x}\| = 1 \implies \left\lvert \frac{s}{t} \right\rvert \|\mathbf{y}\| = 1 \implies \overbrace{\left\lvert \frac{s}{t} \right\rvert}^{\geq 1} = 1 \implies s = t \implies \mathbf{x} = \mathbf{y}$$

4.4.O.I Retta con due origini

Analizziamo un particolare spazio topologico che spesso funge da controesempio (ad esempio per le varietà topologiche, sez. 9.I.4, pag. 139): **la retta con due origini**. Sia $X = \mathbb{R} \times \{a, b\}$.



Vogliamo definire una relazione di equivalenza che lasci “separate” solo le origini:

$$(x, \alpha) \sim (y, \beta) \iff \begin{cases} x = y, \alpha = \beta \\ x = y \neq 0 \end{cases}$$

PROPRIETÀ 4.4.I. (RETTA CON DUE ORIGINI). I. $Y := X / \sim$ è c.p.a..

2. Y non è di Hausdorff.
3. Y è localmente omeomorfo a \mathbb{R} .
4. Esistono $K_1, K_2 \subseteq Y$ compatti tali per cui $K_1 \cap K_2$ non è compatto.

DIMOSTRAZIONE.

- I Se i punti $[(x, \alpha)]$ e $[(y, \beta)]$ sono tali che $x \neq y \neq 0$, basta prendere il segmento \overline{xy} sulla retta $\mathbb{R} \times \{a\}$ e proiettarlo. Per unire $[(0, a)]$ e $[(0, b)]$ basta unire entrambi con un cammino al punto $[(1, a)] = [(1, b)]$.
- II Tutti gli intorni di $[(0, a)]$ si intersecano con tutti gli intorni di $[(0, b)]$.
- III Ogni punto ha un intorno omeomorfo ad un intervallo aperto di \mathbb{R} .
- IV Basta prendere $K_1 = \pi([-1, 1] \times \{a\})$ e $K_2 = \pi([-1, 1] \times \{b\})$ compatti in Y , ma $K_2 \cap K_1 = [-1, 0] \cup (0, 1)$ non è compatto in Y . \square

4.4.1 Quoziente di Hausdorff

Cerchiamo ora delle condizioni per avere un *quoziente di Hausdorff*.

TEOREMA 4.4.1. (CONDIZIONI SUFFICIENTI PER IL QUOZIENTE DI HAUSDORFF).

Sia $f : X \longrightarrow Y$ continua e identificazione con X compatto e di Hausdorff. Sono equivalenti:

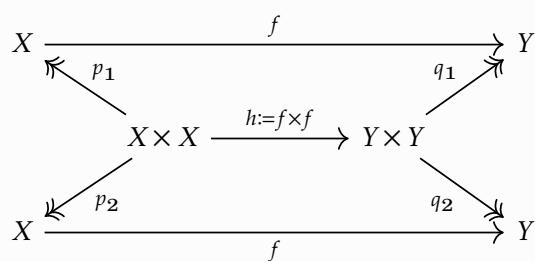
1. Y è di Hausdorff.
2. f chiusa.
3. $K = \{(x_1, x_2) \in X \times X \mid f(x_1) = f(x_2)\}$ chiuso in $X \times X$.

DIMOSTRAZIONE.

1 \implies 3) Poiché Y è di Hausdorff, la diagonale Δ_Y è chiusa (teorema 1.8.1, pag. 23). Si consideri ora la seguente funzione:

$$\begin{aligned} h := f \times f : X \times X &\longrightarrow Y \times Y \\ (x_1, x_2) &\longmapsto (f(x_1), f(x_2)) \end{aligned}$$

Essa è continua perché lo è f . Notiamo che $K = h^{-1}(\Delta_Y)$: allora K è chiuso in quanto controimmagine della diagonale, chiuso per ipotesi di Hausdorff.



3 \implies 2) Per dimostrare che f è chiusa bisogna far vedere che per ogni $C \subseteq X$ chiuso $f(C) \subseteq Y$ è chiuso; Y ha la topologia quoziante perché f è identificazione, quindi dobbiamo mostrare che $f^{-1}(f(C)) \subseteq X$ sia chiuso. Notiamo che $f^{-1}(f(C)) = p_1(K \cap p_2^{-1}(C))$; noto che $p_2^{-1}(C) = X \times C$ si ha che

$$\begin{aligned} K \cap p_2^{-1}(C) &= \{(x_1, x_2) \in X \times X \mid f(x_1) = f(x_2) \in f(C)\} \\ &= \{(x_1, x_2) \in X \times X \mid x_1 \in f^{-1}(f(C))\}, \end{aligned}$$

da cui

$$p_1(K \cap p_2^{-1}(C)) = \{(x_1, x_2) \in X \times X \mid x_1 \in f^{-1}(f(C))\} = f^{-1}(f(C)).$$

Concludiamo che f è chiusa in base alle proprietà delle proiezioni p_1 e p_2 :

- poiché p_2 continua e C chiuso, $p_2^{-1}(C)$ è chiuso;
- poiché K chiuso, $p_2^{-1}(C) \cap K$ è chiuso;
- poiché X compatto implica che p_1 chiusa, si ha che $p_1(K \cap p_2^{-1}(C)) = f^{-1}(f(C))$ è chiuso.

$2 \implies 1$) Serve il *teorema di Wallace*, pertanto non ne affronteremo la dimostrazione. \square

OSSERVAZIONE. Nella dimostrazione $1 \implies 3$) *non* si è utilizzato che f è un'identificazione, dunque vale *in generale*!

CAPITOLO 5

AZIONI DI GRUPPO

“I gruppi, come l'uomo, sono noti sulla base delle loro azioni.”

GUILLERMO MORENO, *un gruppo algebrico che pensava di essere un essere umano.*

STUDIEREMO ora uno strumento importante dell'Algebra: l'**azione di un gruppo** G su un insieme X . Grazie a ciò, possiamo dire che gli elementi del gruppo “spostano” gli elementi dell'insieme in altri, senza dotare l'insieme di alcuna particolare *struttura* od operazione. Alcuni gruppi sono definiti proprio sulla base delle azioni, come il *gruppo simmetrico*: gli elementi sono le *permutazioni* sull'insieme!

Per gli scopi della topologia, le azioni di gruppo hanno particolare importanza: se nel [Capitolo 4](#) abbiamo visto diversi tipi di spazi quozienti, generalmente dando una *relazione di equivalenza* su un sottoinsieme relativamente semplice, qui introdurremo *quozienti topologici* indotti da queste azioni di gruppo. Fra questi preannunciamo il ruolo di primo piano svolto dallo *spazio proiettivo reale*.

5.1 AZIONE DI UN GRUPPO SU UN INSIEME

DEFINIZIONE 5.I.1. (GRUPPO SIMMETRICO).

Sia X un insieme. Si definisce il **gruppo simmetrico** sull'insieme X come:

$$S(X) := \left\{ f : X \longrightarrow X \mid f \text{ biunivoca} \right\}$$

DEFINIZIONE 5.I.2. (AZIONE DI UN GRUPPO SU UN INSIEME).

Sia G un gruppo e X un insieme. Un'**azione** di G su X è, equivalentemente:

- un morfismo di gruppi $\Phi : G \longrightarrow S(X)$, cioè Φ soddisfa $\Phi(gh) = \Phi(g)\Phi(h)$.
- un'applicazione $\varphi : G \times X \longrightarrow X$ tale che $e \cdot x = x, \forall x \in X$ e $g \cdot (h \cdot x) = (gh) \cdot x$.

Le due definizioni sono effettivamente equivalenti:

- Se l'azione è definita come morfismo di gruppi Φ , si pone $\varphi(g, x) := \Phi(g)(x)$, dove $\Phi(g) \in S(X)$.
- Se l'azione è definita come applicazione φ , si pone

$$\begin{aligned}\Phi(g) : X &\longrightarrow X \\ x &\longmapsto \varphi(g, x)\end{aligned}$$

DEFINIZIONE 5.I.3. (RELAZIONE DI EQUIVALENZA DELL'AZIONE).

Su X si definisce una *relazione di equivalenza* dettata dall'azione di un gruppo G :

$$x \sim y \iff \exists g \in G: y = g \cdot x$$

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo che è una relazione di equivalenza:

- *Riflessività*: $x \sim x$ in quanto $x = e \cdot x$.
- *Simmetria*: poiché $y = g \cdot x$, allora $x = g^{-1} \cdot y$ ($g^{-1} \in G$).
- *Transitività*: poiché $y = g \cdot x$, $z = h \cdot y$, allora $z = h \cdot (g \cdot x) = (hg) \cdot x$ e $hg \in G$. \square

DEFINIZIONE 5.I.4. (ORBITA DI UN ELEMENTO).

Le classi di equivalenza date da questa relazione sono dette **orbite**:

$$[x] = O(x) = G \cdot x := \{y \in X \mid \exists g \in G: y = g \cdot x\} = \{g \cdot x \in X \mid g \in G\}$$

L'insieme quoziante è detto **spazio delle orbite** e si denota X/G .

ESEMPIO. Il gruppo $GL(n, \mathbb{R})$ agisce con l'insieme \mathbb{R}^n con la moltiplicazione matrice per vettore $\varphi(A, \mathbf{v}) = A\mathbf{v}$. Analizziamo le orbite:

- Per ogni $A \in GL(n, \mathbb{R})$, $A\mathbf{0} = \mathbf{0}$; dunque $G \cdot \mathbf{0} = \{\mathbf{0}\}$.
- Fissato $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$, per ogni vettore $\mathbf{w} \neq \mathbf{0}$ esiste sempre $A \in GL(n, \mathbb{R})$ tale che $\mathbf{w} = A\mathbf{v}$, dunque $G \cdot \mathbf{v} = \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{0}\}$.

Quindi $\mathbb{R}^n / GL(n, \mathbb{R}) = \{a, b\}$ con $a = [\mathbf{0}]$ e $b = [\mathbf{v}], \mathbf{v} \neq \mathbf{0}$.

5.2 STABILIZZATORE DI UN ELEMENTO

DEFINIZIONE 5.2.1. (STABILIZZATORE DI UN ELEMENTO).

Lo **stabilizzatore di un elemento** x è l'insieme degli elementi di G che fissano x :

$$H_x := \{g \in G \mid g \cdot x = x\}$$

H_x è un sottogruppo di isotropia di x . Se H_x è banale, allora l'azione è detta **libera**.

DIMOSTRAZIONE. H_x è chiuso rispetto all'azione:

- $1_G \in H_x$ per definizione dell'azione g , in quanto $1_G \cdot x = x, \forall x$.
- Per ogni $g, h \in H_x$, allora $(gh) \cdot x = g \cdot (h \cdot x) = g \cdot x = x$. \square

OSSERVAZIONE. L'insieme G/H_x dei laterali sinistri di H_x in G è in corrispondenza biunivoca con l'orbita $O(x)$. Se G è finito, la cardinalità dell'orbita è l'indice di H_x in G .

DIMOSTRAZIONE. Sia data

$$\begin{aligned}\alpha : G/H_x &\longrightarrow O(x) \\ g \cdot H_x &\longmapsto g \cdot x\end{aligned}$$

Mostriamo che α è ben definita e biunivoca.

1. *Ben definizione:* se $g \cdot H_x = \tilde{g} \cdot H_x$ allora $g^{-1}\tilde{g} = h \in H_x$, dunque $\tilde{g} = gh \in H_x$. Si ha:

$$\alpha(\tilde{g} \cdot H_x) = \tilde{g} \cdot x = (gh) \cdot x = g \cdot (h \cdot x) = g \cdot x = \alpha(g \cdot H_x)$$

Poiché $g \cdot H_x = \tilde{g} \cdot H_x$ si ha $g \cdot x = \tilde{g} \cdot x$ e la funzione è ben definita.

2. *Iniettività:* vale la seguente catena di implicazioni:

$$\begin{aligned}\alpha(g_1 \cdot H_x) = \alpha(g_2 \cdot H_x) &\implies g_1 \cdot x = g_2 \cdot x \implies g_2^{-1} \cdot (g_1 \cdot x) = g_2^{-1} \cdot (g_2 \cdot x) \\ &\implies (g_2^{-1} \cdot g_1) \cdot x = 1_{G \cdot x} = x\end{aligned}$$

Ne segue che $(g_2^{-1} \cdot g_1) \in H_x$, dunque $g_2^{-1} \cdot g_1 = h \in H_x$ e $g_1 \cdot H_x = g_2 \cdot H_x$.

3. *Suriettività:* se $y \in O(x)$, per definizione $\exists g \in G : y = g \cdot x$, cioè $y = \alpha(g \cdot H_x)$.

Segue, dal teorema di Lagrange, che

$$|O(x)| = [G : H_x] = \frac{|G|}{|H_x|}. \quad \square$$

OSSERVAZIONE. Punti nella stessa orbita hanno stabilizzatori **coniugati**:

$$x_2 = g \cdot x_1 \implies H_{x_2} = g \cdot H_{x_1} \cdot g^{-1}$$

DIMOSTRAZIONE.

- ⊆) Sia $h \in H_{x_2}$. Poiché per ipotesi $x_2 = g \cdot x_1$, si ha

$$h \cdot x_2 = x_2 \implies h \cdot (g \cdot x_1) = g \cdot x_1 \implies (g^{-1}hg) \cdot x_1 = x_1.$$

Segue che per ogni $h \in H_{x_2}$ si ha $g^{-1}hg \in H_{x_1}$, ma allora $h = g(g^{-1}hg)g^{-1} \in g \cdot H_{x_1} \cdot g^{-1}$. Pertanto, per l'arbitrarietà di h si ha $H_{x_2} \subseteq g \cdot H_{x_1} \cdot g^{-1}$. ⊇) Sia $h \in H_{x_1}$ e consideriamo ghg^{-1} . Se applico ghg^{-1} all'elemento x_2 :

$$(ghg^{-1}) \cdot x_2 = (ghg^{-1}) \cdot g \cdot x_1 = (gh) \cdot (g^{-1}g) \cdot x_1 = (gh) \cdot x_1 = g \cdot (h \cdot x_1) = g \cdot x_1 = x_2$$

Pertanto, per ogni $h \in H_{x_1}$ si ha $(ghg^{-1}) \cdot x_2 = x_2$ e per l'arbitrarietà di h segue $g \cdot H_{x_1} \cdot g^{-1} \subseteq H_{x_2}$. \square

5.3 AZIONE PER OMEOMORFISMI

DEFINIZIONE 5.3.1. (AZIONE PER OMEOMORFISMI).

Sia X uno spazio topologico e G un gruppo che agisce su X . Diciamo che G **agisce per**

omeomorfismi se per ogni $g \in G$ l'applicazione

$$\begin{aligned}\theta_g : X &\longrightarrow X \\ x &\longmapsto g \cdot x\end{aligned}$$

è un *omeomorfismo*. Questo è equivalente a chiedere che l'azione sia data da un *omomorfismo di gruppi*

$$\Phi : G \longrightarrow \{\text{omeomorfismi } X \rightarrow X\} \leq S(X).$$

LEMMA 5.3.1. (*G AGISCE PER OMEOMORFISMI SE E SOLO SE θ_g È CONTINUA, $\forall g \in G$*).

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) *G agisce per omeomorfismi se θ_g è un omeomorfismo per ogni g , dunque banalmente θ_g è continua.*

\Leftarrow) *Dobbiamo dimostrare che θ_g è un omeomorfismo. Notiamo che per ogni $g, h \in G$ vale $\theta_g \circ \theta_h = \theta_{gh}$:*

$$(\theta_g \circ \theta_h)(x) = \theta_g(\theta_h(x)) = \theta_g(h \cdot x) = g \cdot (h \cdot x) = (gh) \cdot x = \theta_{gh}(x), \quad \forall x \in X.$$

Inoltre, vale $\theta_e = Id_X$:

$$\theta_e(x) = e \cdot x = x = Id(x), \quad \forall x \in X.$$

Allora, si verifica che

$$(\theta_{g^{-1}} \circ \theta_g)(x) = \theta_{g^{-1}g}(x) = \theta_e(x) = Id_X(x) = x, \quad \forall x \in X, \quad \forall g \in G,$$

cioè l'inversa di θ_g è $\theta_{g^{-1}}$. Di conseguenza, anche $(\theta_g)^{-1} = \theta_{g^{-1}}$ è continua per ipotesi perché $g^{-1} \in G$, dunque segue la tesi. \square

PROPOSIZIONE 5.3.1. (AZIONE PER OMEOMORFISMI E PROIEZIONE APERTA).

1. *Sia X uno spazio topologico e G un gruppo che agisce su X per omeomorfismo. La proiezione $\pi : X \longrightarrow X/G$ dall'insieme allo spazio delle orbite X/G è aperta e, se G è finito, π è anche chiusa.*
2. *Sia X uno spazio topologico di Hausdorff e G gruppo finito che agisce su X per omeomorfismi. Allora X/G è di Hausdorff.*

DIMOSTRAZIONE.

I Dato $A \subseteq X$ aperto, vogliamo dimostrare che $\pi(A)$ è aperto in X/G e quindi, per definizione di topologia quoziante, che $\pi^{-1}(\pi(A))$ è aperto in X . Ogni elemento di A è contenuto in un orbita, dunque $\pi(A)$ contiene le orbite degli $x \in A$; la controimmagine $\pi^{-1}(\pi(A))$ risulta dunque pari all'unione di tutte le orbite in X che intersecano l'insieme A , che indichiamo con $g \cdot A$:

$$\pi^{-1}(\pi(A)) = \bigcup_{g \in G} g \cdot A.$$

Ma allora $g \cdot A = \{g \cdot x \mid x \in A\}$ è un aperto al variare di $g \in G$ poiché un omeomorfismo porta aperti in aperti; l'unione di aperti è aperta, dunque $\pi^{-1}(\pi(A))$ è aperto in X e, come desiderato, $\pi(A)$ è aperto in X/G . In modo analogo con $C \subseteq X$ chiuso otteniamo che

$$\pi^{-1}(\pi(C)) = \bigcup_{g \in G} g \cdot C,$$

con $g \cdot C$ chiuso per omeomorfismo. In particolare, essendo G finito, segue che l'unione dei $g \cdot C$ è finita e dunque anch'essa è un chiuso in X e, come desiderato, $\pi(C)$ chiuso in X/G .

- II Siano $p, q \in X/G$ distinti; vogliamo dimostrare che esistono intorni di p e q disgiunti. Siano $x, y \in X$ tali che $\pi(x) = p$ e $\pi(y) = q$ e consideriamo il gruppo finito $G = \{g_1 = 1_G, g_2, \dots, g_n\}$. Le orbite di x e y sono distinte: se così non fosse, si avrebbe $\pi(x) = \pi(y)$ e cioè $p = q$, il che è assurdo! Allora $g_i \cdot x \neq g_j \cdot y \quad \forall i, j$. Definiti in X due intorni aperti $U \in I(x)$ e $V \in I(y)$ disgiunti per Hausdorff, possiamo considerare altri intorni aperti disgiunti $g_i \cdot U \in I(g_i \cdot x)$, $g_i \cdot V \in I(g_i \cdot y)$. Allora

$$\tilde{U} := \bigcup_i g_i \cdot U \quad \tilde{V} := \bigcup_i g_i \cdot V$$

sono entrambi aperti. Vogliamo costruire degli opportuni $U \in I(x)$ e $V \in I(y)$ in modo che siano intorni aperti disgiunti tali che, costruiti come sopra \tilde{U} , \tilde{V} , si abbia $\tilde{U} \cap \tilde{V} = \emptyset$. In questo modo, passando al quoziante con π , si otterranno degli intorni $\pi(\tilde{U})$ di p e $\pi(\tilde{V})$ di q che soddisfano $\pi(\tilde{U}) \cap \pi(\tilde{V}) = \emptyset$.

- Costruiamo U e V : per ogni i sappiamo che $x \neq g_i \cdot y$ in quanto le orbite di x e y sono distinte. In quanto X è di Hausdorff, si ha che per ogni $i \exists U_i, V_i$ intorni aperti disgiunti tali che $x \in U_i$ e $g_i \cdot y \in V_i$. Notiamo che $y \in g_i^{-1} \cdot V_i$; allora definiamo

$$U := \bigcap_i^n U_i \in I(x) \quad V := \bigcap_{i=1}^n g_i^{-1} \cdot V_i \in I(y).$$

- Ricaviamo \tilde{U} e \tilde{V} : per ogni elemento di G , ossia per ogni i , abbiamo

$$U \cap (g_i \cdot V) \subseteq U_i \cap (g_i \cdot g_i^{-1} \cdot V_i) = U_i \cap V_i = \emptyset \implies U \cap (g_i \cdot V) = \emptyset.$$

Allora per ogni i, j abbiamo

$$(g_i \cdot U) \cap (g_j \cdot V) = (g_i \cdot U) \cap (g_i g_i^{-1} g_j \cdot V) = g_i \cdot (U \cap (g_i^{-1} g_j) \cdot V),$$

ma $g_i^{-1} g_j \in G$, dunque $U \cap (g_i^{-1} g_j) \cdot V = \emptyset$. Segue che

$$(g_i \cdot U) \cap (g_j \cdot V) = \emptyset \implies \left(\bigcup_i g_i \cdot U \right) \cap \left(\bigcup_i g_i \cdot V \right) = \emptyset \implies \tilde{U} \cap \tilde{V} = \emptyset. \square$$

ESEMPIO. $(\mathbb{Z}, +)$ agisce in \mathbb{R} per **traslazione**:

$$m \cdot x = x + m$$

Se mettiamo su \mathbb{R} la topologia Euclidea, allora l'azione è per omeomorfismi, dato che per ogni scelta di $m \in \mathbb{Z}$

$$\begin{aligned}\theta_m : \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto x + m\end{aligned}$$

è continua.

- *Orbite:* $O(x) = \{x + m \mid m \in \mathbb{Z}\}$ rappresenta tutti i numeri che hanno mantissa uguale. Ad esempio, l'orbita di $x = 1.5$ contiene $1.5, 2.5, -1.5, \dots$
- *Stabilizzatore:* $H_x = \{m \in \mathbb{Z} \mid x + m = x\} = \{0\}$ è banale, dunque l'azione è libera.
- *Spazio delle orbite:* \mathbb{R}/\mathbb{Z} è insiemisticamente in corrispondenza biunivoca con $[0, 1)$, in particolare un sistema di rappresentanti di \mathbb{R}/\mathbb{Z} sono le orbite al variare di $x \in [0, 1)$. In termini topologici, lo spazio delle orbite è compatto poiché

$$\pi([0, 1]) = \mathbb{R}/\mathbb{Z}$$

ed è omeomorfo a S^1 .

DIMOSTRAZIONE. Consideriamo

$$\begin{aligned}f : \mathbb{R} &\longrightarrow S^1 \subseteq \mathbb{R} \\ t &\longmapsto (\cos(2\pi t), \sin(2\pi t))\end{aligned}$$

- f è continua.
- f è suriettiva.
- Si ha $f(t_1) = f(t_2) \iff t_1 - t_2 \in \mathbb{Z} \iff t_1, t_2$ nella stessa orbita $\iff \pi(t_1) = \pi(t_2) \iff t_1 \sim t_2$

Allora la relazione di equivalenza indotta da f è quella dell'azione di \mathbb{Z} su \mathbb{R} .

Inoltre, f induce $\bar{f} : \mathbb{R}/\mathbb{Z} \longrightarrow S^1$ continua per le proprietà della topologia quoziante e che rende commutativo il diagramma a lato. Infatti \bar{f} è biunivoco in quanto suriettiva - essendolo è f - e iniettiva - per conseguenza del sistema di rappresentanti che si ha su \mathbb{R}/\mathbb{Z} .

Inoltre, essendo \mathbb{R}/\mathbb{Z} compatto ed S^1 di Hausdorff, \bar{f} è chiusa e dunque \bar{f} è l'*omeomorfismo* cercato. Per questo motivo, si ha anche che f è un'*identificazione aperta*. \square

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{R} & \xrightarrow{f} & S^1 \\ \pi \downarrow & \nearrow \exists \bar{f} & \\ \mathbb{R}/\mathbb{Z} & & \end{array}$$

DIGRESSIONE. Si può sempre vedere \mathbb{R}^2 come lo spazio dei complessi \mathbb{C} . Allora

$$S^1 = \{z \mid |z| = 1\} \subset \mathbb{C}$$

e la funzione di prima si può anche riscrivere equivalentemente nelle forme

$$(\cos(2\pi t), \sin(2\pi t)) \leftrightarrow \cos(2\pi t) + i \sin(2\pi t) \leftrightarrow e^{2\pi i t}. \quad (5.1)$$

ESEMPIO. Ricordiamo che il gruppo $GL(n, \mathbb{R})$ agisce con l'insieme \mathbb{R}^n con la moltiplicazione matrice per vettore $\varphi(A, \mathbf{v}) = A\mathbf{v}$. Sappiamo che ci sono solo due orbite, dunque lo spazio delle orbite è $\mathbb{R}^n/GL(n, \mathbb{R}) = \{[\mathbf{o}], [\mathbf{v}]\}$. L'azione è per omeomorfismi, dato che,

fissato $A \in G$,

$$\begin{aligned}\theta_A : \mathbb{R}^n &\longrightarrow \mathbb{R}^n, \\ \mathbf{v} &\longmapsto A\mathbf{v}\end{aligned}$$

è continua. Tuttavia, $\mathbb{R}^n/\text{GL}(n, \mathbb{R})$ non è di Hausdorff. Infatti, $\{[\mathbf{v}]\}$ è aperto ma non chiuso in \mathbb{R}^n/G in quanto $\pi^{-1}([\mathbf{v}]) = \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$, che è un aperto ma *non* è un chiuso di \mathbb{R}^n : \mathbb{R}^n/G non è T_1 e tanto meno è di Hausdorff.

5.3.1 Spazio proiettivo reale

In questa sezione introduciamo uno spazio topologico molto importante per i nostri studi, lo **spazio proiettivo reale**. Nel [Capitolo 9](#) guarderemo il suo comportamento come *varietà topologica*, mentre nel [Capitolo 11](#) tratteremo una sua *generalizzazione* su un qualunque campo \mathbb{K} con gli strumenti dell'*algebra lineare*, oltre a discutere topologicamente lo *spazio proiettivo complesso*.

ESEMPIO. Il gruppo moltiplicativo $\mathbb{R}^* = \mathbb{R} \setminus \{0\}$ agisce su $\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}$ con l'azione di moltiplicazione per uno scalare λ . $\mathbf{x} := \lambda\mathbf{x}$. L'azione è per omeomorfismi in quanto, fissato $\lambda \in G$,

$$\begin{aligned}\theta_\lambda : \mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\} &\longrightarrow \mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\} \\ \mathbf{x} &\longmapsto \lambda\mathbf{x}\end{aligned}$$

è continua.

- *Orbite:* le orbite

$$O(\mathbf{x}) = \{\lambda\mathbf{x} \mid \lambda \in G\}$$

rappresentano tutte le rette vettoriali passanti per l'origine in \mathbb{R}^{n+1} private dell'origine.

- *Spazio delle orbite:* $\mathbb{P}^n(\mathbb{R}) := (\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}) / (\mathbb{R}^* = \mathbb{R} \setminus \{0\})$ è lo **spazio proiettivo reale**, spazio topologico rispetto alla topologia quoziante indotta dall'azione.

DEFINIZIONE 5.3.2. (SPAZIO PROIETTIVO REALE).

Lo **spazio proiettivo reale** $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ o \mathbb{RP}^n di dimensione n è lo spazio topologico delle rette vettoriali passanti l'origine in \mathbb{R}^{n+1} , a cui sono state tolte l'origine. È definito come lo spazio quoziante rispetto all'azione del gruppo moltiplicativo $\mathbb{R}^* = \mathbb{R} \setminus \{0\}$:

$$\mathbb{P}^n(\mathbb{R}) = (\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}) / (\mathbb{R}^* = \mathbb{R} \setminus \{0\}).$$

PROPOSIZIONE 5.3.2. ($\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ È DI HAUSDORFF, COMPATTO E C.P.A.).

DIMOSTRAZIONE.

I Dati $p, q \in \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$, $p \neq q$, sono della forma $p = [\mathbf{x}]$ e $q = [\mathbf{y}]$. Allora

$$[\mathbf{x}] \neq [\mathbf{y}] \implies \mathcal{L}_0(\mathbf{x}) \neq \mathcal{L}_0(\mathbf{y}),$$

con $\mathcal{L}_0(\mathbf{x})$, $\mathcal{L}_0(\mathbf{y})$ le rette vettoriali descritte da \mathbf{x} e \mathbf{y} . Prendiamo gli intorni aperti disgiunti $U \setminus \{0\} \in I(\mathbf{x})$, $V \setminus \{0\} \in I(\mathbf{y})$ in $\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}$. Allora, passando al quoziante, $\pi(U \setminus \{0\})$ e $\pi(V \setminus \{0\})$ formano due fasci di rette a forma di “doppio cono infinito”

con vertice nell'origine; questi due coni sono intorni aperti in quanto

$$\pi^{-1}(\pi(U \setminus \{0\})) = U \setminus \{0\} \quad \pi^{-1}(\pi(V \setminus \{0\})) = V \setminus \{0\}.$$

e inoltre sono intorni disgiunti di p e q , dunque $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è di Hausdorff.

- II Per dimostrare che $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è compatto, dimostriamo che $\pi(S^n) = \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$, dato che $S^n \subseteq R^{n+1} \setminus \{0\}$ è compatto. Notiamo che, presa l'orbita di un vettore \mathbf{v} , si ha

$$[\mathbf{v}] = \{\lambda\mathbf{v} \mid \lambda \in \mathbb{R}^*\} = \left\{ \lambda \|\mathbf{v}\| \frac{\mathbf{v}}{\|\mathbf{v}\|} \mid \lambda \in \mathbb{R}^* \right\} = \{\mu\mathbf{x} \mid \mu \in \mathbb{R}^*\} = [\mathbf{x}]$$

dove $\mu := \lambda \|\mathbf{v}\| \in \mathbb{R}^*$ e $\mathbf{x} := \mathbf{v}/\|\mathbf{v}\| \in S^1$; ogni orbita dello spazio proiettivo reale si può scrivere come l'orbita di un vettore appartenente alla sfera S^n . Segue che $\pi_{|S^n}$ è suriettiva, cioè $\pi_{|S^n}(S^n) = \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ e dunque $\pi(S^n) = \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$. Dato che S^n è compatto e c.p.a., segue che anche lo spazio proiettivo reale è compatto e c.p.a. in quanto immagine continua di S^n . \square

CAPITOLO 6

ASSIOMI DI NUMERABILITÀ E SUCCESSIONI

“Non ti ho tradito! Dico sul serio... Ero... rimasto senza benzina. Avevo una gomma a terra. Non avevo i soldi per prendere il taxi. La tintoria non mi aveva portato il tight. C’era il funerale di mia madre! Era crollata la casa! C’è stato un... terremoto! Una tremenda inondazione! Le cavallette! Non è stata colpa mia! Lo giuro su Dio!”

JAKE "JOLIET" BLUES, *The Blues Brothers*.

DALLO studio dell'*Analisi* sono ben note le *successioni* a valori reali e le loro proprietà. In questo capitolo porremo la nostra attenzione sulle **successioni** con codominio uno spazio topologico. Inoltre, riprenderemo dal Capitolo 2 la trattazione dei *compatti* per studiare la relazione che hanno con le successioni.

Prima fare tutto ciò, tuttavia, abbiamo bisogno di introdurre degli **assiomi di numerabilità**, in modo da garantire l'esistenza di insiemi *numerabili* di oggetti topologici; la maggior parte degli spazi topologici più comuni soddisfano almeno uno di questi assiomi.

Il capitolo si conclude con un approfondimento delle successioni negli spazi metrici.

6.1 NUMERABILITÀ

DEFINIZIONE 6.I.1. (INSIEME NUMERABILE).

Un insieme X è **numerabile** o di *cardinalità numerabile* se è finito oppure esiste una biezione tra l'insieme X e i naturali \mathbb{N} .

DEFINIZIONE 6.I.2. (SECONDO ASSIOMA DI NUMERABILITÀ (A BASE NUMERABILE)).

Uno spazio topologico X è a **base numerabile**, o soddisfa il **secondo assioma di numerabilità**, se esiste una base \mathcal{B} della topologia tale che \mathcal{B} sia di *cardinalità numerabile*.

DEFINIZIONE 6.I.3. (PRIMO ASSIOMA DI NUMERABILITÀ).

Uno spazio topologico X è *primo numerabile*, o soddisfa il **primo assioma di numerabilità**, se ogni punto ammette un sistema fondamentale di intorni che sia numerabile.

OSSERVAZIONI.

1. Il secondo assioma di numerabilità implica il primo.
2. Se X è finito, X soddisfa sempre i due assiomi.
3. Se X è spazio metrico, X è sempre *primo numerabile*.
4. Se X è *a base numerabile*, ogni sottospazio Y di X è *a base numerabile*. In particolare Y è primo numerabile.
5. Se X e Y sono *a base numerabile*, allora $X \times Y$ è *a base numerabile*. In particolare $X \times Y$ è primo numerabile.
6. Non è vero che il quoziente di X spazio *a base numerabile* (o *primo numerabile*) è sempre *a base numerabile* (o *primo numerabile*).

DIMOSTRAZIONE.

- I Se X ha base numerabile \mathcal{B} e $x \in X$, allora $\{A \in \mathcal{B} \mid x \in A\}$ è un sistema fondamentale di intorni di x ed è chiaramente numerabile.
- II Ogni base e sistema fondamentale di intorni contiene necessariamente un numero finito di elementi.
- III Preso $x \in X$, $\{B_{1/n}(x)\}_{n \in \mathbb{N}}$ è un sistema fondamentale di intorni ed è numerabile.
- IV Se \mathcal{B} è una base numerabile per X , $\{A \cap Y \mid A \in \mathcal{B}\}$ è base numerabile per Y .
- V Se \mathcal{B}_X è una base numerabile per X e \mathcal{B}_Y base numerabile per Y , allora

$$\{A \times B \mid A \in \mathcal{B}_X, B \in \mathcal{B}_Y\}$$

è base di $X \times Y$ numerabile.

- VI La contrazione di \mathbb{Z} in \mathbb{R} ad un punto, cioè il quoziente \mathbb{R}/\mathbb{Z} , non è primo numerabile né tanto meno a base numerabile, pur essendo \mathbb{R} a base numerabile in quanto metrico.^a □

^aNelle “Note aggiuntive”, a pag. 283, si può trovare la dimostrazione di ciò.

ESEMPIO. \mathbb{R} con la topologia Euclidea è *a base numerabile*. Infatti, presa

$$\mathcal{B} = \{(a, b) \mid a, b \in \mathbb{Q}, a < b\},$$

è una base perché, dati $x, y \in \mathbb{R}$, $x < y$,

$$(x, y) = \bigcup_{\substack{a, b \in \mathbb{Q} \\ x < a < b < y}} (a, b).$$

ed è numerabile, essendo definita in base ai razionali \mathbb{Q} , che sono numerabili.

PROPOSIZIONE 6.I.1. (OGNI RICOPRIMENTO APERTO AMMETTE UN SOTTORICOPRIMENTO NUMERABILE IN SPAZIO A BASE NUMERABILE).

Sia X a base numerabile. Ogni ricoprimento aperto di X ammette un sottoricoprimento numerabile.

DIMOSTRAZIONE. Sia \mathcal{A} un ricoprimento aperto di X e \mathcal{B} una base numerabile per X . Preso $x \in X$ esiste un $U_x \in \mathcal{A}$ che lo contiene in quanto \mathcal{A} ricoprimento e un $B_x \in \mathcal{B}$ tale che $x \in B_x \subseteq U_x$ in quanto \mathcal{B} base. Abbiamo così determinato un sottoinsieme numerabile della base \mathcal{B} :

$$\tilde{\mathcal{B}} := \{B_x \mid x \in X\}$$

In particolare, esiste $E \subseteq X$ numerabile tale che

$$\tilde{\mathcal{B}} := \{B_x \mid x \in E\}$$

Se consideriamo ora $\tilde{\mathcal{A}} := \{U_x \mid x \in E\}$, notiamo che:

- $\tilde{\mathcal{A}} \subseteq \mathcal{A}$;
- $\tilde{\mathcal{A}}$ è numerabile perché lo è E ;
- Si ha

$$X = \bigcup_{B_x \in \tilde{\mathcal{B}}} B_x = \bigcup_{x \in E} B_x \subseteq \bigcup_{x \in E} U_x.$$

Segue che $\tilde{\mathcal{A}}$ è un sottoricoprimento numerabile di \mathcal{A} . □

DEFINIZIONE 6.1.4. (SPAZIO SEPARABILE).

Uno spazio topologico X si dice **separabile** se contiene un sottoinsieme E denso e numerabile.

ESEMPI.

- Se X è numerabile, allora è separabile perché l'insieme stesso è un sottoinsieme numerabile e denso.
- \mathbb{R}^n con la topologia Euclidea è separabile perché si ha $E = \mathbb{Q}^n$ denso in \mathbb{R}^n .

LEMMA 6.1.1. (BASE NUMERABILE IMPLICA SEPARABILE).

Se X è a base numerabile, allora è separabile.

DIMOSTRAZIONE. Sia \mathcal{B} una base numerabile. Prendiamo

$$E := \{x_U \in U \mid U \in \mathcal{B}\}.$$

- E è numerabile perché lo è \mathcal{B} , avendo preso un punto per ogni elemento della base numerabile.
- E è denso: se $A \subseteq X$ è aperto non vuoto, allora esiste $U \in \mathcal{B}$ tale che $x_U \in U \subseteq A$, dunque $x_U \in A$ e allora $E \cap A \neq \emptyset$. □

PROPOSIZIONE 6.1.2. (X METRICO A BASE NUMERABILE SE E SOLO SE SEPARABILE).

Sia X spazio metrico. X è sempre primo numerabile, mentre è a base numerabile se e solo se separabile.

DIMOSTRAZIONE. Per la prima affermazione, si veda l'osservazione a pag. 70; mostriamo ora la seconda.

⇒) Sempre vera per ogni spazio anche non metrico (lemma 6.1.1).

\Leftarrow) Sia $E \subseteq X$ sottoinsieme numerabile e denso. Definiamo

$$\mathcal{B} := \left\{ B_{1/n}(e) \mid e \in E, n \in \mathbb{N} \right\}.$$

Questo insieme è numerabile, mostriamo che sia una base. Per far ciò, fissiamo $U \subseteq X$ aperto e prendiamo $x \in U$: vogliamo trovare un aperto di \mathcal{B} contenuto in U e contenente x .^a Sia $n \in \mathbb{N}$ tale che $B_{1/n}(x) \subseteq U$. Cerchiamo opportuni $e \in E$, $m \in \mathbb{N}$ tale che

$$x \in B_{1/m}(e) \subseteq B_{1/n}(x) \subseteq U$$

Consideriamo la palla $B_{1/2n}(x)$. Siccome E è denso in X , esiste $e \in E \cap B_{1/2n}(x)$. Prendiamo ora la balla [sic.] $B_{1/2n}(e) \in \mathcal{B}$:

- contiene x perché se $e \in B_{1/2n}(x)$, allora $d(e, x) < \frac{1}{2n}$, dunque $x \in B_{1/2n}(e)$
- $B_{1/2n}(e) \subseteq B_{1/n}(x) \subseteq U$; infatti, preso $y \in B_{1/2n}(e)$ si ha

$$d(x, y) \leq d(x, e) + d(e, y) < \frac{1}{2n} + \frac{1}{2n} = \frac{1}{n},$$

da cui segue $y \in B_{1/n}(x) \subseteq U$. □

^aGli elementi della base sono già aperti banalmente. Per l'arbitrarietà di x , troviamo un ricoprimento aperto di U costituito da aperti di \mathcal{B} contenuto interamente in U , cioè $U = \bigcup_{i \in I} B_i$.

ESEMPIO. Si può vedere che \mathbb{R}^n è base numerabile in modo alternativo a quanto già visto perché è uno spazio metrico ed è separabile.

ATTENZIONE! Un insieme con una certa topologia può essere a base numerabile (o primo numerabile), ma non necessariamente rispetto ad un'altra!

ESEMPIO (RETTA DI Sorgenfrey).

Consideriamo $X = \mathbb{R}$ con la topologia avente come base

$$\mathcal{B} = \{[a, b) \mid a, b \in \mathbb{R}, a < b\}.$$

Mostriamo che \mathcal{B} è base per una topologia, X è separabile, primo numerabile ma *non* è a base numerabile.

- *Base per una topologia*: usiamo il teorema delle basi ([I.I.I](#), Manetti, 3.7).
 - I $X = \bigcup_{B \in \mathcal{B}} B$ è ovvio.
 - II Prendiamo $A = [a, b)$, $B = [c, d)$ e consideriamo

$$\forall x \in A \cap B = [\max\{a, c\}, \min\{b, d\})$$

Basta prendere $C = A \cap B \in \mathcal{B}$ per soddisfare $x \in C \subseteq A \cap B$.

- *Separabile*: $E = \mathbb{Q}$ è numerabile ed è denso perché vale sempre $[a, b) \cap \mathbb{Q} \neq \emptyset$, dunque ogni aperto non vuoto interseca E ; segue che X è separabile.
- *Primo numerabile*: se $a \in \mathbb{R}$, allora

$$\left\{ \left[a, a + \frac{1}{n} \right) \right\}_{n \in \mathbb{N}}$$

è un sistema fondamentale di intorni di a numerabile. Preso U intorno di a , esiste $b > a$ tale che $[a, b) \subseteq U$; inoltre, esiste $n \in \mathbb{N}$ tale che $a + \frac{1}{n} < b$, cioè

$$\left[a, a + \frac{1}{n} \right) \subseteq [a, b) \subseteq U.$$

- *Non a base numerabile*: presa una base $\tilde{\mathcal{B}}$ per X , mostriamo che non è numerabile. Sia $x \in \mathbb{R}$; allora

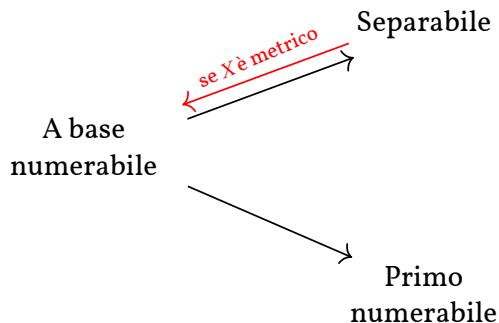
$$[x, \infty) = \bigcup_{y>x} [x, y)$$

è aperto. In particolare, esiste un aperto $U(x) = [x, b) \in \tilde{\mathcal{B}}$ con $b > x$ dipendente dalla scelta del punto x per cui $x \in U(x) \subseteq [x, \infty)$. Notiamo che se $x \neq y$, allora $U(x) \neq U(y)$: preso $y > x$, segue che se $x \notin [y, \infty)$ allora $x \notin U(y)$ e quindi $U(x) \neq U(y)$. L'applicazione

$$\begin{aligned} \mathbb{R} &\longrightarrow \tilde{\mathcal{B}} \\ x &\longmapsto U(x) \end{aligned}$$

è iniettiva, dunque $\tilde{\mathcal{B}}$ non è in iniezione con i naturali e pertanto $\tilde{\mathcal{B}}$ non è numerabile.

Riassumendo, le relazioni tra gli assiomi di numerabilità e la separabilità sono le seguenti:



6.2 SUCCESSIONI

DEFINIZIONE 6.2.1. (SUCCESSIONE).

Una **successione** in uno spazio topologico X è una funzione $a : \mathbb{N} \longrightarrow X$. La indichiamo con $\{a_n\}_{n \in \mathbb{N}} = \{a_n\} := \{a(n)\}_{n \in \mathbb{N}}$.

DEFINIZIONE 6.2.2. (CONVERGENZA DI UNA SUCCESSIONE).

Sia $\{a_n\}$ una successione in X . Diciamo che $\{a_n\}$ **converge** a $p \in X$ se

$$\forall U \in I(p) \exists n_0 \in \mathbb{N} : a_n \in U, \forall n \geq n_0.$$

OSSERVAZIONE. Se X è di Hausdorff, una successione convergente ha un **unico** limite.

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo che $\{a_n\}$ converga a p e q ; mostriamo che $p = q$. Siano $U \in I(p)$ e $V \in I(q)$ arbitrari.

- Siccome $\{a_n\}$ converge a p , esiste n_0 tale che $a_n \in U$, per ogni $n \geq n_0$.
- Siccome $\{a_n\}$ converge a q , esiste n_1 tale che $a_n \in V$, per ogni $n \geq n_1$.

Allora $a_n \in U \cap V$ per ogni $n \geq \max\{n_0, n_1\}$, quindi $U \cap V \neq \emptyset$ e pertanto $p = q$ perché X è di Hausdorff^u. \square

^uIn particolare abbiamo usato la contronominale della definizione di Hausdorff:

$$\neg(p \neq q \implies \exists U \in I(p), V \in I(q) : U \cap V = \emptyset) \rightarrow \forall U \in I(p), V \in I(q), U \cap V \neq \emptyset \implies p = q$$

DEFINIZIONE 6.2.3. (LIMITE).

Se X è di Hausdorff e $\{a_n\}$ è convergente, ha senso parlare del **limite** della successione:

$$p = \lim_{n \rightarrow +\infty} a_n.$$

Se X non è di Hausdorff, la stessa successione può convergere a più punti, dunque non esiste il limite della successione.

ESEMPI.

- Se X ha la topologia banale $\mathcal{T} = \{X, \emptyset\}$, l'unico intorno di qualunque punto è X . Allora ogni successione $\{a_n\}$ in X converge sempre ad un qualunque punto p .
- Se X ha la topologia discreta, una successione $\{a_n\}$ in X converge a p se e solo se esiste n_0 tale che $a_n = p$, per ogni $n \geq n_0$, cioè se la successione è definitamente costante. Infatti, nella topologia discreta anche il singololetto $\{p\}$ è intorno di p , dunque alla fine la successione avrà solo termini nel singololetto.

OSSERVAZIONE. Se X spazio metrico, a_n converge a p se e solo se

$$\forall \varepsilon > 0 \exists n_0 : d(a_n, p) < \varepsilon, \forall n \geq n_0$$

DIMOSTRAZIONE.

\implies) $U = B_\varepsilon(p)$ è l'intorno di convergenza che soddisfa l'implicazione.

\impliedby) Sia $U \in I(p)$. Allora esiste $\varepsilon > 0$ tale che $B_\varepsilon(p) \subseteq U$; per le ipotesi esiste n_0 tale che $d(p, a_n) < \varepsilon$, per ogni $n \geq n_0$, cioè $a_n \in B_\varepsilon(p) \subseteq U$. Dunque $a_n \in U$, per ogni $n \geq n_0$. \square

6.2.1 Punti di accumulazione

DEFINIZIONE 6.2.4. (PUNTO DI ACCUMULAZIONE PER LA SUCCESSIONE).

Un punto $p \in X$ è **punto di accumulazione per la successione** $\{a_n\}$ se

$$\forall U \in I(p), \forall N \in \mathbb{N} \exists n \geq N : a_n \in U.$$

ESERCIZIO. Se X è spazio metrico, allora p è un punto di accumulazione per $\{a_n\}$ se e solo se

$$\forall \varepsilon > 0, \exists n_0 : d(a_n, p) < \varepsilon, \forall n \geq n_0.$$

DEFINIZIONE 6.2.5. (PUNTO DI ACCUMULAZIONE PER IL SOTTOINSIEME E DERIVATO).

Un punto $p \in X$ è **punto di accumulazione per il sottoinsieme** $B \subseteq X$ se

$$\forall U \in I(p), \exists b \in B: b \in U \setminus \{p\}.$$

L'insieme dei punti di accumulazione per il sottoinsieme B è chiamato **derivato** di B e si indica con B' .

ESERCIZIO. Data la successione $\{a_n\}$ in X e definito $A := \{a_n \mid n \in \mathbb{N}\}$:

- Un punto di accumulazione $p \in X$ per la successione $\{a_n\}$ non è mai punto di accumulazione per l'insieme A .
- Un punto di accumulazione $p \in X$ per l'insieme A in generale non è punto di accumulazione per la successione $\{a_n\}$; se X è metrico, allora vale l'implicazione.

6.2.2 Sottosuccessioni

DEFINIZIONE 6.2.6. (SOTTOSUCCESSIONE).

Una **sottosuccessione** di $\{a_n\}$ è la composizione di $a : \mathbb{N} \longrightarrow X$ con un'applicazione *strettamente crescente*

$$\begin{aligned} k : \mathbb{N} &\longrightarrow \mathbb{N} \\ n &\longmapsto k(n) \end{aligned}$$

Si indica con $\{a_{k_n}\}_{n \in \mathbb{N}} = \{a_{k_n}\}$.

LEMMA 6.2.1. (LEMMA DELLE SUCCESSIONI).

Sia $\{a_n\}$ una successione su X e $p \in X$. Valgono le seguenti implicazioni:

- 1) $\{a_n\}$ converge a p
↓
- 2) $\{a_n\}$ ha una sottosuccessione convergente a p
↓
- 3) p è un punto di accumulazione per $\{a_n\}$
↓
- 4) $p \in \overline{A}$ dove $A = \{a_n \mid n \in \mathbb{N}\} \subseteq X$

DIMOSTRAZIONE.

1) \implies 2) La sottosuccessione convergente è la successione stessa.

2) \implies 3) Sia $\{a_{k(n)}\}$ una sottosuccessione convergente a p e sia $U \in I(p)$ arbitrario. Se $a_{k(n)}$ converge a p si ha che esiste n_0 tale che $a_{k(n)} \in U$, per ogni $n \geq n_0$. Poiché $k(n)$ è strettamente crescente, esiste n_1 tale che $k(n) \geq N$, per ogni $n \geq n_1$. Allora preso $n = \max\{n_0, n_1\}$, abbiamo che $a_{k(n)} \in U$, $k(n) \geq N$. Segue che p è punto di accumulazione per $\{a_n\}$.

3) \implies 4) Per definizione di chiusura, $p \in \overline{A}$ se e solo se per ogni $U \in I(p)$ $A \cap U \neq \emptyset$. Prendiamo $U \in I(p)$: essendo p punto di accumulazione per $\{a_n\}$, esiste n tale che $a_n \in U$ e $U \cap A \neq \emptyset$. \square

LEMMA 6.2.2. (IN X PRIMO NUMERABILE a_n HA UNA SOTTOSUCCESSIONE CONVERGENTE A p SE p DI ACCUMULAZIONE PER a_n).

Sia X primo numerabile, $\{a_n\}$ successione in X e $p \in X$. Allora vale anche 3) \implies 2) del teorema 6.2.1. In altre parole, $\{a_n\}$ ha una sottosuccessione convergente a p se e solo se p è di accumulazione per $\{a_n\}$.

DIMOSTRAZIONE.

\implies) Vale per 2) \implies 3) del teorema 6.2.1.

\Leftarrow) Sia $\{U_m\}_{m \in \mathbb{N}}$ sistema fondamentale di intorni di p numerabile per ipotesi, essendo X primo numerabile. Consideriamo i seguenti insiemi:

$$\tilde{U}_m := U_1 \cap \dots \cap U_m, \quad \forall m \in \mathbb{N}$$

- \tilde{U}_m è intorno di p , in quanto intersezione finita di intorni di p .
- $\tilde{U}_m = U_1 \cap \dots \cap U_m \supseteq U_1 \cap \dots \cap U_m \cap U_{m+1} = \tilde{U}_{m+1}$.

Segue che $\{\tilde{U}_m\}$ è ancora un sistema fondamentale di intorni numerabile di p : infatti, se V è intorno di p , $\exists m : V \supseteq U_m \supseteq \tilde{U}_m$. A meno di sostituire U_m con \tilde{U}_m , possiamo supporre che $U_1 \supseteq U_2 \supseteq U_3 \supseteq \dots$. Costruiamo una sottosuccessione di $\{a_n\}$ convergente a p :

- $\exists k(1) \in \mathbb{N} : a_{k(1)} \in U_1$.
- $\exists k(2) \geq k(1) + 1 : a_{k(2)} \in U_2$.
- ...

E così via: per ogni m esiste $k(m) \geq k(m-1) + 1$ tale che $a_{k(m)} \in U_m$, ottenendo così una sottosuccessione $\{a_{k(m)}\}$. Notiamo in particolare che

$$m_2 \geq m_1 \implies a_{k(m_2)} \in U_{m_2} \subseteq U_{m_1} \tag{6.1}$$

Mostriamo che $\{a_{k(n)}\}$ converge a p . Sia V intorno di p : dal sistema fondamentale di intorni esiste m_0 tale che $U_{m_0} \subseteq V$. Da (6.1) si ha che per ogni $m \geq m_0$ $a_{k(m)} \in U_{m_0} \subseteq V$. \square

PROPOSIZIONE 6.2.1. (CARATTERIZZAZIONE DELLA CHIUSURA CON SUCCESSIONI).

Sia X uno spazio topologico primo numerabile, $Y \subseteq X$ e $p \in X$. Sono equivalenti:

- esiste una successione in Y convergente a p ;
- p è di accumulazione per una successione in Y ;
- $p \in \bar{Y}$.

DIMOSTRAZIONE.

1) \implies 2) Non è necessario che X sia primo numerabile, in quanto segue dal lemma 6.2.1 (pag. 75).

2) \implies 3) Non è necessario che X sia primo numerabile. Se p di accumulazione per $\{a_n\}$ con $a_n \in Y, \forall n$, allora $A = \{a_n \mid n \in \mathbb{N}\} \subseteq Y$. Segue dal lemma 6.2.1 (pag. 75) che $p \in \bar{A} = \{a_n \mid n \in \mathbb{N}\} \subseteq \bar{Y}$.

3) \implies 1) Sia $\{U_n\}$ un sistema fondamentale di intorni di p tale che $U_n \supseteq U_{n+1}, \forall n$. Allora

$$p \in \bar{Y} \implies \forall n \ Y \cap U_n \neq \emptyset \implies \forall n \ \exists y_n \in Y \cap U_n.$$

In modo analogo a (6.1) (pag. 76), se $n_2 \geq n_1$, allora $y_{n_2} \in U_{n_2} \subseteq U_{n_1}$. Allora $\{y_n\}$ è una successione in Y e converge a p . Infatti, sia V intorno di p : dal sistema fondamentale di intorni esiste n_0 tale che $U_{n_0} \subseteq V$. Dal ragionamento analogo a (6.1) si ha che per ogni

$$n \geq n_0 \quad y_n \in U_{n_0} \subseteq V.$$

□

OSSERVAZIONE. Preso uno spazio topologico X primo numerabile, se $Y \subseteq X$ è un sottinsieme **denso**, cioè $\bar{Y} = X$, allora per la proposizione precedente ogni elemento $p \in X$ ammette una successione in Y convergente al punto p . In \mathbb{R} , ciò comporta che ogni *reale* può essere approssimato da una successione di soli *razionali*, dato che $\overline{\mathbb{Q}} = \mathbb{R}$.

6.3 SUCCESSIONI E COMPATTI

PROPOSIZIONE 6.3.I. (SUCCESSIONI DI COMPATTI ; MANETTI, 4.46).

Sia X spazio topologico e sia $K_n \subseteq X$, $\forall n \in \mathbb{N}$ un sottospazio chiuso, compatto e non vuoto. Supponiamo inoltre che

$$K_n \supseteq K_{n+1} \quad \forall n \implies K_1 \supseteq K_2 \supseteq K_3 \supseteq \dots$$

Allora

$$\bigcap_{n \geq 1} K_n \neq \emptyset.$$

DIMOSTRAZIONE. Consideriamo $A_n := K_1 \setminus K_n$:

- K_n chiuso in X implica che K_n chiuso in K_1 . Allora A_n è complementare di un chiuso, dunque aperto in K_1 , $\forall m \geq 1$.
- Dato che $K_n \supseteq K_{n+1}$, allora $A_n \subseteq A_{n+1} \quad \forall n \geq 1$.

Sia $N \in \mathbb{N}$. Osserviamo che

$$\bigcup_{n=1}^N A_n = A_N = K_1 \setminus K_N \subsetneq K_1,$$

dunque nessuna unione *finita* degli A_n ricopre K_1 , cioè

$$\bigcup_{n \in \mathbb{N}} A_n \subsetneq K_1.$$

Allora anche l'unione arbitraria degli A_n *non* copre X , altrimenti $\{A_n\}$ sarebbe un ricoprimento aperto di K_1 che *non* ammette sottoricoprimento finito, il che è assurdo in quanto K_1 è *compatto*! Pertanto,

$$\bigcup_{n \geq 1} A_n = \bigcup_{n \geq 1} K_1 \setminus K_n = K_1 \setminus \left(\bigcap_{n \geq 1} K_n \right) \subsetneq K_1 \implies \bigcap_{n \geq 1} K_n \neq \emptyset. \quad \square$$

LEMMA 6.3.I. (OGNI SUCCESSIONE IN UN COMPATTO HA PUNTI DI ACCUMULAZIONE).

In uno spazio topologico compatto X ogni successione in X ha punti di accumulazione.

DIMOSTRAZIONE. Sia $\{a_n\}$ successione in X . Per definizione, $p \in X$ punto di accumulazione per $\{a_n\}$ se e solo se

$$\forall U \in I(p), \quad \forall N \in \mathbb{N} \quad \exists n \geq N : a_n \in U.$$

Per N fissato sia $A_N := \{a_n \mid n \geq N\} \subseteq X$. Allora $p \in X$ punto di accumulazione per $\{a_n\}$ se e solo se

$$\forall U \in I(p), \forall N \in \mathbb{N} \quad U \cap A_N \neq \emptyset \iff \forall N \in \mathbb{N}, p \in \overline{A}_N := C_N$$

Dunque

$$\{\text{punti di accumulazione di } \{a_n\}\} = \bigcap_{N \in \mathbb{N}} C_N$$

e $\{a_n\}$ ha punti di accumulazione se e solo se

$$\bigcap_{N \in \mathbb{N}} C_N \neq \emptyset$$

- $A_B \neq \emptyset$ per definizione, dunque C_N è un chiuso non vuoto.
- C_N è chiuso in X compatto, quindi C_N compatto.

Poiché $A_N = \{a_n \mid n \geq N\} \supseteq A_{N+1} = \{a_n \mid n \geq N+1\}$, si ha

$$C_N = \overline{A_N} \supseteq \overline{A_{N+1}} = C_{N+1}.$$

Abbiamo trovato una successione di compatti contenuto l'uno nel successivo. Allora per la proposizione 6.3.1 (Manetti, 4.46, pag. 77) si ha che

$$\bigcap_{n \geq 1} C_N \neq \emptyset. -$$

Segue che esiste un punto di accumulazione per la successione. □

6.3.1 Compattezza per successioni

DEFINIZIONE 6.3.1. (COMPATTO PER SUCCESSIONI).

Sia X spazio topologico. X si dice **compatto per successioni** se ogni successione ammette una sottosuccessione convergente.

OSSERVAZIONE. Per il lemma 6.2.1 (pag. 75), se X è compatto per successioni allora ogni successione in X ha un punto di accumulazione.

LEMMA 6.3.2. (COMPATTEZZA E PRIMA NUMERABILITÀ).

Sia X primo numerabile. Allora:

1. X compatto per successioni se e solo se ogni successione in X ha un punto di accumulazione.
2. X compatto se e solo se X compatto per successioni.

DIMOSTRAZIONE.

I \implies) Vale per l'osservazione precedente.

\impliedby) Vale per il lemma 6.2.2 (pag. 76): se ogni successione ha un punto di accumulazione in X primo numerabile, allora ogni sottosuccessione ammette una sottosuccessione convergente a p , cioè X è compatto per successioni.

II Se X è compatto, allora ogni successione in X ha dei punti di accumulazione e per il punto I. segue che X è compatto per successioni. □

PROPOSIZIONE 6.3.2. (CARATTERIZZAZIONE DELLA COMPATTEZZA IN TERMINI DI SUCCESSIONI).

Sia X uno spazio topologico a base numerabile. Allora sono equivalenti:

1. X compatto;
2. X compatto per successioni;
3. ogni successione in X ammette un punto di accumulazione.

DIMOSTRAZIONE. Sappiamo già che $2) \Leftrightarrow 3)$ e $1) \Rightarrow 2)$ dal lemma precedente. Dobbiamo dimostrare che $2) \Rightarrow 1)$. Dimostriamo per contraddizione che $\neg 1) \Rightarrow \neg 2)$: se X non è compatto, allora X non è compatto per successioni, cioè esiste una sottosuccessione in X che non ha alcuna sottosuccessione convergente.

■ Poiché X non è compatto, esiste $\tilde{\mathcal{A}}$ ricoprimento aperto di X che non ha sottoricoprimimenti finiti.

■ Poiché X a base numerabile, esiste \mathcal{A} sottoricoprimento di $\tilde{\mathcal{A}}$ che è numerabile.

Poiché ogni sottoricoprimento di \mathcal{A} è anche un sottoricoprimento di $\tilde{\mathcal{A}}$, significa che \mathcal{A} non ha sottoricoprimimenti finiti. Definiamo $\mathcal{A} := \{A_n\}_{n \in \mathbb{N}}$; allora

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad \bigcup_{j=1}^n A_j \subsetneq X \implies \exists x_n \in X \setminus \bigcup_{j=1}^n A_j$$

Costruiamo così una successione $\{x_n\}$ in X tale per cui $x_n \notin A_j \forall j \leq n$. Mostriamo che $\{x_n\}$ non ha sottosuccessioni convergenti. Sia $\{x_{k(n)}\}$ una sottosuccessione arbitraria di $\{x_n\}$ e sia $p \in X$, mostriamo che essa non converge ad un qualunque p .

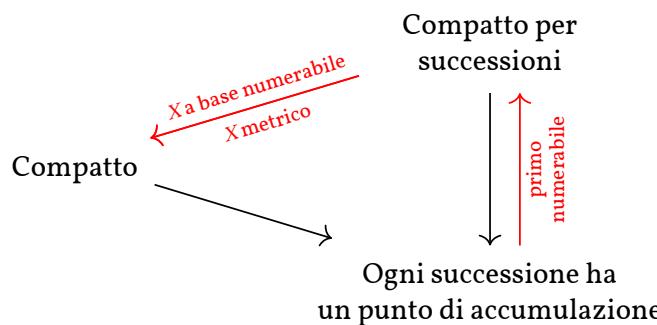
■ \mathcal{A} è un ricoprimento di $X \implies \exists N : p \in A_N$

■ Per definizione della successione $\{x_n\}$, abbiamo che $x_n \notin A_N \forall n \geq N$, dato che $x_n \notin A_j \forall j \leq n$, in particolare in A_N per ogni $n \geq N$; si ha allora $x_{k(n)} \notin A_n \forall n : k(n) \geq N$.

Essendo $k(n)$ crescente, esiste n_0 tale che $k(n) \geq N, \forall n \geq n_0$. Segue che se $n \geq n_0$ allora $x_{k(n)} \notin A_N$. Poiché A_N è intorno di p , segue che $\{x_{k(n)}\}$ non converge a p . \square

TEOREMA 6.3.1. (EQUIVALENZA DELLA COMPATTEZZA PER SPAZI METRICI).

Sia X spazio metrico. Allora X è compatto se e solo se X è compatto per successioni. \square



Sia (X, d) uno spazio metrico. Una successione $\{a_n\}$ si dice **di Cauchy** se

$$\forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} : d(a_n, a_m) < \varepsilon, \forall n, m \geq n_0.$$

DEFINIZIONE 6.4.2. (SPAZIO METRICO COMPLETO).

Uno spazio metrico (X, d) si dice **completo** se ogni successione di Cauchy è convergente.

OSSERVAZIONI.

1. Ogni successione *convergente* è di *Cauchy*.
2. Una successione di Cauchy è *convergente* se e solo se ha punti di accumulazione.
3. Una successione di Cauchy è *convergente* se ha una *sottosuccessione convergente*.
4. Se X è *compatto*, allora ogni successione di Cauchy è *convergente*.
5. Se X è spazio metrico *compatto*, allora X è spazio metrico *completo*; non è vero il viceversa.

DIMOSTRAZIONE.

I Se $a_n \rightarrow p$ per $n \rightarrow +\infty$ significa che

$$\forall \varepsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} : d(a_n, p) < \varepsilon, \forall n \geq n_0.$$

Considerati $n, m \geq n_0$ si ha

$$d(a_n, a_m) \leq d(a_n, p) + d(p, a_m) < 2\varepsilon.$$

Per l'arbitrarietà di ε vale la convergenza.

- II \implies) Sempre vera per 6.2.1 (pag. 75).
 \Leftarrow) Sia $\{a_n\}$ una successione di Cauchy e p un suo punto di accumulazione. Sia $\varepsilon > 0$: dalla definizione di successione di Cauchy esiste n_0 tale per cui $d(a_n, a_m) < \varepsilon \forall n, m \geq n_0$. Essendo p di accumulazione, esiste $n_1 \geq n_0$ tale per cui $d(p, a_{n_1}) < \varepsilon$. Allora, se $n \geq n_0$ si ha

$$d(a_n, p) \leq d(a_n, a_{n_1}) + d(a_{n_1}, p) < 2\varepsilon,$$

dunque $\{a_n\}$ converge a p .

- III Poiché X è metrico, X è primo numerabile, dunque avere un punto di accumulazione è equivalente ad avere una sottosuccessione convergente.
IV Se X è compatto, ogni successione ha punti di accumulazione, in particolare quelle di Cauchy: per il punto 2. tutte le successioni di Cauchy risultano allora convergenti.
V Segue dal punto 4. Un controsenso del viceversa è \mathbb{R}^n , dato che è completo ma non è compatto (si veda il teorema seguente). \square

TEOREMA 6.4.1. (\mathbb{R}^n IN TOP. EUCLIDEA È SPAZIO METRICO COMPLETO).

\mathbb{R}^n con metrica Euclidea è uno spazio metrico completo.

DIMOSTRAZIONE. Sia $\{a_n\}$ di Cauchy in \mathbb{R}^n . Mostriamo che $\{a_n\}$ è eventualmente limitata.

ta^a. Poiché la successione di Cauchy è definita per ogni ε , fissiamo $\varepsilon = 1$. Allora

$$\exists n_0 : \|a_n - a_m\| \leq 1 \quad \forall n, m \geq n_0.$$

Sia $M := \max_{0, \dots, n_0} \|a_n\|$. Se $n \geq n_0$ si ha

$$\|a_n\| = \|a_n - a_{n_0} + a_{n_0}\| \leq \|a_n - a_{n_0}\| + \|a_{n_0}\| \leq 1 + M.$$

Questo significa che $\{a_n\} \subseteq \overline{B_{1+M}(0)}$. Questa palla chiusa è uno spazio metrico *indotto* in \mathbb{R}^n e compatto, cioè è uno *spazio metrico completo*. Allora la successione di Cauchy, trovandosi in uno spazio metrico completo, converge in esso, e dunque converge anche in \mathbb{R}^n . \square

^aSupponendo chiaramente che la successione sia ben definita, ci interessa solamente che la successione sia limitata dopo un n_0 : prima di ciò ho un numero finito di termini $a_0, \dots, a_{n_0} < \infty$ e posso chiaramente prendere una palla (chiusa) che li contenga, ad esempio di raggio $M + 1$ con M definito come nella dimostrazione.

ATTENZIONE! La **completezza** non è una proprietà topologica! Per esempio, \mathbb{R} e $(0, 1)$ con metrica Euclidea sono omeomorfi rispetto alla topologia indotta dalla metrica, ma \mathbb{R} abbiamo appena dimostrato che è completo, mentre $(0, 1)$ si può vedere che non lo è!

II

OMOTOPIA

CAPITOLO 7

OMOTOPIA

“Molto spesso si è ripetuto che la Geometria è l’arte di ragionare bene su figure mal fatte; in ogni caso queste figure, per non ingannarci, devono soddisfare determinate condizioni; le proporzioni possono essere grossolanamente distorte, ma le posizioni relative delle varie parti non devono essere interrotte.”

HENRI POINCARÉ, dopo aver finito di leggere il già citato libro di Topologia.

FINORA abbiamo visto omeomorfismi tra spazi topologici sotto tanti aspetti diversi, definendo così rigorosamente quella che era l’intuizione del magico materiale elastico. Tuttavia, la definizione di omeomorfismo è molto rigida e possiamo osservare delle “*equivalenze di forma*” che non riesce pertanto a descrivere.

Ad esempio, si possono considerare *equivalenti* figure con lo stesso numero di buchi. Sotto questo punto di vista, le figure corrispondenti alla lettera **O** e **P** sono *equivalenti*, dato che hanno entrambe un solo buco, mentre **X** non lo è perché non ne ha. Allo stesso tempo, nessuna di queste è *omeomorfa* all’altra: infatti, se togliamo dalle tre figure un punto come il nodo di raccordo delle “stanghette” (o per **O** un punto qualunque), otteniamo per **O** una componente连通的, per **P** due e per **X** ben quattro distinte.

Preceduto da un approfondimento sulle componenti connesse e c.p.a., nel presente capitolo formalizzeremo questo tipo di equivalenza più debole e allo stesso tempo più ampia: l’**omotopia**.

7.1 LEMMA DI INCOLLAMENTO

LEMMA 7.I.I. (LEMMA DI INCOLLAMENTO).

Siano X, Y spazi topologici e $X = A \cup B$. Siano $f : A \longrightarrow Y$ e $g : B \longrightarrow Y$ continue tali che $f(x) = g(x) \forall x \in A \cap B$, cioè $f|_{A \cap B} = g|_{A \cap B}$. Consideriamo l’**incollamento** $h : X \longrightarrow Y$ definito da

$$h(x) = \begin{cases} f(x) & x \in A \\ g(x) & x \in B \end{cases}$$

Se A e B sono entrambi aperti o entrambi chiusi in X , allora h è continua.

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo A e B aperti. Sia $U \subseteq Y$ aperto. Allora

$$h^{-1}(U) = \underbrace{f^{-1}(U)}_{\subseteq A} \cup \underbrace{g^{-1}(U)}_{\subseteq B}.$$

Essendo f , g continue, segue che $f^{-1}(U)$ è aperto in A e $g^{-1}(U)$ è aperto in B . In quanto A , B aperti, per definizione di aperto del sottospazio $f^{-1}(U)$ e $g^{-1}(U)$ sono aperti su X e pertanto $h^{-1}(U)$ aperto. Il caso di A e B chiusi è analogo. \square

“Poiché un aperto del sottospazio è dato dall’intersezione del sottospazio con un aperto di X , se abbiamo che anche il sottospazio è aperto di X , l’intersezione è aperta: in questo caso ogni aperto del sottospazio è anche aperto di X .

7.2 COMPONENTI CONNESSE E COMPONENTI C.P.A.

Riprendiamo la trattazione delle componenti connesse e c.p.a. introdotte nel [Capitolo 2](#).

DEFINIZIONE 7.2.1. (COMPONENTE CONNESSA).

Una **componente连通** di X spazio topologico è un sottospazio $C \subseteq X$ *connesso massimale*, ossia per ogni A connesso tale per cui $C \subseteq A \subseteq X$ si ha $C = A$.

OSSERVAZIONI.

- Le componenti connesse formano una *partizione* di X .
- Se $x \in X$ si può definire la componente连通a che contiene x :

$$C(x) := \bigcup \{ C \subseteq X \mid x \in C, C \text{ connesso} \}.$$

- Le componenti connesse possono essere viste come *classi di equivalenza* per la seguente relazione su X : presi $x, y \in X$,

$$x \sim_C y \iff \exists C \subseteq X \text{ connesso} : x, y \in C.$$

DIMOSTRAZIONE. Mostriamo che la relazione è di equivalenza:

- *Riflessività*: poiché $\{x\}$ è sempre un connesso, vale $x \sim_C x$.
- *Simmetria*: ovvia dalla definizione.
- *Transitività*: supponiamo $x \sim_C y$, $y \sim_C z$. Allora esistono $C, D \subseteq X$ connessi tali che $x, y \in C$ e $y, z \in D$. Allora $C \cup D$ contiene sia x che z ; inoltre, essendo $y \in C \cap D$ si ha $C \cap D \neq \emptyset$, dunque $C \cup D$ è un connesso: vale $x \sim_C z$.

Dimostriamo che la classe di equivalenza $C_0 = [x]$ di \sim coincide con la componente connessa C contenente x , ossia $C = C(x) = C_0$.

- \subseteq) Per ogni $x, y \in C$ per definizione di \sim si ha $x \sim_C y$, ossia $C \subseteq C_0 = [x] = [y]$.
- \supseteq) Sia $z \in C_0 = [x]$, dove $x \in C$ componente connessa. Allora $x \sim_C z$, dunque deve esistere $T \subseteq X$ connesso tale che $x, z \in T$. Consideriamo $C \cup T$: poiché sono entrambi connessi e $x \in C \cap T \neq \emptyset$, segue che $C \cup T$ è ancora connesso. In quanto C è componente connessa, poiché $C \subseteq C \cup T$, per massimalità abbiamo $C = C \cup T$, cioè $T \subseteq C$. Allora $z \in C$; per arbitrarietà di z ricaviamo che $C_0 \subseteq C$. \square

DEFINIZIONE 7.2.2. (COMPONENTE C.P.A.).

Una **componente c.p.a.** di X è una classe di equivalenza per la seguente relazione su X : presi $x, y \in X$,

$$x \sim_A y \iff \exists \alpha : I \longrightarrow X \text{ cammino continuo: } \alpha(0) = x, \alpha(1) = y.$$

DIMOSTRAZIONE. Mostriamo che sia una relazione di equivalenza:

- **Riflessività:** poiché esiste sempre il **cammino costante**

$$\begin{aligned} c_x : I &\longrightarrow X \\ t &\longmapsto x \end{aligned} \tag{7.1}$$

nel punto x , $x \sim_A x$ è vero.

- **Simmetria:** se $x \sim_A y$ sappiamo che esiste un cammino $\alpha : I \longrightarrow X$ tale per cui $\alpha(0) = x, \alpha(1) = y$. Possiamo definire il **cammino inverso**

$$\begin{aligned} \bar{\alpha} : I &\longrightarrow X \\ t &\longmapsto \alpha(1-t) \end{aligned} \tag{7.2}$$

◊ $\bar{\alpha}$ è continuo, perché composizione di applicazioni continue:

$$\begin{array}{ccccc} I & \xrightarrow{\quad} & I & \xrightarrow{\quad \alpha \quad} & X \\ t & \longmapsto & 1-t & \longmapsto & \alpha(1-t) \end{array}$$

◊ $\bar{\alpha}(0) = \alpha(1) = y, \bar{\alpha}(1) = \alpha(0) = x$.

Allora il cammino $\bar{\alpha}$ definisce $y \sim_A x$.

- **Transitività:** supponiamo $x \sim_A y, y \sim_A z$. Allora esistono cammini $\alpha, \beta : I \longrightarrow X$ tali che $\alpha(0) = x, \alpha(1) = y, \beta(0) = y, \beta(1) = z$. Usando la **giunzione di cammini**

$$(\alpha * \beta)(t) = \begin{cases} \alpha(2t) & \text{se } 0 \leq t \leq \frac{1}{2} \\ \beta(2t-1) & \text{se } \frac{1}{2} \leq t \leq 1 \end{cases}$$

otteniamo che

$$\begin{aligned} (\alpha * \beta)(0) &= \alpha(0) = x \\ (\alpha * \beta)(1) &= \beta(1) = z. \end{aligned}$$

Poiché $\alpha * \beta$ soddisfa le ipotesi del lemma di incollamento, esso è continua e collega con un cammino unico x e z , dunque vale $x \sim_A z$. \square

OSSERVAZIONI.

1. Le componenti c.p.a. formano una partizione di X .
2. Sia $C \subseteq X$ un sottospazio c.p.a. per cui vale che se esiste A c.p.a. tale che $C \subseteq A \subseteq X$ allora $C = A$. Ne consegue che C è una componente c.p.a. – in altre parole, le componenti c.p.a. sono sottospazi c.p.a. massimali.
3. In generale le componenti c.p.a. non sono né aperte né chiuse.
4. Se A è una componente c.p.a., allora A è c.p.a. e dunque *connessa*: A è interamente contenuta in una componente connessa, cioè le componenti connesse sono unioni

di componenti c.p.a..

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo il punto 2. Supponiamo per assurdo che esista $z \in X \setminus C$ tale che esista un cammino α tra un punto $x \in C$ e z . Definiamo $A := C \cup \text{Im } \alpha$, con $\text{Im } \alpha$ il percorso di α in X . Si ha che A è c.p.a., essendo esso unione di spazi c.p.a.: C lo è per ipotesi e $\text{Im } \alpha$ lo è banalmente per definizione. In particolare, $A \subseteq C$, dunque per ipotesi $A = C$. Ma allora $z \in A = C$, il che è assurdo! Segue che *non* esiste alcun cammino con punti esterni a C , dunque C è componente c.p.a. di X . \square

ESEMPIO. Ricordiamo l'esempio della *pulce e il pettine*, cioè lo spazio

$$X = Y \cup \{p\} \subseteq \mathbb{R}^2 \text{ con } Y = (I \times \{0\}) \cup \bigcup_{r \in \mathbb{Z}} (\{r\} \times I) \text{ e } p = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, 1 \right).$$

Questo spazio è connesso ma non c.p.a.. Infatti, le componenti c.p.a. sono due: Y e $\{p\}$.

7.3 OMOTOPIA TRA FUNZIONI CONTINUE

INTUITIVAMENTE... Dati due spazi topologici X, Y e due funzioni $f, g : X \longrightarrow Y$, si ha un'**omotopia** tra le due funzioni se una funzione può essere “deformata in modo continuo” nell'altra (e viceversa). Per far ciò vogliamo trovare una famiglia di funzioni $\{f_t\}_{t \in [0, 1]}$ tale che ogni funzione $f_t : X \longrightarrow Y$ sia continua e vari “con continuità” al variare di $t \in [0, 1]$ fra $f_0 = f$ e $f_1 = g$.

DEFINIZIONE 7.4.1. (OMOTOPIA).

Due funzioni continue $f, g : X \longrightarrow Y$ si dicono **omotope** se esiste una funzione $F : X \times I \longrightarrow Y$ continua tale che $F(x, 0) = f(x)$ e $F(x, 1) = g(x)$ per ogni $x \in X$. La funzione F è detta **omotopia** tra f e g .

NOTAZIONE. Denotiamo le funzioni omotope con $f \sim g$. Inoltre, denotiamo gli elementi della famiglia di funzioni $\{f_t\}_{t \in [0, 1]}$ nel seguente modo:

$$\forall t, f_t := F(\cdot, t) : X \longrightarrow Y : f_0 = f, f_1 = g$$

OSSERVAZIONE. Dato un segmento \overline{AB} , la funzione

$$\begin{aligned} I &\longrightarrow \overline{AB} \\ t &\longmapsto tA + (1 - t)B \end{aligned}$$

è biunivoca e, in particolare, è omeomorfismo.

ESEMPIO. Dato un sottospazio $Y \subseteq \mathbb{R}^n$ convesso, per ogni spazio topologico X e per ogni

coppia di funzioni $f, g : X \rightarrow Y$ continue, allora f e g sono *omotope*.

DIMOSTRAZIONE. L'omotopia è

$$\begin{aligned} F : X \times I &\longrightarrow Y \\ (x, t) &\longmapsto (1-t)f(x) + tg(x). \end{aligned}$$

- F è ben definita. Se $x \in X$, abbiamo $f(x), g(x) \in Y$ convesso: esiste allora il segmento $\overline{f(x)g(x)} \subseteq Y$, cioè $(1-t)f(x) + tg(x) \in Y, \forall x \in X, t \in I$.
- F è continua perché composizione di funzioni continue:

$$\begin{aligned} X \times I &\longrightarrow Y \times Y \times I \subseteq \mathbb{R}^{2n+1} \longrightarrow Y \subseteq \mathbb{R}^n \\ (x, t) &\longmapsto (f(x), g(x), t) \longmapsto (1-t)f(x) + tg(x) \end{aligned}$$

- $F(x, 0) = f(x), F(x, 1) = g(x), \forall x \in X$. □

OSSERVAZIONE. Sia $Y \subseteq \mathbb{R}^n$ non necessariamente convesso e $f, g : X \rightarrow Y$ continue tali che $\overline{f(x)g(x)} \subseteq Y, \forall x \in X$. Allora f è omotopa a g con la stessa omotopia F definita qui sopra nel caso di Y convesso.

ATTENZIONE! Nel parlare di omotopie è estremamente importante verificare che siano ben definite! Infatti, prendiamo ad esempio $Y = S^1 \subseteq \mathbb{R}^2$ e le funzioni costanti in p e in q , rispettivamente

$$\begin{aligned} f : X &\longrightarrow S^1 & g : X &\longrightarrow S^1 \\ x &\longmapsto p & x &\longmapsto q \end{aligned}$$

Considerata

$$\begin{aligned} F : X \times I &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\longmapsto (1-t)f(x) + tg(x) = (1-t)p + tq \end{aligned}$$

essa *non* è ben definita in Y : presi due punti della sfera S^1 il segmento non è *mai* contenuto in essa!

LEMMA 7.4.1. (OMOTOPIA È RELAZIONE DI EQUIVALENZA).

Siano X, Y due spazi topologici. L'omotopia è una relazione di equivalenza sull'insieme delle funzioni continue da X a Y .

DIMOSTRAZIONE.

- *Riflessività:* sia $f : X \rightarrow Y$ continua. Consideriamo

$$\begin{aligned} F : X \times I &\longrightarrow Y \\ (x, t) &\longmapsto f(x). \end{aligned}$$

- È continua perché lo è f ;
- $F(x, 0) = F(x, 1) = f(x) \quad \forall x \in X$.

Allora $f \sim f$.

- **Transitività:** supponiamo $f \sim g$, cioè esiste $F : X \times I \longrightarrow Y$ tale che $F(x, 0) = f(x)$ e $F(x, 1) = g(x)$, per ogni $x \in X$. Consideriamo

$$\begin{aligned} G : X \times I &\longrightarrow Y \\ (x, t) &\longmapsto F(x, 1-t). \end{aligned}$$

- È continua perché composizione di funzioni continue.
- $G(x, 0) = F(x, 1) = g(x)$ e $G(x, 1) = F(x, 0) = f(x)$, per ogni $x \in X$.

Allora $g \sim f$.

- **TRANSITIVA:** siano $f, g, h : X \longrightarrow Y$ continue, $f \sim g$ e $g \sim h$, cioè esistono $F : X \times I \longrightarrow Y$ e $G : X \times I \longrightarrow Y$ con

$$F(x, 0) = f(x) \quad F(x, 1) = g(x) \quad G(x, 0) = g(x) \quad G(x, 1) = h(x)$$

per ogni $x \in X$. Consideriamo $H : X \times I \longrightarrow Y$ definita come

$$H(x, t) = \begin{cases} F(x, 2t) & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ G(x, 2t-1) & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases}$$

- H è continua per il lemma di incollamento:
 - * È ben definita per $t = \frac{1}{2}$.
 - * H è continua separatamente su $X \times [0, \frac{1}{2}]$ e $X \times [\frac{1}{2}, 1]$, entrambi chiusi.
- $H(x, 0) = F(x, 0) = f(x)$, $H(x, 1) = G(x, 1) = h(x)$ per ogni $x \in X$.

Allora $f \sim h$. □

LEMMA 7.4.2. (COMPOSIZIONE DI OMOTOPIE; MANETTI, 10.13).

Siano X, Y, Z spazi topologici e siano $f_1, f_2 : X \longrightarrow Y$ continue ed omotope, $g_1, g_2 : Y \longrightarrow Z$ continue ed omotope. Allora $g_1 \circ f_1, g_2 \circ f_2 : X \longrightarrow Z$ sono omotope, ossia

$$f_1 \sim f_2, g_1 \sim g_2 \implies g_1 \circ f_1 \sim g_2 \circ f_2$$

DIMOSTRAZIONE. Sappiamo che:

- esiste $F : X \times I \longrightarrow Y$ continua con $F(x, 0) = f_1(x)$, $F(x, 1) = f_2(x)$, $\forall x \in X$.
- esiste $G : Y \times I \longrightarrow Z$ continua con $G(y, 0) = g_1(y)$, $G(y, 1) = g_2(y)$, $\forall y \in Y$.

Sia

$$\begin{aligned} H : X \times I &\longrightarrow Z \\ (x, t) &\longmapsto G(F(x, t), t) \end{aligned}$$

- H è continua perché composizione di funzioni continue.
- $H(x, 0) = G(F(x, 0), 0) = G(f_1(x), 0) = g_1(f_1(x))$, $\forall x \in X$.
- $H(x, 1) = G(F(x, 1), 1) = G(f_2(x), 1) = g_2(f_2(x))$, $\forall x \in X$.

Allora H è l'omotopia cercata. □

7.5 EQUIVALENZA OMOTOPICA

Dati due spazi topologici, diciamo che essi sono *omeomorfi* se esistono due omeomorfismi l'uno l'inverso dell'altro. Proviamo ora ad analizzare il caso in cui indeboliamo la relazione tramite l'**omotopia**.

DEFINIZIONE 7.5.1. (OMOTOPICAMENTE EQUIVALENTI).

Siano X, Y due spazi topologici. X e Y sono **omotopicamente equivalenti**, o che hanno lo stesso **tipo di omotopia**, se esistono due applicazioni continue $f : X \longrightarrow Y$ e $g : Y \longrightarrow X$ tali che $g \circ f \sim Id_X$ e $f \circ g \sim Id_Y$. In tal caso, f e g si dicono **equivalenze omotopiche**.

OSSERVAZIONI.

1. Se X e Y sono *omeomorfi*, allora sono anche *omotopicamente equivalenti*.
2. Consideriamo $X = \mathbb{R}^n$ in topologia Euclidea e $Y = \{*\}$, con $*$ un punto. Allora X e Y sono omotopicamente equivalenti.

DIMOSTRAZIONE.

I L'omotopia è una relazione riflessiva, dunque se abbiamo $h = k$ e $h \sim h$, allora $h \sim k$. Nel caso di un omeomorfismo, preso f con inversa g , si ha

$$g \circ f = Id_X \quad f \circ g = Id_Y \implies g \circ f \sim Id_X \quad f \circ g \sim Id_Y.$$

II Consideriamo

$$\begin{array}{ccc} f : \mathbb{R}^n & \longrightarrow & Y = \{*\} \\ \mathbf{x} & \longmapsto & * \end{array} \quad \begin{array}{ccc} g : Y = \{*\} & \longrightarrow & \mathbb{R}^n \\ * & \longmapsto & g(*) = \mathbf{o} \end{array}$$

f e g sono *continue*, inoltre:

$$\begin{array}{ccc} f \circ g : Y = \{*\} & \longrightarrow & Y = \{*\} \implies f \circ g = Id_Y \\ * & \longmapsto & * \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc} g \circ f : \mathbb{R}^n & \longrightarrow & \mathbb{R}^n \implies g \circ f = O_{\mathbb{R}^n} \text{ (applicazione nulla)} \\ \mathbf{x} & \longmapsto & \mathbf{o} \end{array}$$

Poiché $f \circ g = Id_Y$, per I. allora $f \circ g \sim Id_Y$. Abbiamo che $g \circ f = O_{\mathbb{R}^n}$ è omotopa a $Id_{\mathbb{R}^n}$, in quanto \mathbb{R}^n è *convesso* e due applicazioni continue a valori in \mathbb{R}^n sono sempre omotope, come dimostrato nell'esempio a pag. 88. Una di queste, ad esempio, è la seguente:

$$\begin{array}{ccc} F : \mathbb{R}^n \times I & \longrightarrow & \mathbb{R}^n \\ (x, t) & \longmapsto & t \cdot \mathbf{x} \end{array}$$

- F è continua.
- $F(\mathbf{x}, 0) = \bar{\mathbf{0}} = (g \circ f)(\mathbf{x})$.
- $F(\mathbf{x}, 1) = \mathbf{x} = Id_{\mathbb{R}^n}(\mathbf{x})$. □

ATTENZIONE! Se $n > 0$, \mathbb{R}^n e $\{*\}$ non sono omeomorfi, dato che non possono essere in corrispondenza biunivoca.

OSSERVAZIONE. *Essere omotopicamente equivalenti* è una relazione di equivalenza sull'insieme degli spazi topologici.

DIMOSTRAZIONE.

- **Riflessività:** $X \sim X$ se e solo se esistono f, g continue per cui $g \circ f \sim Id_X, f \circ g \sim Id_X$. Ponendo $f := Id_X =: g$ vale banalmente $g \circ f = f \circ g = Id_X \sim Id_X$. **Simmetria:** ovvia dalla definizione.
- **Transitività:** da $X \sim Y$ e $Y \sim Z$ si hanno
 - $f : X \longrightarrow Y, g : Y \longrightarrow X$ continue tali che $g \circ f \sim Id_X, f \circ g \sim Id_Y$.
 - $h : Y \longrightarrow Z, k : Z \longrightarrow Y$ continue tali che $k \circ h \sim Id_Y, h \circ k \sim Id_Z$.
 Vogliamo trovare $a : X \longrightarrow Z, b : Z \longrightarrow X$ continue tali che $b \circ a \sim Id_X, a \circ b \sim Id_Z$. Se definiamo

$$a := h \circ f : X \longrightarrow Z \quad b := g \circ k : Z \longrightarrow X$$

Si ha allora

$$\begin{aligned} b \circ a &= (g \circ k) \circ (h \circ f) = g \circ (k \circ h) \circ f \\ a \circ b &= (h \circ f) \circ (g \circ k) = h \circ (f \circ g) \circ k. \end{aligned}$$

Dalla composizione di funzioni omotope

$$\begin{array}{c} f \sim f \\ \implies (k \circ h) \circ f \sim Id_Y \circ f \\ k \circ h \sim Id_Y \\ \implies g \circ (k \circ h) \circ f \sim g \circ Id_Y \circ f. \\ g \sim g \end{array}$$

Osserviamo che

$$b \circ a = g \circ (k \circ h) \circ f \sim g \circ Id_Y \circ f = g \circ f \sim Id_X$$

e quindi $b \circ a \sim Id_X$. In modo analogo

$$\begin{array}{c} k \sim k \\ \implies (f \circ g) \circ k \sim Id_Y \circ k \\ f \circ g \sim Id_Y \\ \implies h \circ (f \circ g) \circ k \sim h \circ Id_Y \circ k \\ h \sim h \end{array} \implies h \circ (f \circ g) \circ k \sim g \circ Id_Y \circ f$$

fa sì che

$$a \circ b = h \circ (f \circ g) \circ k \sim h \circ Id_Y \circ k = h \circ k \sim Id_Z$$

da cui si ha $a \circ b \sim Id_Z$. □

7.5.1 Spazi contraibili

DEFINIZIONE 7.5.2. (SPAZIO CONTRAIBILE).

Uno spazio topologico è **contraibile** o *contrattile* se ha lo stesso tipo di omotopia di un punto.

ESEMPI.

1. \mathbb{R}^n è contraibile: si veda l'osservazione precedente.
2. Dall'esempio precedente, per transitività del tipo di equivalenza, si può affermare che *tutti* i \mathbb{R}^n sono tutti omotopicamente equivalenti tra di loro.
3. Ogni sottospazio $X \subseteq \mathbb{R}^n$ convesso è contraibile.
4. Ogni sottospazio $X \subseteq \mathbb{R}^n$ stellato è contraibile.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo l'esempio 4): l'esempio 3) è automaticamente dimostrato perché un convesso è stellato per ogni suo punto. Sia $P_0 \in X$ il punto rispetto al quale X è stellato e consideriamo l'inclusione del singoletto $\{P_0\}$ in X e la funzione costante da X al punto, entrambe costanti:

$$i : \{P_0\} \hookrightarrow X \quad g : X \longrightarrow \{P_0\}$$

■ La funzione

$$g \circ i : \{P_0\} \longrightarrow \{P_0\}$$

è pari all'identità $Id_{\{P_0\}}$ del singoletto e dunque ovviamente omotopa ad essa.

■ La funzione

$$\begin{aligned} \varphi &:= i \circ g : X \longrightarrow X \\ &P \longmapsto P_0 \end{aligned}$$

è costante; vogliamo dimostrare che φ è omotopa a Id_X . Siccome X è stellato rispetto a P_0 , per ogni $P \in X$ si ha $\overline{PP_0} \subseteq X$. Allora definiamo la funzione

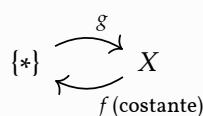
$$\begin{aligned} F : X \times I &\longrightarrow X \\ (P, t) &\longmapsto tP + (1-t)P_0 \end{aligned}$$

Ha senso definire ciò proprio perché su $X \subseteq \mathbb{R}^n$ ci sono le operazioni di somma e prodotto per scalari. Oltre ad essere ben definita per quanto detto prima, F è continua e $F(P, 0) = P_0 = \varphi(0)$, $F(P, 1) = P = Id_X(P)$. Si ha l'omotopia cercata. \square

ESEMPIO. $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ non è né convesso, né stellato.

LEMMA 7.5.I. (X CONTRAIBILE IMPLICA X C.P.A.).

DIMOSTRAZIONE. Con il seguente diagramma ricordiamo le funzioni in gioco con la contraibilità:



Necessariamente dobbiamo mappare g ad un punto di $x_0 \in X$. Il singoletto e X sono in

equivalenze omotopica, in particolare da ciò si ha una funzione costante in x_0 :

$$\begin{aligned}\varphi &:= g \circ f : X \longrightarrow X \\ x &\longmapsto x_0\end{aligned}$$

Poiché f e g sono in equivalenza omotopica, si ha che $\varphi \sim Id_X$, cioè esiste un omotopia fra le due funzioni:

$$F : X \times I \longrightarrow X \text{ continua} : F(x, 0) = \varphi(x) = x_0, F(x, 1) = Id_X(x) = x, \forall x \in X$$

Fissato $x \in X$, sia $\alpha : I \longrightarrow X$ dato da $\alpha(t) := F(x, t)$:

- α è continua perché lo è F .
- $\alpha(0) = F(x, 0) = x_0, \alpha(1) = F(x, 1) = x$.

Segue che α è un cammino da x_0 a un qualunque punto x in X , dunque X è c.p.a.. \square

ESERCIZIO. Se X e Y sono omotopicamente equivalenti, allora:

1. X è c.p.a. $\iff Y$ è c.p.a..
2. X è连通的 $\iff Y$ è连通的.

DIMOSTRAZIONE. Siano f, g le equivalenze omotopiche.

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightleftharpoons[f]{\hspace{-1cm}} & Y \\ & \xleftarrow[g]{\hspace{-1cm}} & \end{array}$$

I \implies) Considerato $f \circ g \sim Id_Y$, l'omotopia tra le due funzioni è tale per cui:

$$F : Y \times I \longrightarrow Y : F(y, 0) = f(g(y)), F(y, 1) = y, \forall y \in Y$$

Possiamo usare F per costruire, ad $y \in Y$ fissato, un arco in Y che collega y ad un punto di $f(X) \subseteq Y$. Infatti, consideriamo $\alpha : I \longrightarrow Y$ dato da $\alpha(t) = F(y, t)$:

- α è continua perché lo è F .
- $\alpha(0) = F(y, 0) = f(g(y)) \in f(X), \alpha(1) = F(y, 1) = y$.

Supponendo X c.p.a., allora $f(X)$ è c.p.a. Per i ragionamenti appena fatti abbiamo che ogni punto di Y ha un arco che lo collega ad un punto di $f(X)$; presi due punti di Y possiamo ricondurci sempre a due punti (*non necessariamente distinti*) in $f(X)$ che possiamo collegare con un cammino γ opportuno in quanto $f(X)$ c.p.a.. Per giunzione di cammini possiamo collegare con un cammino in Y i due punti di Y , pertanto per arbitrarietà dei punti scelti Y è c.p.a..

\iff) Supponendo che Y sia c.p.a., applicando all'equivalenza omotopica $g \circ f \sim Id_X$ un procedimento analogo a \implies) si ha che X è c.p.a.

II \implies) Sia X 连通的. Sia $Y = \bigcup_i Y_i$ la scomposizione di Y in componenti connesse. Poiché X è连通的, allora $f(X) \subseteq Y_i$ per un certo i . Allora $(f \circ g)(Y) \subseteq Y_i$.

Consideriamo l'omotopia $F : Y \times I \longrightarrow Y$ associata a $f \circ g \sim Id_Y$. Come nel punto I possiamo definire per ogni punto di Y un cammino $\alpha(t) = F(y, t)$ tra y e un punto di $f(X)$. Poiché per ogni $y \in Y$ abbiamo $\alpha(0) \subseteq Y_i$ per un certo i e I è c.p.a., allora $\alpha(I) \subseteq Y_i$. Pertanto, anche $F(X \times I) \subseteq Y_i$, ma $F(X \times \{1\}) = Y$, il che significa che $Y_i = Y$, cioè Y è连通的.

\Leftarrow) Supponendo che Y sia connesso, applicando all'equivalenza omotopica $g \circ f \sim Id_X$ un procedimento analogo a \Rightarrow) si ha che X è connesso. \square

ESEMPIO. Le sfere S^n , $\forall n \geq 1$ sono spazi topologici c.p.a. *non* contraibili. Lo dimostreremo solo per il caso $n = 1$, i restanti casi si esamineranno in corsi successivi di Geometria.

7.6 RETRATTI E RETRATTI DI DEFORMAZIONE

DEFINIZIONE 7.6.1. (RETRATTO).

Sia X uno spazio topologico e $A \subseteq X$ un suo sottospazio. Diciamo che A è un **retratto** di X se esiste una funzione $r : X \longrightarrow A$ continua detta **retrazione** tale che $r|_A = Id_A$, ossia $r(a) = a$, $\forall a \in A$.

OSSERVAZIONE. Se r è una retrazione, per costruzione è *suriettiva*, dunque A eredita da X tutte le proprietà topologiche che si trasmettono per mappe continue alle *immagini* - ad esempio connesso, c.p.a., compatto - nonché le proprietà *ereditarie* - ad esempio Hausdorff, base numerabile.

ESEMPI.

- Dato $x_0 \in X$, $\{x_0\}$ è sempre un retratto: infatti la mappa costante $X \longrightarrow \{x_0\}$ soddisfa banalmente le ipotesi di retrazione.
- Presi $X = [0, 1]$, $A = (0, 1]$ *non* è un retratto di X dato che non è *compatto*!.
- Presi $X = [0, 1]$, $A = \{0, 1\}$ *non* è un retratto dato che non è *connesso*!.

ESEMPI (RETRAZIONE RADIALE).

Sia $X = \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{o}\}$ e $A = S^{n-1} \subseteq X$. Vogliamo definire una retrazione di X su A , cioè una funzione continua $r : \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{o}\} \longrightarrow A = S^{n-1}$ tale che $r|_{S^{n-1}} = Id_{S^{n-1}}$. Definiamo allora la **retrazione radiale**:

$$\begin{aligned} r : \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{o}\} &\longrightarrow S^{n-1} \\ \mathbf{x} &\longmapsto r(\mathbf{x}) = \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} \end{aligned}$$

- r è ben definita perché se $\mathbf{x} \neq \mathbf{o}$ allora $\|\mathbf{x}\| \neq 0$.
- r continua.
- Se $\mathbf{x} \in S^{n-1}$, allora $\|\mathbf{x}\| = 1$, cioè per ogni $\mathbf{x} \in S^{n-1}$ si ha

$$r(\mathbf{x}) = \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} = \mathbf{x}.$$

ESEMPIO (RETRAZIONE LINEARE).

Sia $X = S^1 \times I$ e $A = S^1 \times \{0\}$. Vogliamo definire una retrazione di X su A , cioè una funzione continua $r : S^1 \times I \longrightarrow A = S^1 \times \{0\}$ tale che $r|_{S^1 \times \{0\}} = Id_{S^1 \times \{0\}}$. Definiamo allora la **retrazione lineare**:

$$\begin{aligned} r : \quad S^1 \times I &\longrightarrow S^1 \times \{0\} \\ (\mathbf{x}, t) = (x, y, t) &\longmapsto r((\mathbf{x}, t)) = (x, y, 0) \end{aligned} \tag{7.3}$$

- r è ben definita.
- r continua.
- Se $\mathbf{x} \in S^1 \times \{0\}$, allora $t = 0$, cioè per ogni $(\mathbf{x}, t) \in S^1 \times \{0\}$ si ha

$$r((\mathbf{x}, t)) = (\mathbf{x}, 0) = (\mathbf{x}, t).$$

DEFINIZIONE 7.6.2. (RETRATTO DI DEFORMAZIONE).

Sia X uno spazio topologico e $A \subseteq X$ un suo sottospazio. Diciamo che A è un **retratto di deformazione** se:

- $r|_A = Id_A$, cioè r è un retratto;
- se $i : A \hookrightarrow X$ è l'inclusione di A in X , allora $i \circ r : X \longrightarrow X$ è omotopa all'identità di X , ossia $i \circ r \sim Id_X$.

OSSERVAZIONE. Se A è un retratto di deformazione di X , allora A e X hanno lo stesso **tipo di omotopia**.

DIMOSTRAZIONE. Le funzioni $[r]XA$ e $i : A \hookrightarrow X$ sono continue. Allora:

- $i \circ r \sim Id_X$ per ipotesi.
- $r \circ i : A \longrightarrow A$ è la restrizione di r ad A che, per ipotesi, è proprio l'identità di A , cioè $r \circ i = r|_A = Id_A$ e banalmente sono omotope. \square

ESEMPIO. Mostriamo che $S^{n-1} \subseteq \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{0}\} =: X$ è un retratto di deformazione. Utilizziamo la retrazione radiale definita a pag. 95:

$$\begin{aligned} r : \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{0}\} &\longrightarrow S^{n-1} \\ \mathbf{x} &\longmapsto r(\mathbf{x}) = \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} \end{aligned}$$

Considerando l'inclusione $i : S^{n-1} \hookrightarrow X$, definendo per comodità:

$$\begin{aligned} \tilde{r} := i \circ r : X &\longrightarrow X \\ \mathbf{x} &\longmapsto \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} \end{aligned}$$

Vogliamo che \tilde{r} sia omotopa a Id_X . Osserviamo che per ogni $\mathbf{x} \in X = \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{0}\}$ il segmento da \mathbf{x} a $\frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|}$ non contiene, per costruzione, l'origine: allora esso è interamente contenuto in $X = \mathbb{R}^n \setminus \{\mathbf{0}\}$. Dunque, riprendendo l'osservazione di pag. 89, definiamo l'omotopia

$$\begin{aligned} F : X \times I &\longrightarrow X \\ (\mathbf{x}, t) &\longmapsto (1-t)\mathbf{x} + t\frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|}. \end{aligned}$$

Infatti, F è ben definita, continua e $F(\mathbf{x}, 0) = \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} = \tilde{r}(\mathbf{x})$, $F(\mathbf{x}, 1) = \mathbf{x} = Id_X(\mathbf{x})$.

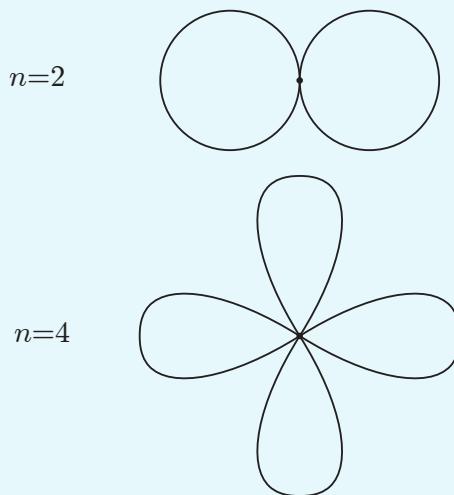
COROLLARIO 7.6.1. (S^{n-1} OMOTOPA A $\mathbb{R}^n \setminus \{1$ PUNTO $\}$).

In generale vale che S^{n-1} è retratto di deformazione di $\mathbb{R}^n \setminus \{\text{un punto}\}$; in particolare hanno lo stesso tipo di omotopia.

INTUITIVAMENTE... Se l'omeomorfismo permette di deformare uno spazio *mantenendo certe qualità*, l'equivalenza omotopica risulta essere una forma **più debole** di trasformazione, in cui posso sempre deformare uno spazio *perdendo* tuttavia certe qualità. Riprendendo l'intuizione (non sempre corretta) di omeomorfismo enunciata nel **Capitolo 1**, possiamo vedere allora l'equivalenza omotopica come una deformazione che *piega e allunga* uno spazio senza formare *strappi* (*f* continua) ma che *permette* fino ad un certo punto *sovraposizioni e incollamenti* (ad esempio, non posso far sparire alcuni fori né ammassare indiscriminatamente troppi punti). Dunque, sotto queste condizioni, posso rendere la *retta un punto*, mentre il *piano* senza un punto si può trasformare in una *circonferenza*. Allo stesso tempo però, non posso “concentrare” la *sfera* in uno solo *punto*. Ancor più che con il ragionamento intuitivo sull'omeomorfismo è necessario esercitare **estrema cautela** nell'applicare questa nozione euristica di omotopia.

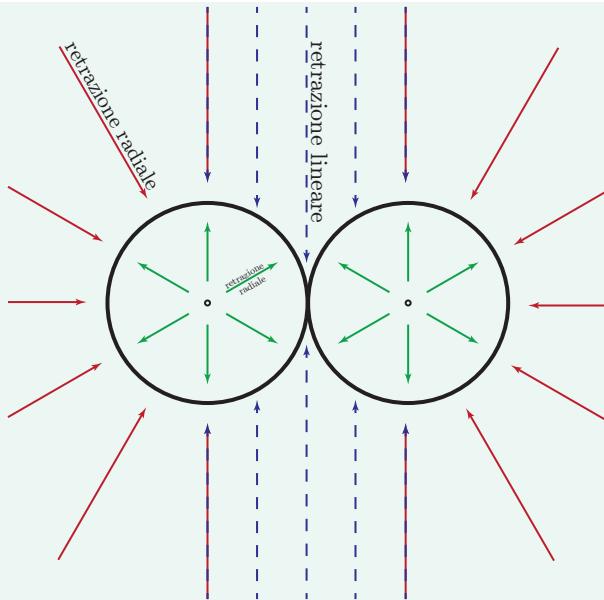
DEFINIZIONE 7.7.1. (BOUQUET DI CIRCONFERENZE).

Un **bouquet** di n **circonferenze** è uno spazio topologico ottenuto unendo in un punto n copie di S^1 .



ESEMPI (ALTRI ESEMPI DI EQUIVALENZE OMOTOPICHE).

- i. $\mathbb{R}^2 \setminus \{2 \text{ punti}\}$ ha lo stesso tipo di omotopia di un *bouquet di due circonference*: si può ottenere attraverso una composizione continua di retrazioni radiali e lineari.



2. $\mathbb{R}^2 \setminus \{n \text{ punti}\}$ ha lo stesso tipo di omotopia di un *bouquet di n circonference*.
3. $\mathbb{R}^3 \setminus \{1 \text{ retta}\}$ ha lo stesso tipo di omotopia di $\mathbb{R}^2 \setminus \{1 \text{ punto}\}$ per retrazioni lineari, dunque ha la stessa omotopia di S^1 per i ragionamenti precedenti.
4. Per $\mathbb{R}^3 \setminus \{2 \text{ rette}\}$ dobbiamo distinguere a seconda della relazione fra le due rette.
 - Se le rette sono **disgiunte**, X è sempre omeomorfo a

$$\mathbb{R}^3 \setminus \{\text{asse } z\} \setminus \{x = y = 1\} =: \tilde{X},$$

cioè lo spazio \mathbb{R}^3 privato di due rette perpendicolari al piano xy e distinte. Considerato ora $Y = \{\text{piano } xy\} \setminus \{(0, 0), (1, 1)\}$, questo risulta un retratto di deformazione di \tilde{X} con retrazione:

$$\begin{aligned} r : \quad \tilde{X} &\longrightarrow Y \\ (x, y, z) &\longmapsto (x, y, 0) \end{aligned}$$

Infatti, la funzione è sempre ben definita, continua e, considerata la restrizione di r ad Y , segue che banalmente che è l'identità di Y in quanto tutti i punti di Y hanno già la forma $(x, y, 0)$. Guardando invece $\tilde{r} = i \circ r$ con $i : Y \hookrightarrow \tilde{X}$, un'omotopia con $Id_{\tilde{X}}$ è

$$F : \tilde{X} \times I \longrightarrow \tilde{X} : F((x, y, z), t) = (x, y, tz).$$

Infatti, F è banalmente ben definita, continua e

$$F(\mathbf{x}, 0) = (x, y, 0) = \tilde{r}(\mathbf{x}) \quad F(\mathbf{x}, 1) = (x, y, z) = Id_{\tilde{X}}(\mathbf{x}).$$

Segue che \tilde{X} , e dunque anche X per omeomorfismo, ha la stessa omotopia di $\mathbb{R}^2 \setminus \{2 \text{ punti}\}$ e di un *bouquet di due circonference*.

- Se le due rette sono **incidenti**, a meno di omeomorfismi si intersecano nell'origine. Consideriamo dunque $X = \mathbb{R}^3 \setminus \{r_1 \cup r_2\}$ e lo spazio $A =$

$S^2 \setminus \{P_1, P_2, Q_1, Q_2\}$. Se prendiamo la retrazione

$$\begin{aligned} r : X &\longrightarrow A \\ \mathbf{x} &\longmapsto \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} \end{aligned}$$

e l'omotopia

$$\begin{aligned} \tilde{r} := i \circ r : X &\longrightarrow X \\ \mathbf{x} &\longmapsto \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} \end{aligned}$$

si verifica in modo analogo a come visto nel caso della sfera e dello spazio privato dell'origine (esempio a pag. 96), trattando con una *retrazione radiale* ben definita e la sua omotopia nota, che A è retratto di deformazione di X . Segue allora che hanno lo stesso tipo di omotopia.

CAPITOLO 8

GRUPPO FONDAMENTALE

“La Geometria algebrica sembra aver acquisito la reputazione di essere esoterica, esclusiva e molto astratta, con adepti che stanno segretamente complottando per impadronirsi di tutto il resto della Matematica. Da un certo punto di vista quest’ultimo punto è esatto.”

DAVID MUMFORD, *assolutamente non un adepto della Geometria algebrica.*

NEL Capitolo 7, abbiamo studiato diverse proprietà legate all'*omotopia*, mostrando alcuni esempi di spazi omotopicamente equivalenti. Tuttavia, non abbiamo ancora formalizzato un aspetto dell'intuizione iniziale: come contiamo i *buchi* di una figura? In questo capitolo proseguiamo la trattazione introducendo un *oggetto algebrico* che associamo come invariante ad uno spazio topologico: il **gruppo fondamentale**. Definendo una versione dell'*omotopia* specifica dei cammini, utilizziamo questo gruppo formato dalle classi di equivalenza omotopica di *cammini chiusi* per mostrare in termini rigorosi la presenza di buchi.

Inoltre, largo spazio sarà lasciato alla dimostrazione del primo gruppo fondamentale non banale, quello della *circonferenza*.

8.1 OMOTOPIE FRA CAMMINI

NOTAZIONE. Se non specificato differentemente, useremo I per indicare l'intervallo $[0, 1]$ con la topologia euclidea.

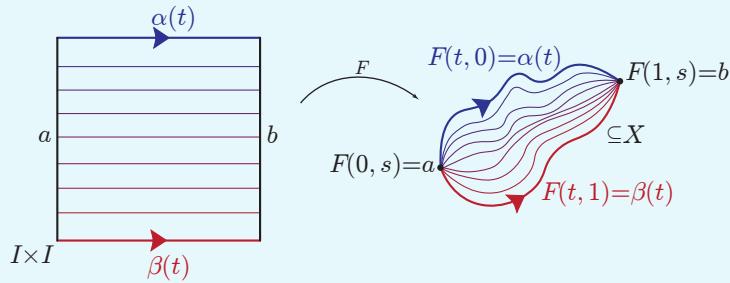
DEFINIZIONE 8.1.1. (OMOTOPIA DI CAMMINI).

Siano $\alpha, \beta : I \longrightarrow X$ due cammini *entrambi* da a a b . Allora α, β sono **cammini omotopi** se esiste $F : I \times I \longrightarrow X$ tale che

$$\begin{cases} F(t, 0) = \alpha(t) \\ F(t, 1) = \beta(t) \end{cases} \quad \forall t \in I \text{ è omotopia tra } \alpha \text{ e } \beta;$$

e

$$\begin{cases} F(0, s) = a \\ F(1, s) = b \end{cases} \quad \forall s \in I \text{ } F(\cdot, s) \text{ è sempre un cammino tra } a \text{ e } b$$



F è detta **omotopia di cammini** o **omotopia a estremi fissi**.

DEFINIZIONE 8.1.2. (INSIEME DEI CAMMINI).

Indichiamo con $\Omega(X; a, b)$ l'**insieme dei cammini** in X da a a b .

OSSERVAZIONE. L'omotopia di cammini è una relazione di equivalenza su $\Omega(X; a, b)$.

DIMOSTRAZIONE.

- *Riflessività:* presa $F(t, s) := \alpha(t)$, essa è ben definita, continua e

$$F(t, 0) = \alpha(t), F(t, 1) = \alpha(t), F(0, s) = \alpha(0) = a, F(1, s) = \alpha(1) = b,$$

cioè è omotopia di cammini tra α e α e quindi $\alpha \sim \alpha$.

- *Simmetria:* da $\alpha \sim \beta$ sappiamo che esiste F omotopia di cammini per cui

$$\begin{cases} F(t, 0) = \alpha(t) \\ F(t, 1) = \beta(t) \end{cases}$$

Per avere $\beta \sim \alpha$, poniamo $\tilde{F}(t, s) := F(t, 1 - s)$: essa è ben definita, continua e

$$\begin{aligned} \tilde{F}(t, 0) &= F(t, 1) = \beta(t), \quad \tilde{F}(t, 1) = F(t, 0) = \alpha(t) \\ \tilde{F}(0, s) &= F(0, s) = a, \quad \tilde{F}(1, s) = F(1, s) = b \end{aligned}$$

cioè è omotopia di cammini tra β e α e quindi $\beta \sim \alpha$.

- *Transitività:* da $\alpha \sim \beta$ abbiamo

$$\begin{cases} F(t, 0) = \alpha(t) \\ F(t, 1) = \beta(t) \end{cases} \quad \begin{cases} F(0, s) = a \\ F(1, s) = b \end{cases}$$

mentre da $\beta \sim \gamma$

$$\begin{cases} G(t, 0) = \beta(t) \\ G(t, 1) = \gamma(t) \end{cases} \quad \begin{cases} G(0, s) = a \\ G(1, s) = b \end{cases}$$

Definita allora la seguente funzione

$$H(t, s) := \begin{cases} F(t, 2s) & \text{se } s \in [0, \frac{1}{2}] \\ G(t, 2s - 1) & \text{se } s \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases}$$

Essa è ben definita, continua per il lemma di incollamento e tale per cui

$$\begin{aligned} H(t, 0) &= F(t, 0) = \alpha(t), \quad H(t, 1) = G(t, 1) = \gamma(t) \\ H(0, s) &= a, \quad H(1, s) = b \end{aligned}$$

cioè è omotopia di cammini tra α e γ e dunque $\alpha \sim \gamma$. \square

RICORDIAMO... Abbiamo già definito due “operazioni” fra insiemi di cammini, senza averle necessariamente formalizzate:

- *Prodotto di cammini:*

$$\begin{aligned} * : \Omega(X; a, b) \times \Omega(X; b, c) &\longrightarrow \Omega(X; a, c) \\ (\alpha, \beta) &\longmapsto \alpha * \beta \end{aligned}$$

- *Inversione di cammini:*

$$\begin{aligned} \bar{\cdot} : \Omega(X; a, b) &\longrightarrow \Omega(X; b, a) \\ \alpha &\longmapsto \bar{\alpha} \end{aligned}$$

OSSERVAZIONE. Si ha $\bar{\bar{\alpha}} = \alpha$. Infatti, essendo $\bar{\alpha}(t) = \alpha(1-t)$, si ha

$$\implies \bar{\bar{\alpha}}(t) = \bar{\alpha}(1-t) = \alpha(t)$$

LEMMA 8.2.1. (COMPOSIZIONI DI OMOTOPIE DI CAMMINI; KOSNIOWSKI, 14.2).

Dati $\alpha, \alpha' \in \Omega(X; a, b)$ e $\beta, \beta' \in \Omega(X; b, c)$, in termini di omotopie di cammini:

$$\alpha \sim \alpha' \text{ e } \beta \sim \beta' \implies \alpha * \beta \sim \alpha' * \beta'$$

DIMOSTRAZIONE. Esistono $F, G : I \times I \longrightarrow X$ tali che

$$\begin{aligned} \begin{cases} F(t, 0) = \alpha(t) \\ F(t, 1) = \alpha'(t) \end{cases} &\quad \begin{cases} F(0, s) = a \\ F(1, s) = b \end{cases}, \forall t, s \in I \\ \begin{cases} G(t, 0) = \beta(t) \\ G(t, 1) = \beta'(t) \end{cases} &\quad \begin{cases} G(0, s) = b \\ G(1, s) = c \end{cases}, \forall t, s \in I \end{aligned}$$

Consideriamo $H : I \times I \longrightarrow X$ data da

$$H(t, s) := \begin{cases} F(2t, s) & \text{se } 0 \leq t \leq \frac{1}{2} \\ G(2t - 1, s) & \text{se } \frac{1}{2} \leq t \leq 1 \end{cases}$$

- H è ben definita per $t = \frac{1}{2}$.

- H è continua per il lemma di incollamento, essendo definito sui chiusi $[0, \frac{1}{2}] \times I$ e $[\frac{1}{2}, 1] \times I$ è continua su di essi.
- Per ogni t è omotopia in quanto

$$\begin{cases} H(t, 0) = (\alpha * \beta)(t) \\ H(t, 1) = (\alpha' * \beta')(t) \end{cases}$$

- Per ogni $s \in I$ ha estremi fissi:

$$\begin{cases} H(0, s) = F(0, s) = a \\ H(1, s) = G(1, s) = c \end{cases}$$

F è l'omotopia a estremi fissi cercata. \square

LEMMA 8.2.2. (CAMBIAMENTO DI PARAMETRI; MANETTI, 11.3).

Sia $\alpha : I \longrightarrow X$ un cammino e $\phi : I \longrightarrow I$ una funzione continua tale che $\phi(0) = 0$ e $\phi(1) = 1$. Allora $\alpha \circ \phi \sim \alpha$.

DIMOSTRAZIONE. Sia $F : I \times I \longrightarrow X$ data da $F(t, s) := \alpha(s\phi(t) + (1-s)t)$.

- $s\phi(t) + (1-s)t$ è una combinazione lineare che è contenuta in $I \subseteq \mathbb{R} \forall t, s \in I$ per convessità dell'intervallo I , da cui segue che F è ben definita.
- F continua perché composizione di funzioni continue.
- Per ogni $t \in I$ è omotopia in quanto

$$\begin{cases} F(t, 0) = \alpha(t) \\ F(t, 1) = \alpha(\phi(t)) \end{cases}$$

- Per ogni $s \in I$ ha estremi fissi:

$$\begin{cases} F(0, s) = \alpha(0) \\ F(1, s) = \alpha(s+1-s) = \alpha(1) \end{cases}$$

H è l'omotopia a estremi fissi cercata tra α e $\alpha \circ \phi$. \square

DEFINIZIONE 8.2.1. (CAMMINO COSTANTE).

Il **cammino costante** C_a nel punto a è un cammino che non si sposta mai da esso, cioè è descritto dalla funzione costante nel punto

$$\begin{aligned} C_a : I &\longrightarrow X \\ t &\longmapsto a \end{aligned}$$

PROPRIETÀ 8.2.1. (PROPRIETÀ DELL'OMOTOPIA DI CAMMINI; MANETTI, 11.4 E 11.6).

Sia X spazio topologico e si considerino i cammini

$$\alpha \in \Omega(X; a, b) \quad \beta \in \Omega(X; b, c) \quad \gamma \in \Omega(X; c, d)$$

Valgono le seguenti proprietà:

1. *Associatività*: $(\alpha * \beta) * \gamma \sim \alpha * (\beta * \gamma)$.
2. *Rapporto coi cammini costanti*: $C_a * \alpha \sim \alpha \sim \alpha * C_b$.
3. *Inverso*: $\alpha * \bar{\alpha} \sim C_a$ e $\bar{\alpha} * \alpha \sim C_a$.

DIMOSTRAZIONE.

I Scriviamo i due cammini:

$$\begin{aligned} ((\alpha * \beta) * \gamma)(t) &= \begin{cases} \alpha(4t) & t \in [0, \frac{1}{4}] \\ \beta(4t - 1) & t \in [\frac{1}{4}, \frac{1}{2}] \\ \gamma(2t - 1) & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases} \\ ((\alpha * (\beta * \gamma)))(t) &= \begin{cases} \alpha(2t) & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ \beta(4t - 2) & t \in [\frac{1}{2}, \frac{3}{4}] \\ \gamma(4t - 3) & t \in [\frac{3}{4}, 1] \end{cases} \end{aligned}$$

I due cammini differiscono per una *riparametrizzazione* $\phi : I \longrightarrow I$ di $\alpha * (\beta * \gamma)$ definita in questo modo:

$$\begin{aligned} \begin{cases} 2s = 4t \\ 4s - 2 = 4t - 1 \\ 4s - 3 = 2t - 1 \end{cases} &\implies \begin{cases} s = 2t & t \in [0, \frac{1}{4}] \\ s = t + \frac{1}{4} & t \in [\frac{1}{4}, \frac{1}{2}] \\ s = \frac{t}{2} + \frac{1}{2} & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases} \\ \phi(t) &= \begin{cases} 2t & t \in [0, \frac{1}{4}] \\ t + \frac{1}{4} & t \in [\frac{1}{4}, \frac{1}{2}] \\ \frac{t}{2} + \frac{1}{2} & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases} \end{aligned}$$

- ϕ è ben definita e continua per lemma di incollamento.
- $\phi(0) = 0$ e $\phi(1) = 1$.
- $((\alpha * (\beta * \gamma)))(\phi(t)) = ((\alpha * \beta) * \gamma)(t)$.

Per il lemma del cambiamento di parametro i due cammini sono omotopi.

II Scriviamo i due cammini:

$$\begin{aligned} (C_a * \alpha)(t) &= \begin{cases} a & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ \alpha(2t - 1) & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases} \\ (\alpha * C_b)(t) &= \begin{cases} \alpha(2t) & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ b & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases} \end{aligned}$$

I due cammini differiscono per delle *riparametrizzazioni* di α , che denotiamo con $\phi : I \longrightarrow I$ e $\psi : I \longrightarrow I$, definite così:

$$\phi(t) = \begin{cases} 0 & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ 2t - 1 & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases} \quad \psi(t) = \begin{cases} 2t & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ 1 & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases}$$

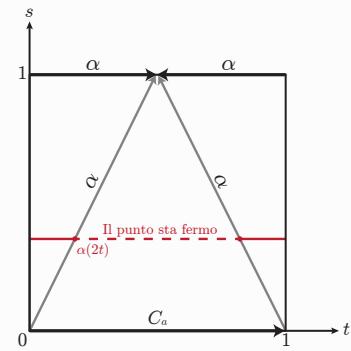
- ϕ e ψ sono ben definite e continue per lemma di incollamento.
- $\phi(0) = 0$, $\psi(0) = 0$ e $\phi(1) = 1$, $\psi(1) = 1$.

■ $(C_a * \alpha)(t) = \alpha(\phi(t))$ e $(\alpha * C_b)(t) = \alpha(\psi(t))$.

Per il lemma del cambiamento di parametro i due cammini sono entrambi omotopi a α , si hanno quindi le equivalenze omotopiche cercate.

- III È sufficiente dimostrare che $\alpha * \bar{\alpha} \sim C_a$. Possiamo immaginare di rappresentare tutte le parametrizzazioni di cammini definiti da un omotopia sul piano $I \times I$, con t sulle ascisse e s sulle ordinate. In questo modo, i punti a di inizio e b di fine sono rappresentati dai segmenti verticali in $t = 0$ e in $t = 1$, mentre i cammini α di inizio e β fine sono segmenti orizzontali in $s = 0$ e $s = 1$. Dunque, all'interno di $I \times I$ possiamo trovare, fissato s , tutti i cammini $F(\cdot, s)$ di estremi a e b compresi tra i cammini α e β : essi sono rappresentati da segmenti orizzontali.

Nel nostro caso, possiamo considerare il punto a di inizio e il punto b di fine del cammino α . Nei due cammini "esterni" o il cammino non si sposta mai da a (C_a), oppure percorre tutto il cammino α fino a b , che è raggiunto per $t = \frac{1}{2}$, e torna poi indietro per lo stesso cammino ($\alpha * \bar{\alpha}$). Tuttavia, dobbiamo considerare anche cammini che percorrono α fino ad un punto c intermedio fra a e b , stanno fermi in c per poi tornare indietro. Definiamo la seguente omotopia:



$$F(t, s) := \begin{cases} \alpha(2t) & \text{se } 0 \leq t \leq \frac{s}{2} \\ \alpha(s) & \text{se } \frac{s}{2} \leq t \leq 1 - \frac{s}{2} \\ \alpha(2 - 2t) & \text{se } 1 - \frac{s}{2} \leq t \leq 1 \end{cases}$$

Verifichiamo che lo sia:

- F è ben definita grazie alla ben definizione di α : tutti i valori di F risultano interni ad X ;
- F è continua per il lemma di incollamento;
- $F(t, 0) = \alpha(0) = C_a(t)$, $F(t, 1) = \alpha * \bar{\alpha}(t)$ e $F(0, s) = a = F(1, s)$.

In questo modo teniamo conto della possibilità del cammino di "fermarsi" per un certo tempo in un particolare punto $\alpha(s)$. □

8.3 GRUPPO FONDAMENTALE

DEFINIZIONE 8.3.1. (LACCI).

Sia X uno spazio topologico e fissiamo un punto $x_0 \in X$. I **lacci** o **cappi** sono i cammini chiusi in X , cioè tutti i cammini il cui punto iniziale e finale coincidono. Il loro insieme si denota come $\Omega(X; x_0, x_0)$.

OSSERVAZIONE. Possiamo notare come per ogni $\alpha, \beta \in \Omega(X; x_0, x_0)$ si ha

$$\alpha * \beta \in \Omega(X; x_0, x_0) \quad \bar{\alpha} \in \Omega(X; x_0, x_0).$$

Allora, se quozientiamo l'insieme dei lacci rispetto alla relazione di equivalenza data

dall'omotopia di cammini, esso possiede una struttura di *gruppo*:

$$\pi_1(X, x_0) = \Omega(X; x_0, x_0) / \sim$$

Preso un laccio α , indichiamo la sua classe di equivalenza in $\pi_1(X, x_0)$ con $[\alpha]$. Allora:

- Il prodotto di cammini dà un'operazione ben definita su $\pi_1(X, x_0)$ grazie al lemma 8.2.1 (Kosniowski, 14.2):

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

- L'operazione appena definita è associativa per il primo punto della proposizione 8.2.1 (Manetti, II.4 e II.6).
- $[C_{x_0}]$ è l'elemento neutro, sempre per la proposizione 8.2.1 (Manetti, II.4 e II.6):

$$[C_{x_0}] \cdot [\alpha] = [\alpha] = [\alpha] \cdot [C_{x_0}].$$

- $[\bar{\alpha}]$ è l'inverso di $[\alpha]$, cioè $[\alpha]^{-1} := [\bar{\alpha}]$, per la proposizione 8.2.1 (Manetti, II.4 e II.6):

$$[\bar{\alpha}] \cdot [\alpha] = [C_{x_0}] = [\alpha] \cdot [\bar{\alpha}].$$

ATTENZIONE! La proposizione 8.2.1 (Manetti, II.4 e II.6) ci garantisce che la composizione di cammini omotopi è omotopa

$$(\alpha * \beta) * \gamma \sim \alpha * (\beta * \gamma),$$

dunque possiamo parlare della *classe* $[\alpha * \beta * \gamma]$. Tuttavia, al di fuori del quoziente non ha senso $\alpha * \beta * \gamma$! L'ordine con cui congiungiamo i cammini dà luogo a due cammini certamente omotopi, ma non uguali, dato che la parametrizzazione varia^a.

^aQuesto si vede chiaramente nella dimostrazione della proposizione.

DEFINIZIONE 8.3.2. (GRUPPO FONDAMENTALE).

Dato uno spazio topologico X e fissato un punto x_0 , detto **punto base**, il **gruppo fondamentale** con punto base x_0 è il gruppo $\pi_1(X, x_0)$ definito nell'osservazione precedente. Si chiama anche **primo gruppo fondamentale** o **gruppo di Poincaré**.

8.3.1 Dipendenza dal punto base

TEOREMA 8.3.1. (π_1 DIPENDE DALLA COMPONENTE C.P.A.).

Il gruppo fondamentale dipende solo dalla componente c.p.a. contenente il punto base x_0 . In altre parole, se $x, y \in X$ appartengono alla stessa componente c.p.a., preso un arco γ da x a y e considerata la funzione

$$\begin{aligned} \gamma_* : \pi_1(X, x) &\longrightarrow \pi_1(X, y), \\ [\alpha] &\longmapsto [\bar{\gamma} * \alpha * \gamma] \end{aligned}$$

è ben definita ed è un isomorfismo di gruppi, cioè $\pi_1(X, x) \cong \pi_1(X, y)$.

RICORDIAMO... Una funzione fra due gruppi $f : (G, \cdot_G) \longrightarrow (H, \cdot_H)$ è un **omomorfismo**

simo di gruppi se

$$f(a \cdot_G b) = f(a) \cdot_H f(b) \quad \forall a, b \in G$$

Se f è biettiva, allora parliamo di **isomorfismo di gruppi**.

DIMOSTRAZIONE.

- $\gamma_\#$ è ben definito in quanto la classe $[\bar{\gamma} * \alpha * \gamma]$ è ben definita per la composizione dei cammini ed è la classe di equivalenza di un cappio di y ($\bar{\gamma}$ parte da y e raggiunge x , con α compie un cammino chiuso in x per tornare al punto di partenza y).
- $\gamma_\#$ è un omomorfismo di gruppi:

$$\begin{aligned} \gamma_\#([\alpha] \cdot [\beta]) &= \gamma_\#([\alpha * \beta]) = [\bar{\gamma} * \alpha * \beta * \gamma] = [\bar{\gamma} * \alpha * C_x * \beta * \gamma] = \\ &= [\bar{\gamma} * \alpha * \gamma * \bar{\gamma} * \beta * \gamma] = [\bar{\gamma} * \alpha * \gamma] \cdot [\bar{\gamma} * \beta * \gamma] = \gamma_\#([\alpha]) \cdot \gamma_\#([\beta]) \end{aligned}$$

Infatti, anche l'elemento neutro viene mappato all'elemento neutro del codominio:

$$\gamma_\#([C_x]) = [\bar{\gamma} * C_x * \gamma] = [\bar{\gamma} * \gamma] = [C_y]$$

- Possiamo associare in modo analogo al cammino $\bar{\gamma}$ il cammino

$$\begin{aligned} \bar{\gamma}_\# : \pi_1(X, y) &\longrightarrow \pi_1(X, x) \\ [\alpha] &\longmapsto [\gamma * \alpha * \bar{\gamma}] \end{aligned}$$

In modo assolutamente analogo a come visto sopra, si vede che è un omomorfismo; verifichiamo ora che $\gamma_\#$ e $\bar{\gamma}_\#$ siano l'uno l'inverso dell'altro:

$$\begin{aligned} \bar{\gamma}_\#(\gamma_\#([\alpha])) &= \bar{\gamma}_\#([\bar{\gamma} * \alpha * \gamma]) = [\gamma * \bar{\gamma} * \alpha * \gamma * \bar{\gamma}] = [C_x * \alpha * C_x] = [\alpha] \\ \gamma_\#(\bar{\gamma}_\#([\alpha])) &= \gamma_\#([\gamma * \alpha * \bar{\gamma}]) = [\bar{\gamma} * \gamma * \alpha * \bar{\gamma} * \gamma] = [C_y * \alpha * C_y] = [\alpha] \end{aligned}$$

Segue che allora $\gamma_\#$ è biettiva. □

OSSERVAZIONI.

- Se due punti x_1 e x_2 stanno in componenti connesse per archi diverse, non c'è alcuna relazione tra $\pi_1(X, x_1)$ e $\pi_1(X, x_2)$.
- Se X è c.p.a., il suo gruppo fondamentale è *unico* a meno di isomorfismo.

ESEMPIO. Sia $Y \subseteq \mathbb{R}^n$ un sottospazio convesso e $y_0 \in Y$. Allora $\pi_1(Y, y_0) = \{1\}$ è **banale**; in particolare, allora $\pi_1(\mathbb{R}^n, y_0)$ è banale per ogni n .

DIMOSTRAZIONE. Sia $[\alpha] \in \pi_1(Y, y_0)$. Vogliamo mostrare che $[\alpha] = [C_{y_0}]$, cioè che $\alpha \sim C_{y_0}$. Consideriamo $F : I \times I \longrightarrow Y$ tale che

$$F(t, s) := s(\alpha(t)) + (1 - s)y_0$$

- Risulta ben definita, essendo una combinazione convessa al variare di $s \in [0, 1]$ tra $\alpha(t) \in Y$ per t fissato e $y_0 \in Y$ che è un sottospazio convesso.
- F è continua perché composizione di applicazioni continue.
- Per ogni $t \in I$ è omotopia in quanto

$$\begin{cases} F(t, 0) = y_0 = C_{y_0}(t) \\ F(t, 1) = \alpha(t) \end{cases}$$

- Per ogni $s \in I$ ha estremi fissi:

$$\begin{cases} F(0, s) = s\alpha(0) + (1-s)y_0 = sy_0 + (1-s)y_0 = y_0 \\ F(1, s) = s\alpha(1) + (1-s)y_0 = sy_0 + (1-s)y_0 = y_0 \end{cases}$$

Segue che F è un omotopia di cammini tra C_{y_0} e α , dunque segue la tesi. \square

DEFINIZIONE 8.4.1. (SPAZIO SEMPLICEMENTE CONNESSO).

Uno spazio topologico X è **semplicemente connesso** se è c.p.a. e ha gruppo fondamentale *banale*.

ESEMPI.

- \mathbb{R}^n è semplicemente connesso.
- Ogni convesso di \mathbb{R}^n è semplicemente connesso.

8.4.1 Mappe continue e omomorfismo di gruppi

NOTAZIONE. $f : (X, x_0) \longrightarrow (Y, y_0)$ indica una funzione continua $f : X \longrightarrow Y$ tale che $f(x_0) = y_0$.

OSSERVAZIONE. Consideriamo $f_* : X \longrightarrow Y$ continua e due cammini α in X da a a b e β in X da b a c .

$$\begin{array}{ccc} I & \xrightarrow{\alpha} & X & \xrightarrow{f} & Y \\ & \curvearrowright_{f \circ \alpha} & & & \end{array} \quad \begin{array}{ccc} I & \xrightarrow{\beta} & X & \xrightarrow{f} & Y \\ & \curvearrowright_{f \circ \beta} & & & \end{array}$$

Si ha che:

1. $f \circ (\alpha * \beta) = (f \circ \alpha) * (f \circ \beta)$.
2. $f \circ \bar{\alpha} = \overline{f \circ \alpha}$.
3. Se $\alpha \sim \alpha'$, allora $f \circ \alpha \sim f \circ \alpha'$.

PROPOSIZIONE 8.4.1. (FUNZIONE CONTINUA FRA SPAZI E OMEOMORFISMO TRA GRUPPI FONDAMENTALI).

Dati X, Y spazi topologici, due punti $x_0 \in X, y_0 \in Y$ e $f : (X, x_0) \longrightarrow (Y, y_0)$ funzione continua,

si può associare un omomorfismo tra i corrispettivi gruppi fondamentali:

$$\begin{aligned} f_* : \pi_1(X, x_0) &\longrightarrow \pi_1(Y, y_0) \\ [\alpha] &\longmapsto [f \circ \alpha] \end{aligned}$$

DIMOSTRAZIONE.

- f_* è ben definita. Infatti, $f \circ \alpha \in \Omega(Y; y_0, y_0)$ e se $[\alpha] = [\alpha']$, $\alpha \sim \alpha'$. Per il punto 3 dell'osservazione precedente, si ha $f \circ \alpha \sim f \circ \alpha'$, cioè $[f \circ \alpha] = [f \circ \alpha']$.
- f_* è un omeomorfismo di gruppi. Infatti, presi $[\alpha], [\beta] \in \pi_1(X, x_0)$, si ha:

$$\begin{aligned} f_*([\alpha] \cdot [\beta]) &= f_*([\alpha * \beta]) = [f \circ (\alpha * \beta)] = [(f \circ \alpha) * (f \circ \beta)] = [f \circ \alpha] \cdot [f \circ \beta] = \\ &= f_*([\alpha]) \cdot f_*([\beta]) \end{aligned}$$

$$\text{Inoltre, } f_*([C_{x_0}]) = [f \circ C_{x_0}] = [C_{y_0}]. \quad \square$$

8.5 DIGRESSIONE: CATEGORIE

DEFINIZIONE 8.5.1. (CATEGORIA). Una **categoria** \mathcal{C} consiste di:

- una **classe** $\text{Ob}(\mathcal{C})$, i cui elementi sono detti **oggetti** di \mathcal{C} ;
- per ogni **coppia** di oggetti X e Y di \mathcal{C} una classe $\text{hom}_{\mathcal{C}}(X, Y)$, i cui elementi sono detti **morfismi** da X a Y ;
- per ogni **terna** di oggetti X, Y, Z un'operazione binaria detta **composizione** di morfismi:

$$\begin{aligned} \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, Y) \times \text{hom}_{\mathcal{C}}(Y, Z) &\longrightarrow \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, Z) \\ (f, g) &\longmapsto g \circ f \end{aligned}$$

Questi oggetti devono soddisfare i seguenti assiomi:

1. **Associatività:** per ogni $f \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, Y), g \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(Y, Z), h \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(Z, W)$ si ha

$$h \circ (g \circ f) = (h \circ g) \circ f \text{ in } \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, W)$$

2. **Identità:** per ogni oggetto X esiste un **morfismo identità** $Id_X \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, X)$ tale che

$$\begin{aligned} f \circ Id_X &= f \quad \forall f \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, Y) \\ Id_X \circ g &= g \quad \forall g \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(Z, X) \end{aligned}$$

Si dimostra che Id_X è unico per ogni oggetto X .

DEFINIZIONE 8.5.2. (ISOMORFISMO).

Un morfismo $f \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, Y)$ si dice **isomorfismo** se esiste $g \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(Y, X)$ tale che $g \circ f = Id_X$ e $f \circ g = Id_Y$; in tal caso g è unico e si pone $g = f^{-1}$. Inoltre, due oggetti X e Y sono **isomorfi** se esiste $f \in \text{hom}_{\mathcal{C}}(X, Y)$ isomorfismo.

ESEMPI (ESEMPI DI CATEGORIE).

- I. **Set** **Oggetti:** insiemi.
Morfismi: applicazioni tra insiemi.

2. **Gr o Grp** **Oggetti:** gruppi.
Morfismi: omomorfismi di gruppi.
3. **Vect_𝕂** **Oggetti:** spazi vettoriali su campo \mathbb{K} .
Morfismi: applicazioni lineari.
4. **Top** **Oggetti:** spazi topologici.
Morfismi: applicazioni continue.
5. **Top*** **Oggetti:** spazi topologici con punto base quali (X, x_0) .
Morfismi: applicazione continue $f : (X, x_0) \longrightarrow (Y, y_0)$.
6. **Ktop** **Oggetti:** spazi topologici.
Morfismi: classi di omotopia di funzioni continue da X a Y .^a
7. Preso uno spazio topologico X , si può considerare la categoria seguente:
Ouv(X) **Oggetti:** aperti di X .
o Op(X) **Morfismi:** inclusioni.

Nello specifico, se $U, V \subseteq X$ aperti, allora

$$\text{hom}_{\mathcal{C}}(U, V) = \begin{cases} \emptyset & \text{se } U \not\subseteq V \\ \{i\} & \text{se } U \xrightarrow{i} V \end{cases} .$$

^aLa composizione in **Ktop** è garantita dalla composizione di omotopie (lemma 7.4.2, Manetti 10.13).

ATTENZIONE! Come si evince dall'esempio 6., i morfismi delle categorie possono anche non essere funzioni!

8.5.1 Funtori

DEFINIZIONE 8.5.3. (FUNTORE).

Siano \mathcal{A}, \mathcal{B} due categorie. Un **funtore** $F : \mathcal{A} \longrightarrow \mathcal{B}$ consiste di due funzioni:

- I. una *funzione sugli oggetti*

$$\begin{aligned} F : \text{Ob}(\mathcal{A}) &\longrightarrow \text{Ob}(\mathcal{B}) \\ x &\longmapsto F(x) \end{aligned}$$

2. una *funzione sui morfismi* che, a seconda della sua costruzione, definisce due tipi di funtori:

- parliamo di **funtore covariante**^a se, per ogni coppia di oggetti X, Y in \mathcal{A} , si ha un'applicazione

$$\begin{aligned} F : \text{hom}_{\mathcal{A}}(X, Y) &\longrightarrow \text{hom}_{\mathcal{B}}(F(X), F(Y)) \\ f &\longmapsto F(f) \end{aligned}$$

che preserva i morfismi identità e la composizione:

- ◊ *Identità:* per ogni $X \in \text{Ob}(\mathcal{A})$

$$F(Id_X) = Id_{F(X)}$$

◊ *Composizione*: per ogni $f \in \text{hom}_{\mathcal{A}}(X, Y)$, $g \in \text{hom}_{\mathcal{A}}(Y, Z)$

$$F(g \circ f) = F(g) \circ F(f)$$

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{f} & Y \\ \searrow g \circ f & & \swarrow g \\ & Z & \end{array} \quad \rightsquigarrow \quad \begin{array}{ccc} F(X) & \xrightarrow{F(f)} & F(Y) \\ \searrow F(g \circ f) & & \swarrow F(g) \\ & F(Z) & \end{array}$$

■ Parliamo di **funtore controvariante** se, per ogni coppia di oggetti X, Y in \mathcal{A} , si ha un'applicazione

$$\begin{aligned} F : \text{hom}_{\mathcal{A}}(X, Y) &\longrightarrow \text{hom}(\mathcal{A}) F(Y) F(X) \\ f &\longmapsto F(f) \end{aligned}$$

che preserva i morfismi identità, mentre inverte la direzione della composizione:

◊ *Identità*: per ogni $X \in \text{Ob}(\mathcal{A})$:

$$F(Id_X) = Id_{F(X)}$$

◊ *Composizione*: per ogni $f \in \text{hom}_{\mathcal{A}}(X, Y)$, $g \in \text{hom}_{\mathcal{A}}(Y, Z)$:

$$F(g \circ f) = F(f) \circ F(g)$$

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{f} & Y \\ \searrow g \circ f & & \swarrow g \\ & Z & \end{array} \quad \rightsquigarrow \quad \begin{array}{ccc} F(X) & \xleftarrow{F(f)} & F(Y) \\ \nearrow F(g \circ f) & & \swarrow F(g) \\ & F(Z) & \end{array}$$

^aIn letteratura, il funtore covariante spesso viene indicato anche solo come *funtore*.

OSSERVAZIONI.

Un funtore porta:

- isomorfismi in isomorfismi;
- oggetti isomorfi in oggetti isomorfi.

DIMOSTRAZIONE. Se $f \in \text{hom}_{\mathcal{A}}(X, Y)$ è isomorfismo in \mathcal{A} , esiste $g \in \text{hom}_{\mathcal{A}}(Y, X)$ tale che $g = f^{-1}$, cioè $g \circ f = Id_X$, $f \circ g = Id_Y$. Ma allora, se F è covariante,

$$\begin{aligned} F(g) \circ F(f) &= F(g \circ f) = F(Id_X) = Id_{F(X)} \\ F(f) \circ F(g) &= F(f \circ g) = F(Id_Y) = Id_{F(Y)} \end{aligned}$$

$F(f) \in \text{hom}_{\mathcal{B}}((X), F(Y))$ è isomorfismo con inverso $F(g) \in \text{hom}_{\mathcal{B}}((Y), F(X))$. Se F è controvariante,

$$F(g) \circ F(f) = F(f \circ g) = F(Id_Y) = Id_{F(Y)}$$

$$F(f) \circ F(g) = F(g \circ f) = F(Id_X) = Id_{F(X)}$$

$F(f) \in \text{hom}_{\mathcal{B}}((Y), F(X))$ è isomorfismo con inverso $F(g) \in \text{hom}_{\mathcal{B}}((X), F(Y))$. \square

ESEMPI.

1. $F : \underline{\mathbf{Gr}} \longrightarrow \underline{\mathbf{Set}}$

Oggetti: $(G, \cdot) \mapsto G$

Morfismi: $[f : G \longrightarrow H] \mapsto [f : G \longrightarrow H]$

Questo funtore covariante si chiama anche **funtore dimenticante**, in quanto associa un gruppo all'insieme su cui si basa.

$F : \underline{\mathbf{Top}} \longrightarrow \underline{\mathbf{Set}}$

Oggetti: $(G, \mathcal{T}) \mapsto G$

Morfismi: $[f : G \longrightarrow H] \mapsto [f : G \longrightarrow H]$

In modo analogo, si definisce il funtore dimenticante fra **Top** e **Set**, che associa lo spazio topologico all'insieme sui cui abbiamo definito la topologia.

2. $F : \underline{\mathbf{Vect}}_{\mathbb{K}} \longrightarrow \underline{\mathbf{Vect}}_{\mathbb{K}}$

Oggetti: $V \mapsto V^* = \left\{ \text{applicazioni lineari } V \longrightarrow \mathbb{K} \right\}$

Morfismi: $[f : V \longrightarrow W \text{ lineare}] \mapsto \begin{bmatrix} f^* : W^* \longrightarrow V^* \\ \varphi \longmapsto \varphi \circ f \end{bmatrix}$

$$V \xrightarrow{f} W \xrightarrow{\varphi} \mathbb{K}$$

Questo funtore controvariante è chiamato **funzione trasposta**.

3. $F : \underline{\mathbf{Top}}^* \longrightarrow \underline{\mathbf{Gr}}$

Oggetti: $(X, x_0) \mapsto \pi_1(X, x_0)$

Morfismi: $[f : (X, x_0) \longrightarrow (Y, y_0)] \mapsto \begin{bmatrix} f_* : \pi_1(X, x_0) \longrightarrow \pi_1(Y, y_0) \\ [\alpha] \longmapsto [f \circ \alpha] \end{bmatrix}$

Questo funtore covariante si basa sull'omomorfismo tra gruppi fondamentali indotto da $f : (X, x_0) \longrightarrow (Y, y_0)$.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo la funtorialità dell'ultimo esempio.

- *Identità:* per ogni $(X, x_0) \in \text{Ob}(\underline{\mathbf{Top}}^*)$:

$$\begin{aligned} F(Id_X) &= (Id_X)_* : \pi_1(X, x_0) \longrightarrow \pi_1(X, x_0) \\ &\quad [\alpha] \longmapsto [Id_X \circ \alpha] = [\alpha] \end{aligned} \implies (Id_X)_* = Id_{\pi_1(X, x_0)}$$

- *Composizione:* Siano

$$(X, x_0) \xrightarrow{f} (Y, y_0) \xrightarrow{g} (Z, z_0)$$

Vogliamo che $F(g \circ f) = (g \circ f)_* = g_* \circ f_*$:

$$F((g \circ f)(\alpha)) = (g \circ f)_*([\alpha]) = [g \circ f \circ \alpha] = g_*([f \circ \alpha]) = g_*([f_*([\alpha])]) = (g_* \circ f_*)([\alpha])$$

□

8.6 OMEOMORFISMI E GRUPPI FONDAMENTALI

COROLLARIO 8.6.I. (OMEOMORFISMO DI SPAZI IMPLICA ISOMORFISMO DI GRUPPI FONDAMENTALI).

Se $f : X \longrightarrow Y$ è un omeomorfismo, allora $f_* : \pi_1(X, x_0) \longrightarrow \pi_1(Y, y_0)$ è isomorfismo di gruppi, per ogni $x_0 \in X$.

RICORDIAMO... Se $g \circ f$ è una funzione biunivoca, allora f è iniettiva e g è suriettiva.

COROLLARIO 8.7.I. (RETRATTI E OMOMORFISMI DI GRUPPI FONDAMENTALI).

Sia $A \subseteq X$ un retratto con retrazione $r : X \longrightarrow A$ e inclusione $i : A \hookrightarrow X$. Si ha che:

- $\forall a \in A, i_* : \pi_1(A, a) \longrightarrow \pi_1(X, a)$ è un omomorfismo iniettivo.
- $\forall a \in A, r_* : \pi_1(X, a) \longrightarrow \pi_1(A, a)$ è un omomorfismo suriettivo.

DIMOSTRAZIONE. Sappiamo dalla definizione che $r|_A = Id_A$; poiché

$$\begin{aligned} r \circ i : A &\longrightarrow A \\ x &\longmapsto r(x) \end{aligned}$$

si ha $r \circ i = r|_A = Id_A$. Allora, passando con il funtore all'omomorfismo di gruppi

$$\begin{array}{ccc} \pi_1(A, a) & \xrightarrow{i_*} & \pi_1(X, a) & \xrightarrow{r_*} & \pi_1(A, a) \\ & & \searrow & \nearrow & \\ & & r_* \circ i_* & & \end{array}$$

notiamo che $r_* \circ i_* = (r \circ i)_* = (Id_A)_*$, cioè $r_* \circ i_*$ è biettiva. In particolare, per quanto ricordato poco sopra i_* è iniettiva e r_* suriettiva. □

TEOREMA 8.7.I. (ISOMORFISMO TRA GRUPPI FONDAMENTALI; KOSNIOWSKI, 15.12).

Siano $f, g : X \longrightarrow Y$ continue, omotope e $x_0 \in X$. Allora esiste un isomorfismo di gruppi

$$\varphi : \pi_1(Y, f(x_0)) \longrightarrow \pi_1(Y, g(x_0))$$

tale che

$$g_* = \varphi \circ f_*.$$

Più precisamente, data l'omotopia $F : X \times I \longrightarrow Y$ tra f e g , allora

$$\gamma := F(x_0, t) : I \longrightarrow Y$$

è un arco da $F(x_0, 0) = f(x_0)$ a $F(x_0, 1) = g(x_0)$; dunque

$$\begin{aligned} \gamma_{\#} : \pi_1(Y, f(x_0)) &\longrightarrow \pi_1(X, g(x_0)) \\ [\alpha] &\longmapsto [\bar{\gamma} * \alpha * \gamma] \end{aligned}$$

è un isomorfismo di gruppi e si ha:

$$\begin{array}{ccc} & \pi_1(X, x_0) & \\ f_* \swarrow & & \searrow g_* \\ \pi_1(Y, f(x_0)) & \xrightarrow{\gamma_{\#}} & \pi_1(X, g(x_0)) \end{array} \quad \square$$

COROLARIO 8.7.2. (FUNZIONE OMOTOPA ALL'IDENTITÀ E ISOMORFISMO DI GRUPPI).

Se $f : X \longrightarrow X$ è una funzione omotopa all'identità, allora $f_* : \pi_1(X, x_0) \longrightarrow \pi_1(X, f(x_0))$ è isomorfismo di gruppi, per ogni $x_0 \in X$

DIMOSTRAZIONE. Data l'omotopia $F : X \times I \longrightarrow Y$ tra f e Id_X , allora

$$\gamma := F(x_0, t) : I \longrightarrow Y$$

è un arco da $F(x_0, 0) = f(x_0)$ a $F(x_0, 1) = Id_X(x_0) = x_0$; dunque, per il teorema precedente segue che

$$\gamma_{\#} : \pi_1(X, x_0) \longrightarrow \pi_1(X, f(x_0))$$

è un isomorfismo di gruppi e si ha

$$f_* = \gamma_{\#} \circ (Id_X)_* = \gamma_{\#} \circ Id_{\pi_1(X, x_0)} = \gamma_{\#}.$$

In particolare, ne segue che $f_* = \gamma_{\#}$ è isomorfismo. \square

RICORDIAMO... Siano A, B, C, D degli insiemi e f, g, h delle applicazioni come nel diagramma seguente,

$$\begin{array}{ccccccc} & & g \circ f & & & & \\ & A & \xrightarrow{f} & B & \xrightarrow{g} & C & \xrightarrow{h} D \\ & & \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} & \\ & & h \circ g & & & & \end{array}$$

tali per cui $g \circ f, h \circ g$ sono biunivoche. Segue che f è biunivoca; infatti:

- f è iniettiva perché $g \circ f$ è iniettiva.

- f è suriettiva: preso $b \in B$ e il corrispettivo $g(b) \in C$, dal fatto che $g \circ f$ è biunivoca segue che esiste $a \in A : g(f(a)) = (g \circ f)(a) = g(b)$. Essendo $h \circ g$ biunivoca, g è iniettiva, dunque $b = f(a)$ e quindi f suriettiva; segue la tesi.

TEOREMA 8.8.I. (INVARIANZA OMOTOPICA DEL GRUPPO FONDAMENTALE; MANETTI, 11.22).

Siano X, Y spazi topologici e $f : X \longrightarrow Y$ un'equivalenza omotopica. Allora per ogni $x_0 \in X$ si ha che

$$f_* : \pi_1(X, x_0) \longrightarrow \pi_1(Y, f(x_0))$$

è isomorfismo di gruppi.

DIMOSTRAZIONE. In quanto $f : X \longrightarrow Y$ è un'equivalenza omotopica, necessariamente esiste $g : Y \longrightarrow X$ continua tale che

$$g \circ f \sim Id_X \quad f \circ g \sim Id_Y$$

Su $g \circ f \sim Id_X$ applichiamo il teorema precedente.

$$\begin{array}{ccc} & \pi_1(X, x_0) & \\ (g \circ f)_* \swarrow & & \searrow (Id_X)_* = Id_{\pi_1(X, x_0)}^{\text{a}} \\ \pi_1(Y, g(f(x_0))) & \xrightarrow[\text{isomorfismo di gruppi}]{} & \pi_1(X, x_0) \end{array}$$

Per il corollario appena visto, poiché $g \circ f \sim Id_X$, segue che $(g \circ f)_* = g_* \circ f_*$ è isomorfismo di gruppi. Allora consideriamo lo schema seguente:

$$\begin{array}{ccccc} & & g_* \circ f_* = (g \circ f)_* & & \\ & \nearrow & & \searrow & \\ \pi_1(X, x_0) & \xrightarrow{f_*} & \pi_1(Y, f(x_0)) & \xrightarrow{g_*} & \pi_1(Y, g(f(x_0))) \\ & & \searrow f_* \circ g_* & \downarrow f_* & \\ & & & & \pi_1(Y, f(g(f(x_0)))) \end{array}$$

Sapendo che $f \circ g \sim Id_Y$, possiamo dimostrare in modo analogo, usando come punto base $f(x_0) \in Y$, che $f_* \circ g_* = (f \circ g)_*$ è isomorfismo di gruppi. Applicando il ragionamento insiemistico ricordato in precedenza (pag. 115) segue che f_* è un omomorfismo biettivo, cioè un isomorfismo. \square

^aIl funtore covariante manda l'identità Id_X nell'identità $Id_{\pi_1(X, x_0)}$ (si veda pag. 113).

COROLLARIO 8.8.I. (GRUPPO FONDAMENTALE DI C.P.A. È PROPRIETÀ OMOTOPICA).

Se X e Y sono spazi topologici c.p.a. e omotopicamente equivalenti, allora hanno gruppi fondamentali isomorfi.

DIMOSTRAZIONE. Dal teorema appena dimostrato sappiamo che se due spazi sono omotopicamente equivalenti, il gruppo fondamentale di X rispetto ad un qualunque punto base in X è isomorfo a quello di Y rispetto $f(x_0)$. In particolare, se gli spazi sono c.p.a., il loro gruppo fondamentale è *unico* a meno di omomorfismi. Segue che il gruppo fondamentale di X è isomorfo all'unico gruppo fondamentale di Y . \square

COROLLARIO 8.8.2. (SPAZIO CONTRAIBILE È SEMPLICEMENTE CONNESSO).

Sia X uno spazio topologico contraibile. Allora X è semplicemente connesso.

DIMOSTRAZIONE. X contraibile significa che X ha lo stesso tipo di omotopia di $\{*\}$. Segue che, per il corollario precedente, il gruppo fondamentale di X è banale:

$$\pi_1(X) \cong \pi_1(\{*\}) = \{1\}$$

Essendo X contraibile, X è anche c.p.a., dunque vale la tesi. \square

COROLLARIO 8.8.3. (RETRATTO DI DEFORMAZIONE E ISOMORFISMI DI GRUPPI FONDAMENTALI).

Sia $A \subseteq X$ un retratto di deformazione. Allora per ogni $a \in A$

$$i_* : \pi_1(A, a) \longrightarrow \pi_1(X, a) \quad r_* : \pi_1(X, a) \longrightarrow \pi_1(A, a)$$

è isomorfismo di gruppi. \square

8.9 NUMERO DI LEBESGUE

Per poter calcolare il *gruppo fondamentale* delle *sfere* S^n , con $n \geq 2$, abbiamo prima bisogno di qualche risultato preliminare.

DEFINIZIONE 8.9.1. (DISTANZA DI UN PUNTO DA UN INSIEME IN UNO SPAZIO METRICO).

Sia (X, d) uno spazio metrico e $C \subseteq X$ un sottoinsieme non vuoto; preso $x \in X$, la **distanza di x da C** è definita come:

$$d(x, C) := \inf_{y \in C} d(x, y)$$

Vediamo alcune proprietà.

PROPRIETÀ 8.9.1. (PROPRIETÀ DELLA DISTANZA DA UN INSIEME).

1. Vale $d(x, C) \geq 0$, inoltre $d(x, C) = 0$ se e solo se

$$\forall \varepsilon > 0, \exists y \in C: d(x, y) < \varepsilon$$

ossia se e solo se $x \in \overline{C}$.

2. Fissato il sottoinsieme C e facendo variare il punto x , si vede che la funzione “distanza da C ”

$$\begin{aligned} d : X &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto d(x, C) \end{aligned}$$

è continua.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo la proprietà 2. Presi $x, z \in X$ e $y \in C$ si ha che

$$d(x, C) \leq d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y) \implies d(x, C) - d(x, z) \leq d(z, y), \forall y \in C.$$

Dunque, al variare di y ,

$$d(x, C) - d(x, z) \leq \inf_{y \in C} d(z, y) = d(z, C) \implies d(x, C) - d(z, C) \leq d(x, z).$$

Scambiando simmetricamente x e z si ottiene $|d(x, C) - d(z, C)| \leq d(x, z)$; per l'arbitrarietà di x e $y \in C$ allora la funzione d è continua. \square

LEMMA 8.9.1. (LEMMA DEL NUMERO DI LEBESGUE; KOSNIOWSKI, TEOREMA 23.4).

Sia (X, d) uno spazio metrico compatto e sia \mathcal{A} un ricoprimento aperto di X . Allora esiste $\delta > 0$ tale che, per ogni palla aperta B in X di diametro minore di δ , $\exists U \in \mathcal{A} : B \subseteq U$.

DIMOSTRAZIONE. Siccome X è compatto, allora \mathcal{A} ammette un sottoricoprimento finito $\{U_1, \dots, U_n\}$ di aperti. Si considerino i complementari $C_j := X \setminus U_j$, chiusi in X :

$$C_1 \cap \dots \cap C_n = (X \setminus U_1) \cap \dots \cap (X \setminus U_n) = X \setminus (U_1 \cup \dots \cup U_n) = X \setminus X = \emptyset$$

Per ogni $j = 1, \dots, n$ sia $f_j : X \longrightarrow \mathbb{R}$ la funzione distanza da C_j : è continua, $f_j \geq 0$ e si annulla su C_j chiuso. La funzione

$$F := \max\{f_1, \dots, f_n\}$$

è continua perché è il massimo di funzioni continue e, inoltre, vale che $F > 0$. Infatti, osserviamo che

$$f_j \geq 0, \forall j \implies F \geq 0$$

Tuttavia, se esistesse $x_0 \in X$ tale che $F(x_0) = 0$ allora $f_j(x_0) = 0, \forall j$, dunque $x_0 \in C_j, \forall j$: tale punto non esiste, in quanto $C_1 \cap \dots \cap C_n = \emptyset$, quindi $F > 0$ su X . Siccome F è continua e strettamente positiva su un compatto, allora F ammette minimo $\delta > 0$. Sia B una palla aperta in X con diametro minore di δ e sia $x_1 \in B$, allora

$$\max\{f_1(x_1), \dots, f_n(x_1)\} = F(x_1) \geq \delta \implies \exists j \in \{1, \dots, n\} : f_j(x_1) \geq \delta$$

cioè tale che $d(x_1, C_j) \geq \delta > \text{diam } B$. Preso $y \in B$, $d(y, x_1) < \text{diam } B < \delta \leq d(x_1, C_j)$ fa sì che $y \notin C_j$ e quindi $B \cap C_j = \emptyset$. \square

DEFINIZIONE 8.9.2. (NUMERO DI LEBESGUE).

Il numero δ descritto nel lemma precedente è detto *numero di Lebesgue* del ricoprimento \mathcal{A} .

COROLLARIO 8.9.1. (UN CAMMINO SI SUDDIVIDE NEGLI APERTI DEL RICOPRIMENTO).

Sia X uno spazio topologico, $\alpha : I \longrightarrow X$ un cammino e \mathcal{A} un ricoprimento di X . Allora esiste una suddivisione finita $0 = t_0 \leq t_1 \leq \dots \leq t_k = 1$ di $[0, 1]$ tale che

$$\forall i = 0, \dots, k-1 \exists U_i \in \mathcal{A} : \alpha([t_i, t_{i+1}]) \subseteq U_i,$$

ossia l'immagine di ogni intervallo della suddivisione è contenuta nel corrispettivo aperto del ricoprimento.

DIMOSTRAZIONE. *I* è uno spazio metrico compatto: sia

$$\tilde{\mathcal{A}} := \{\alpha^{-1}(U) \mid U \in \mathcal{A}\}$$

ricoprimento aperto di I e δ il numero di Lebesgue del ricoprimento \mathcal{A} . Basta scegliere una partizione opportuna per poter applicare il lemma:

$$\begin{aligned} |t_{i+1} - t_i| < \delta &\implies \forall i, \exists \varepsilon : t_{i+1} - t_i + 2\varepsilon < \delta &\implies \text{diam}(t_i - \varepsilon, t_{i+1} + \varepsilon) < \delta \\ &\implies \exists U_i \in \mathcal{A} : [t_i, t_{i+1}] \subseteq \alpha^{-1}(U_i) &\implies \alpha([t_i, t_{i+1}]) \subseteq U_i \end{aligned} \quad \square$$

OSSERVAZIONE. Sia X uno spazio topologico. Preso un punto $x_0 \in A \subseteq X$, l'inclusione $i : A \hookrightarrow X$ del sottoinsieme A in X induce un *morfismo di gruppi*

$$\begin{aligned} i_* : \pi_1(A, x_0) &\longrightarrow \pi_1(X, x_0) \\ [\alpha] &\longmapsto [i \circ \alpha] \end{aligned}$$

Il morfismo associa ad un laccio $\alpha : I \longrightarrow A$ in A con punto base x_0 lo stesso laccio $i \circ \alpha : I \longrightarrow X$ ma visto in X , sempre con punto base x_0 . Ricordiamo, per il corollario 8.8.3 (pag. 117), che se A è un **retratto** allora i_* è *iniettivo*; segue che se A è un **retratto di deformazione** allora i_* è un *isomorfismo di gruppi*. Consideriamo l'immagine di i_* , ossia

$$G_A := \text{Im } i_* = i_*(\pi_1(A, x_0)) \subseteq \pi_1(X, x_0).$$

Esso è il sottogruppo di $\pi_1(X, x_0)$ dei cammini γ che hanno almeno un rappresentante la cui immagine è interamente contenuta in A :

$$G_A = \{[\gamma] \in \pi_1(X, x_0) \mid \exists \tilde{\gamma} \text{ con } [\tilde{\gamma}] = [\gamma] \in \pi_1(X, x_0) : \tilde{\gamma}([0, 1]) \subseteq A\}$$

Quindi, ad ogni sottoinsieme di X possiamo associare un *sottogruppo del gruppo fondamentale* definito dall'immagine del morfismo *indotto* dall'inclusione ed è formato esattamente dalle *classi di cammini* che ammettono rappresentante con *immagine* interamente contenuta nel sottoinsieme.

8.10 TEOREMA DI VAN KAMPEN SUI GENERATORI

RICORDIAMO... Sia G un gruppo qualsiasi e $S \subseteq G$ sottoinsieme. Si dice che S **genera il gruppo** G se ogni $g \in G$ si può scrivere come *prodotto finito* di elementi di S e di loro inversi.

Vediamo ora un risultato generale per poter avere qualche informazione in più sui gruppi fondamentali, partendo proprio la nozione di generatore. Si riuscirà a calcolare il gruppo fondamentale $\pi_1(X, x_0)$ di generici spazi X nel corso di *Geometria 4*.

TEOREMA 8.II.1. (TEOREMA DI VAN KAMPEN SUI GENERATORI; MANETTI, 11.25).

Sia X uno spazio topologico e siano $A, B \subseteq X$ aperti tali che

- A, B e $A \cap B$ sono c.p.a.;
- $A \cap B \neq \emptyset$;

■ $X = A \cup B$ ^a

Sia $x_0 \in A \cap B$; consideriamo le inclusioni $i : A \hookrightarrow X$ e $j : B \hookrightarrow X$ con i loro morfismi indotti

$$i_* : \pi_1(A, x_0) \longrightarrow \pi_1(X, x_0) \quad j_* : \pi_1(B, x_0) \longrightarrow \pi_1(X, x_0).$$

Siano inoltre $G_A := \text{Im } i_*$ e $G_B := \text{Im } j_*$. Allora $\pi_1(X, x_0)$ è generato da $G_A \cup G_B$.

^aPer il teorema 2.1.9, pag. 33 questo implica che X è c.p.a.

DIMOSTRAZIONE. Sia $[\alpha] \in \pi_1(X, x_0)$. Mostriamo che $[\alpha]$ si può scrivere come prodotto finito di elementi di $G_A \cup G_B$. Siccome $\{A, B\}$ è un ricoprimento aperto di X , per il corollario 8.9.1 (pag. 118) esiste una partizione $0 = t_0 \leq t_1 \leq \dots \leq t_k = 1$ tale che $\forall i = 0, \dots, k - 1$, $\alpha([t_i, t_{i+1}]) \subseteq A$ oppure $\subseteq B$. Si consideri ora

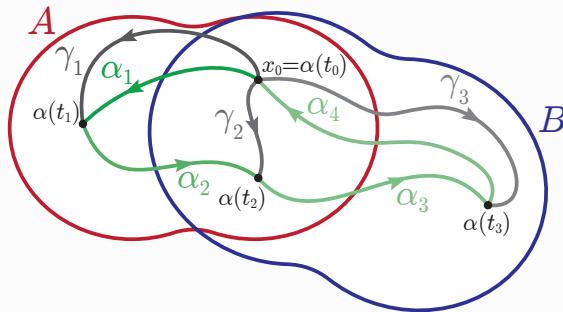
$$\alpha_i := \alpha|_{[t_{i-1}, t_i]} : [t_{i-1}, t_i] \longrightarrow X, \forall i = 1, \dots, k$$

Si può pensare ad essa come un *cammino* in X , se lo riparametrizziamo su $[0, 1]$. Per il lemma sul cambiamento di parametri (pag. 104) si ottiene con la giunzione di cammini

$$\alpha \sim ((\alpha_1 * \alpha_2) * \alpha_3) * \dots * \alpha_k.$$

Utilizziamo ora la *connessione per archi*. Essendo $A, B, A \cap B$ c.p.a., allora $\forall i = 0, \dots, k$:

- se $\alpha(t_i) \in A \cap B$ si sceglie un arco $\gamma_i : I \longrightarrow A \cap B$ da x_0 a $\alpha(t_i)$;
- se $\alpha(t_i) \in A \setminus B$ si sceglie un arco $\gamma_i : I \longrightarrow A$ da x_0 a $\alpha(t_i)$;
- se $\alpha(t_i) \in B \setminus A$ si sceglie un arco $\gamma_i : I \longrightarrow B$ da x_0 a $\alpha(t_i)$.



Grazie a γ_i ora si può ottenere un *cammino chiuso*: $\forall i = 1, \dots, k$ sia $\beta_i := (\gamma_{i-1} * \alpha_i) * \bar{\gamma}_i$: è ben definito e, per costruzione, è un cammino chiuso con punto base x_0 , quindi segue che $[\beta_i] \in \pi_1(X, x_0)$. Mostriamo ora che $\text{Im } \beta_i$ è contenuta o in A o in B . Fissato $i \in \{1, \dots, k\}$, $\text{Im } \alpha_i = \alpha([t_{i-1}, t_i])$ è contenuto o in A o in B , osserviamo che

$$\begin{aligned} \text{Im } \alpha_i \subseteq A &\implies \alpha(t_{i-1}) \in A, \alpha(t_i) \in A \implies \gamma_{i-1} \text{ e } \gamma_i \text{ entrambi a valori in } A \\ &\implies \text{Im } \beta_i \subseteq A \implies [\beta_i] \in G_A \end{aligned}$$

In modo analogo si può mostrare da $\text{Im } \alpha_i \subseteq B$ che $[\beta_i] \in G_B$. Quindi $[\beta_i] \in G_A \cup G_B, \forall i$ e

$$[\alpha] = [\alpha_1 * \dots * \alpha_k] = [\beta_1 * \dots * \beta_k] = [\beta_1] \cdots [\beta_k],$$

pertanto $G_A \cup G_B$ generano $\pi_1(X, x_0)$. □

COROLLARIO 8.II.I. (*X DATO DA DUE APERTI SEMPLICEMENTE CONNESSI NON DISGIUNTI È SEMPLICEMENTE CONNESSO; MANETTI, 11.26*).

Sia X uno spazio topologico e siano $A, B \subseteq X$ aperti tali che:

1. A e B sono semplicemente connessi;
2. $A \cap B \neq \emptyset$ è c.p.a.;
3. $X = A \cup B$.

Allora X è semplicemente connesso.

DIMOSTRAZIONE. Per il teorema 2.I.3 X è c.p.a., essendo unione di c.p.a. con intersezione non vuota. Siccome l'intersezione non è vuota, sia $x_0 \in A \cap B$: le ipotesi del teorema di Van Kampen appena dimostrato sono soddisfatte, quindi $\pi_1(X, x_0)$ è generato da G_A e G_B . Tuttavia A è semplicemente connesso, dunque $\pi_1(A, x_0) = \{1\}$; considerando $i_* : \pi_1(A, x_0) \longrightarrow G_A$ suriettiva, $G_A = \{1\}$ e, con procedimento analogo, si vede che $G_B = \{1\}$. Siccome $\pi_1(X, x_0)$ è generato da $G_A \cup G_B = \{1\}$, allora $\pi_1(X, x_0) = \{1\}$. \square

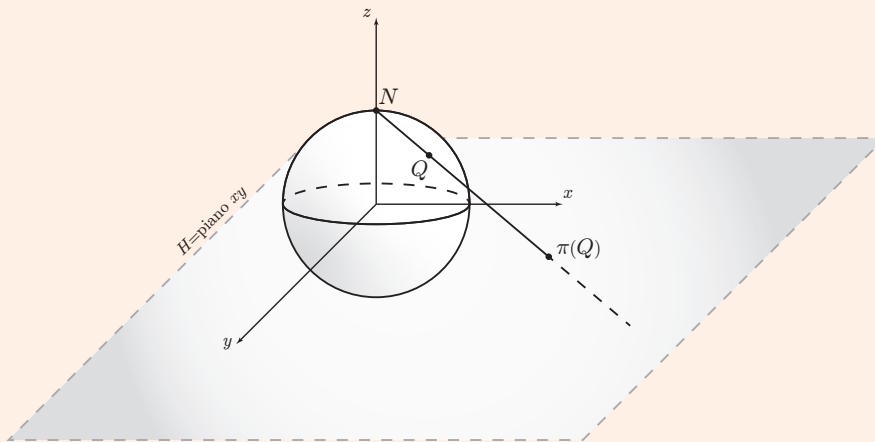
8.12 GRUPPO FONDAMENTALE DELLA SFERA

OSSERVAZIONE (PROIEZIONE STEREOGRAFICA).

Si ha che $\forall p \in S^n, S^n \setminus \{1 \text{ punto}\} \cong \mathbb{R}^n$ tramite la **proiezione stereografica**. Per definirla, si consideri la *sfera* S^n centrata nell'origine e privata del punto $N = (0, 0, \dots, 1)$, detto **polo Nord**: la proiezione stereografica sarà la mappa

$$\pi : S^n \setminus \{N\} \longrightarrow H := \{(x_0, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^{n+1} \mid x_n = 0\}$$

che al punto $Q \in S^n$ associa l'intersezione $\pi(Q)$ della *retta* per N e Q con l'iperpiano H .



La proiezione stereografica^a è in particolare un *omeomorfismo* e, poiché $H \cong \mathbb{R}^n$ (in quanto iperpiano di \mathbb{R}^{n+1}), si ha $S^n \setminus \{1 \text{ punto}\} \cong \mathbb{R}^n$.

^aNelle "Note aggiuntive", a pag. 285, si può trovare la proiezione stereografica per $n = 2$.

COROLLARIO 8.I2.I. (*S^n È SEMPLICEMENTE CONNESSA, $\forall n \geq 2$; MANETTI, 11.27*).

DIMOSTRAZIONE. Applichiamo il *teorema di Van Kampen*, scegliendo degli aperti adatti. Sia:

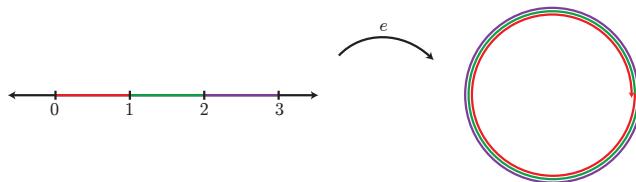
- $N = (0, \dots, 0, 1) \in S^n$ il polo Nord.
- $S = (0, \dots, -1) \in S^n$ il polo Sud.

Definiamo $A := S^n \setminus \{N\}$: esso è aperto, c.p.a., omeomorfo a \mathbb{R}^n per la *proiezione stereografica* e, siccome \mathbb{R}^n è contraibile, lo è anche A ; dunque sarà *semplicemente connesso*. Lo stesso è vero per $B := S^n \setminus \{S\}$. Si ha $A \cap B = S^n \setminus \{N, S\}$ c.p.a. se $n \geq 2$, $A \cap B$ è *non vuoto* e inoltre $S^n = A \cup B$; per il corollario 8.II.1 si ha che S^n è *semplicemente connesso*. \square

ATTENZIONE! X *contraibile* implica X *semplicemente connesso*, ma *non* vale il viceversa! Infatti, le sfere S^n , $n \geq 2$ sono *semplicemente connesse* ma *non* sono contraibili perché *non* sono omotopicamente equivalenti ad un *punto*. Pertanto, il tipo di omotopia di X determina il gruppo fondamentale di X , ma non vale il viceversa!

8.13 GRUPPO FONDAMENTALE DELLA CIRCONFERENZA

Nella sezione precedente abbiamo analizzato il gruppo fondamentale delle sfere S^n per $n \geq 2$: ci domandiamo ora cosa succede per la circonferenza S^1 . Siccome la dimostrazione¹ sarà lunga e articolata, preannunciamo che il gruppo fondamentale che otterremo *non* è banale, ma è $\pi_1(S^1) \cong \mathbb{Z}$: nello specifico, l'isomorfismo rappresenta il *numero di giri con segno* che un cammino chiuso fa *intorno* alla circonferenza. Dunque, la nostra intenzione è di formalizzare il concetto che ogni intervallo fra due interi consecutivi “*copre*” la circonferenza.



8.13.1 Mappa esponenziale

DEFINIZIONE 8.13.1. (MAPPA ESPONENZIALE).

La **mappa esponenziale** si può considerare come proiezione ad un quoziante per l'azione di \mathbb{Z} su \mathbb{R} , cioè è la seguente funzione continua e *aperta*:

$$\begin{aligned} e : \mathbb{R} &\longrightarrow S^1 \\ t &\longmapsto e^{2\pi it} \end{aligned}$$

Con questa notazione si considera $S^1 \subseteq \mathbb{C}$, per cui $S^1 = \{z \in \mathbb{C} \mid |z| = 1\}$.^a

^aSi veda a riguardo la digressione a pag. 66.

Utilizzeremo come punto base per i nostri scopi il punto $(1, 0) \in \mathbb{R}^2$, equivalente a $1 \in \mathbb{C}$.

8.13.1.1 Rivestimento

Vogliamo ora utilizzare questa proprietà per definire il numero di giri che fa un cammino chiuso intorno alla circonferenza.

¹Per la dimostrazione del teorema seguiranno il capitolo 16 di [Kos80].

LEMMA 8.13.1. (APERTO UNIFORMEMENTE RIVESTITO DI S^1).

Sia $U \subsetneq S^1$ aperto. Allora

$$e^{-1}(U) = \coprod_{n \in \mathbb{Z}} V_n$$

con $V_n \subseteq \mathbb{R}$ aperto; la restrizione $e|_{V_n} : V_n \longrightarrow U$ è un omeomorfismo $\forall n \in \mathbb{Z}$.

DEFINIZIONE 8.13.2. (UNIFORMEMENTE RIVESTITO).

Un tale U aperto di un qualsiasi spazio topologico X si dice **uniformemente rivestito**.

DIMOSTRAZIONE. Si consideri un punto *non* in U , ad esempio supponiamo $1 \notin U$. Si ha

$$e^{-1}(1) = \{t \in \mathbb{R} \mid e^{2\pi it} = \cos(2\pi t) + i \sin(2\pi t) = 1\} = \mathbb{Z} \implies \mathbb{Z} \cap e^{-1}(U) = \emptyset$$

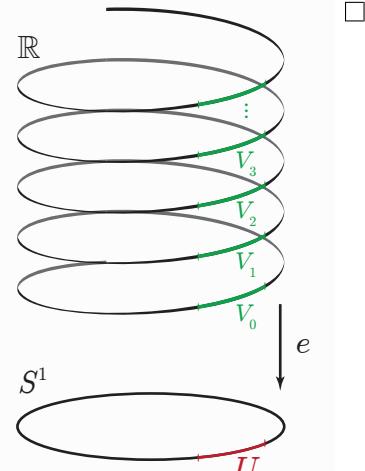
Dunque, \mathbb{Z} è *disgiunto* dalla controimmagine di U . Poniamo ora $V_0 := e^{-1}(U) \cap [0, 1] = e^{-1}(U) \cap (0, 1)$, in quanto la controimmagine di U non contiene interi.

- V_0 è aperto in \mathbb{R} in quanto intersezione di aperti.
- La restrizione $e|_{V_0}$ è iniettiva.
- $e(V_0) = U$ in quanto $e((0, 1)) = S^1 \setminus \{1\}$ e $U \subseteq S^1 \setminus \{1\}$ per ipotesi.

Siccome e è *aperta*, la restrizione $e|_{V_0} : V_0 \longrightarrow U$ è un omeomorfismo in quanto è biunivoca, continua e aperta. Definiamo ora $V_n := V_0 + n = \{x + n \mid x \in V_0\}$, $\forall n \in \mathbb{Z}$. Allora:

$$e^{-1}(U) = \bigcup_{n \in \mathbb{Z}} V_n \text{ e } V_n \subseteq (n, n+1)$$

Quindi $V_n \cap V_m = \emptyset$ se $n \neq m$, che implica l'*iniettività* della funzione $e|_{V_n}$ e il fatto che la somma di sopra sia *disgiunta*. Essendo $e(V_n) = U$, allora $e|_{V_n} : V_n \longrightarrow U$ è un omeomorfismo.



8.13.2 Sollevamento

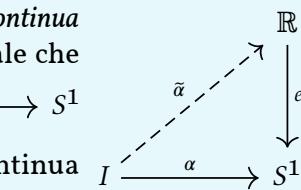
DEFINIZIONE 8.13.3. (SOLLEVAMENTO).

Sia α un cammino in S^1 . Un **sollevamento** di α è una funzione *continua*

$\tilde{\alpha} : I \longrightarrow \mathbb{R}$ tale che commuti il diagramma a lato, cioè tale che

$\alpha = e \circ \tilde{\alpha}$. Più in generale, dato X spazio topologico e $f : X \longrightarrow S^1$

continua, un **sollevamento** di f è la funzione $\tilde{f} : X \longrightarrow \mathbb{R}$ continua tale che $f = e \circ \tilde{f}$.



Se $\tilde{\alpha}$ è un sollevamento di α , allora:

$$\forall t \in I, e(\tilde{\alpha}(t)) = \alpha(t) \implies e^{2\pi i \tilde{\alpha}(t)} = \cos(2\pi \tilde{\alpha}(t)) + i \sin(2\pi \tilde{\alpha}(t)) = \alpha(t)$$

Dunque $2\pi \tilde{\alpha}(t)$ è una *determinazione dell'angolo* per $\alpha(t) \in S^1$; muovendosi con continuità su S^1 tramite α ci si muove in maniera continua anche tramite $\tilde{\alpha}$, ossia $2\pi \tilde{\alpha}$ è una **determinazione continua** dell'angolo per α .

ESEMPIO. Fissato $n \in \mathbb{Z}$, si consideri il cammino:

$$\begin{aligned}\gamma : I &\longrightarrow S^1 \\ t &\longmapsto e^{2\pi i nt}\end{aligned}$$

Ad esempio, per $n = 1$ si percorre un giro in senso *antiorario*, con $n = 2$ si percorrono due giri in senso antiorario, con $n = -1$ si percorre un giro in senso *orario*. Un sollevamento di γ è dato da $\tilde{\gamma} : I \longrightarrow \mathbb{R}$ con $\gamma(t) = e(\tilde{\gamma}(t))$. Poiché γ è già scritto in forma esponenziale, si ha $\tilde{\gamma}(t) = nt$.

Andiamo ora a verificare l'*esistenza* di sollevamenti per cammini e vedere se e quando sono *unici*.

TEOREMA 8.13.I. (SOLLEVAMENTO DI CAMMINI).

Ogni cammino $\alpha : I \longrightarrow S^1$ ammette un sollevamento $\tilde{\alpha} : I \longrightarrow \mathbb{R}$. Inoltre, fissato il punto iniziale, il sollevamento è unico: fissato $x_0 \in \mathbb{R}$ tale che $e(x_0) = \alpha(0)$, ossia $x_0 \in e^{-1}(\alpha(0))$ fibra di $\alpha(0) \in S^1$, esiste ed è unico $\tilde{\alpha} : I \longrightarrow \mathbb{R}$ sollevamento di α a partire da x_0 , cioè $\tilde{\alpha}(0) = x_0$.

DIMOSTRAZIONE.

- **Esistenza:** Per dimostrare l'*esistenza* si considerano degli aperti *uniformemente rivestiti*, dividendo I in modo tale da avere sottointervalli la cui immagine tramite α sia contenuta in un *aperto rivestito*; costruiremo induttivamente il sollevamento “a pezzi”, componendo con le inverse locali dell’esponenziale. Per ogni $p \in S^1$ punto della circonferenza, sia $U_p \subseteq S^1$ un intorno aperto *connesso* di p . Allora U_p è *uniformemente rivestito* e $\{U_p\}_{p \in S^1}$ è un ricoprimento aperto di S^1 . Sia $\alpha : I \longrightarrow S^1$ un cammino; per il corollario 8.9.I del *teorema di Lebesgue* si ha che esiste una suddivisione $0 = t_0 \leq t_1 \leq \dots \leq t_k = 1$ tale che

$$\forall i = 1, \dots, k, \alpha([t_{i-1}, t_i]) \subseteq U_i \text{ aperto del ricoprimento.}$$

Costruiamo ora il sollevamento “a pezzi” *induttivamente* su ciascun intervallino $[0, t_i]$: prima si costruisce il passo base per $[0, t_1]$ poi, assumendo di aver già definito il sollevamento fino a t_i , lo si costruisce fino a t_{i+1} .

- t_1 Posto $\tilde{\alpha}(0) = x_0$, per $[0, t_1]$ si ha che $\alpha([0, t_1]) \subseteq U_1$ uniformemente rivestito; pertanto, per il lemma 8.13.I (pag. 123) vale

$$e^{-1}(U_1) = \coprod_{n \in \mathbb{Z}} V_n \text{ aperto in } \mathbb{R} \text{ tale che } e|_{V_n} : V_n \longrightarrow U_1 \text{ è omeomorfismo.}$$

Siccome $x_0 \in e^{-1}(\alpha(0))$ e $\alpha(0) \in U_1$ allora $x_0 \in e^{-1}(U_1)$. Tuttavia, i V_n sono disgiunti, quindi esiste unico \bar{n} per cui $x_0 \in V_{\bar{n}}$. Siccome $e|_{V_{\bar{n}}} : V_{\bar{n}} \longrightarrow U_1$ è un omeomorfismo, allora ha un’ inversa locale

$$\varphi := \left(e|_{V_{\bar{n}}}\right)^{-1} : U_1 \longrightarrow V_{\bar{n}}.$$

Poniamo ora come primo “pezzo” del sollevamento:

$$\tilde{\alpha}_1 := \varphi \circ \alpha|_{[0, t_1]}, \quad \tilde{\alpha}_1 : [0, t_1] \longrightarrow \mathbb{R}$$

t_{i+1} Supponiamo di avere definito $\tilde{\alpha}_i : [0, t_i] \longrightarrow \mathbb{R}$ continua, sollevamento di $\alpha|_{[0, t_i]}$, ossia il sollevamento di α da 0 fino a t_i . Procedendo analogamente al primo intervallo: consideriamo $\alpha([t_i, t_{i+1}]) \subseteq U_{i+1}$ uniformemente rivestito, tale per cui

$$e^{-1}(U_{i+1}) = \coprod_{m \in \mathbb{Z}} W_m$$

con W_m aperti. Fra questi W_m scegliamo quello che contiene il punto di partenza.

$$\tilde{\alpha}_i(t_i) \in e^{-1}(\alpha(t_i)) \implies \tilde{\alpha}_i(t_i) \in e^{-1}(U_{i+1}) \implies \exists! \bar{m} : \tilde{\alpha}_i(t_i) \in W_{\bar{m}}.$$

Sia

$$\psi := \left(e|_{W_{\bar{m}}} \right)^{-1} : U_{i+1} \longrightarrow W_{\bar{m}}$$

e poniamo $\widetilde{\alpha}_{i+1} : [0, t_{i+1}] \longrightarrow \mathbb{R}$ inversa locale che estende il sollevamento $\tilde{\alpha}_i$ come segue:

$$\widetilde{\alpha}_{i+1}(t) = \begin{cases} \tilde{\alpha}_i(t) & t \in [0, t_i] \\ \psi \circ \alpha(t) & t \in [t_i, t_{i+1}] \end{cases}$$

Tale funzione è continua per il lemma di incollamento 7.I.I.

Procedendo in questo modo definiamo $\tilde{\alpha} : [0, 1] \longrightarrow \mathbb{R}$ sollevamento di α a partire da x_0 .

- **Unicità:** Sia $\hat{\alpha} : [0, 1] \longrightarrow \mathbb{R}$ un altro sollevamento di α a partire da x_0 . Sia Y l’insieme dove $\tilde{\alpha}$ e $\hat{\alpha}$ coincidono:

$$Y := \{t \in I \mid \tilde{\alpha}(t) = \hat{\alpha}(t)\}$$

Allora:

- $0 \in Y \implies Y \neq \emptyset$ dato che $\tilde{\alpha}(0) = \hat{\alpha}(0) = x_0$.
- Y è chiuso in quanto luogo dei punti su cui coincidono due mappe continue a valori in uno spazio di Hausdorff.

Mostriamo che Y è anche aperto, così per la connessione di I si ha che $Y = I$, il che implica $\tilde{\alpha} = \hat{\alpha}$. Per dimostrare che Y è aperto dimostriamo che è intorno di ogni suo punto, usando gli intorni uniformemente rivestiti. Sia $t_0 \in Y$ e sia $\alpha(t_0) \in S^1$. Sia U un intorno aperto di $\alpha(t_0)$ uniformemente rivestito; si ha

$$e^{-1}(U) = \coprod_{n \in \mathbb{Z}} V_n$$

e vale inoltre

$$\tilde{\alpha}(t_0) = \hat{\alpha}(t_0) \in e^{-1}(\alpha(t_0)) \subseteq e^{-1}(U)$$

Per il lemma 8.III.1 (pag. 123) esiste ed è unico \bar{n} tale che $\tilde{\alpha}(t_0) = \hat{\alpha}(t_0) \in V_{\bar{n}}$ aperto in \mathbb{R} . Poniamo $A := \tilde{\alpha}^{-1}(V_{\bar{n}}) \cap \hat{\alpha}^{-1}(V_{\bar{n}})$. Si ha:

- A è aperto in I in quanto intersezione di controimmagine tramite funzioni continue di aperti.

$$\circ \quad t_0 \in A.$$

Mostriamo ora che le due funzioni coincidano su A , ossia $\tilde{\alpha}(t) = \hat{\alpha}(t)$, $\forall t \in A$. Se $t \in A$, per definizione di A si ha che $\tilde{\alpha}(t)$ e $\hat{\alpha}(t) \in V_{\bar{n}}$, dunque per definizione di sollevamento

$$e(\tilde{\alpha}(t)) = e(\hat{\alpha}(t)) = \alpha(t).$$

Ma $e|_{V_{\bar{n}}}$ è iniettiva perché è un omeomorfismo, quindi se $\tilde{\alpha}(t) = \hat{\alpha}(t)$ si ha $A \subseteq Y$ e dunque t_0 è interno a Y . Per l'arbitrarietà di t_0 vale Y aperto. \square

8.13.2.1 Grado di un cammino

DEFINIZIONE 8.13.4. (GRADO DI UN CAMMINO CHIUSO IN S^1).

Sia $\alpha : I \longrightarrow S^1$ un cammino chiuso con punto base $1 \in S^1$ e sia $\tilde{\alpha} : I \longrightarrow \mathbb{R}$ l'unico sollevamento di α a partire da $x_0 = 0 \in e^{-1}(1)$. Si definisce **grado** di α come il punto finale del sollevamento:

$$\deg(\alpha) := \tilde{\alpha}(1).$$

OSSERVAZIONE ($\deg(\alpha) \in \mathbb{Z}$).

Quella appena data è una *buona definizione* grazie al teorema precedente, che assicura che il sollevamento esiste ed è unico. Inoltre $\deg(\alpha) \in \mathbb{Z}$: per definizione di sollevamento, siccome il cammino è chiuso

$$\tilde{\alpha}(1) \in e^{-1}(\alpha(1)) = e^{-1}(\alpha(0)) = e^{-1}(1) = \mathbb{Z}.$$

Il grado conta il **numero di giri** con **segno** di α intorno a S^1 , dove il segno è *positivo* se gira in senso *antiorario*, e *negativo* se gira in senso *orario*.

Abbiamo così formalizzato il numero di giri con segno intorno a S^1 .

ESEMPI.

- Sia $\alpha(t) = e^{2\pi it}$, con $t \in [0, 1]$, e sia $\tilde{\alpha}(t) = t$ il sollevamento di α a partire da $x_0 = 0$. Siccome $\tilde{\alpha}(1) = 1$, allora $\deg \alpha = 1$, quindi α percorre solo un giro in senso antiorario intorno a S^1 .
- Fissato $n \in \mathbb{Z}$, sia

$$\begin{aligned} \gamma : I &\longrightarrow S^1 \\ t &\longmapsto e^{2\pi i n t} \end{aligned}$$

Esso è un cammino chiuso con punto base 1. Il sollevamento di γ con punto base $x_0 = 0$ è dato da $\tilde{\gamma}(t) = nt$, dunque $\deg \gamma = \tilde{\gamma}(1) = n$.

OSSERVAZIONE ($\deg \alpha$ CON PUNTO BASE ARBITRARIO).

Sia $\alpha : I \longrightarrow S^1$ un cammino chiuso con punto base 1, $\tilde{\alpha}_0$ il sollevamento di α con punto base $x_0 = 0$. Preso $n \in \mathbb{Z}$, si consideri $\tilde{\alpha}_n : I \longrightarrow \mathbb{R}$ definita come $\tilde{\alpha}_n = \tilde{\alpha}_0 + n$. Siccome per ogni punto nella fibra del punto iniziale esiste ed è unico il *sollevamento*, e siccome la fibra in questo caso è \mathbb{Z} si ha che, per ogni intero, il sollevamento sarà il traslato di $\tilde{\alpha}_0$. Per

mostrarlo, osserviamo che $\tilde{\alpha}_n$ è continuo ed è un sollevamento di α , infatti

$$e(\tilde{\alpha}_n(t)) = e^{2\pi i \tilde{\alpha}_n(t)} = e^{2\pi i (\tilde{\alpha}_0(t) + n)} = e^{2\pi i \tilde{\alpha}_0(t)} e^{2\pi i n} = \alpha(t)$$

Il suo punto iniziale è n , infatti $\tilde{\alpha}_n(0) = \tilde{\alpha}_0(0) + n = n$. Quindi $\tilde{\alpha}_n$ è il sollevamento di α a partire da $x_0 = n$. Inoltre,

$$\tilde{\alpha}_n(1) - \tilde{\alpha}_n(0) = \tilde{\alpha}_0(1) + n - \underbrace{(\tilde{\alpha}_0(0) + n)}_{=0} = \tilde{\alpha}_0(1) = \deg \alpha.$$

Pertanto $\deg \alpha = \tilde{\alpha}(1) - \tilde{\alpha}(0)$ con $\tilde{\alpha}$ un sollevamento qualsiasi. Si può quindi riformulare la definizione di grado di un cammino chiuso α in S^1 con *punto base qualsiasi* come la differenza fra il punto finale e quello iniziale di un sollevamento $\tilde{\alpha}$ qualsiasi del cammino:

$$\deg(\alpha) := \tilde{\alpha}(1) - \tilde{\alpha}(0).$$

Vediamo ora come si comporta il grado rispetto al prodotto di cammini.

TEOREMA 8.13.2. (GRADO DEL PRODOTTO DI CAMMINI È SOMMA DEI GRADI).

Siano α, β cammini chiusi in S^1 con punto base 1. Allora

$$\deg(\alpha * \beta) = \deg \alpha + \deg \beta.$$

DIMOSTRAZIONE. Sia $\tilde{\alpha}$ il sollevamento di α a partire da $x_0 = 0$. Allora definiamo $a := \tilde{\alpha}(1) = \deg \alpha \in \mathbb{Z}$. Sia $\tilde{\beta}$ il sollevamento di β a partire da a ; si ha:

$$\deg \beta = \hat{\beta}(1) - \hat{\beta}(0) = \hat{\beta}(1) - a$$

Siccome $\tilde{\alpha}(1) = \hat{\beta}(0)$ si può considerare il cammino congiunto $\tilde{\alpha} * \hat{\beta} : I \longrightarrow \mathbb{R}$. Dimostriamo che è un sollevamento di $\alpha * \beta$:

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

$$(\tilde{\alpha} * \hat{\beta})(0) = \tilde{\alpha}(0) = 0 \implies \deg(\alpha * \beta) = (\tilde{\alpha} * \hat{\beta})(1) = \hat{\beta}(1) = a + \deg \beta = \deg \alpha + \deg \beta \quad \square$$

Si può dimostrare, anche se in questa sede non lo faremo, che il grado è *invariante* per omotopia di cammini; concettualmente consiste nel costruire un sollevamento fra le omotopie per mostrare che hanno lo stesso grado.

TEOREMA 8.13.3. (TEOREMA DI MONODROMIA).

Siano α, β cammini chiusi in S^1 con punto base 1 e supponiamo che α e β siano cammini omotopici. Allora $\deg \alpha = \deg \beta$, cioè il grado è invariante per omotopia di cammini. \square

8.13.3 Dimostrazione del gruppo fondamentale della circonferenza

TEOREMA 8.13.4. (GRUPPO FONDAMENTALE DI S^1).

$$\pi_1(S^1, 1) \cong \mathbb{Z}$$

DIMOSTRAZIONE. Sia

$$\begin{aligned}\Phi : \pi_1(S^1, 1) &\longrightarrow \mathbb{Z} \\ [\alpha] &\longmapsto \deg \alpha\end{aligned}$$

Vogliamo dimostrare che è un *isomorfismo di gruppi* per ottenere la tesi.

- Φ è un'applicazione *ben definita* per il teorema di monodromia.
- Φ è un *morfismo di gruppi*: dati $[\alpha], [\beta] \in \pi_1(S^1, 1)$ si ha che

$$\Phi([\alpha] \cdot [\beta]) = \Phi([\alpha * \beta]) = \deg(\alpha * \beta) = \deg \alpha + \deg \beta = \Phi([\alpha]) + \Phi([\beta])$$

- Φ è *suriettiva*: per ogni $n \in \mathbb{Z}$, esiste un cammino chiuso γ in S^1 e di grado n , per cui $\Phi([\gamma]) = n$.
- Φ è *iniettiva*; per far ciò, mostriamo che $\ker \Phi$ è banale. Sia $[\alpha] \in \ker \Phi$, vogliamo dimostrare che $[\alpha] = [C_1]$, cioè $\alpha \sim C_1$ cammino costante in S^1 . Per ipotesi $\deg \alpha = \Phi([\alpha]) = 0$, quindi consideriamo il sollevamento di α con punto base $x_0 = 0$. Si ha $\deg \alpha = \tilde{\alpha}(1) = 0$, cioè α è un cammino chiuso. Siccome \mathbb{R} è contraibile, allora è *semplicemente connesso*, dunque $\pi_1(\mathbb{R}, 0) = \{1\}$ e $[\tilde{\alpha}] \in \pi_1(\mathbb{R}, 0) = \{1\}$. Pertanto, $[\tilde{\alpha}] = [C_0]$: esiste un'omotopia di cammini $F : I \times I \longrightarrow \mathbb{R}$ fra $\tilde{\alpha}$ e C_0 . F è continua e:

$$\begin{cases} F(t, 0) = \tilde{\alpha}(t) & \forall t \in I \text{ e } F(0, s) = F(1, s) = 0, \forall s \in I \\ F(t, 1) = 0 & \end{cases}$$

Sia $G := e \circ F : I \times I \longrightarrow S^1$: G è continua e vale che:

$$\begin{cases} G(t, 0) = e(F(t, 0)) = e(\tilde{\alpha}(t)) = \alpha(t) \\ G(t, 1) = e(F(t, 1)) = e(0) = 1 \end{cases}, \quad \forall t \in I \text{ e } G(0, s) = G(1, s) = 1, \forall s \in I.$$

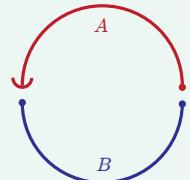
G è un'omotopia di cammini fra α e C_1 in S^1 , pertanto Φ è iniettiva. \square

8.13.4 Alcune conseguenze del gruppo fondamentale della circonferenza

Osserviamo ora, con un esempio sulla circonferenza, che il corollario 8.II.1 non vale se A e B non sono aperti.

ESEMPIO. Siano $X = S^1$, $A = (S^1 \cap \{y > 0\}) \cup \{(1, 0)\}$ e $B = S^1 \cap \{y \leq 0\}$: notiamo come non sono aperti in X .

- $A \cong (0, 1] \subseteq \mathbb{R}$ convesso in \mathbb{R} , allora A è contraibile e dunque semplicemente connesso.
- $B = S^1 \cap \{y \leq 0\} \cong [0, 1]$ convesso in \mathbb{R} , allora B è contraibile e dunque semplicemente connesso.



Si ha che $X = A \cup B$, $A \cap B = \{(1, 0)\} \neq \emptyset$ e c.p.a., ma $X = S^1$ come abbiamo appena dimostrato non è semplicemente connesso!

COROLLARIO 8.13.1. (CIRCONFERENZA NON È RETRATTO DEL DISCO; MANETTI, 12.38).

Sia $D \subseteq \mathbb{R}^2$ il disco unitario e $A = \partial D$ il suo bordo, ossia $A = S^1$. Allora A non è un retratto di D .

DIMOSTRAZIONE. Se A fosse un retratto, allora $\pi_1(A)$ dovrebbe essere isomorfo ad un sottogruppo di $\pi_1(D)$ perché l'inclusione induce un omomorfismo iniettivo (per il

corollario 8.7.1, pag. 114). Tuttavia, $\pi_1(A) \cong \pi_1(S^1) \cong \mathbb{Z}$ e $D \subseteq \mathbb{R}^2$ convesso fa sì che $\pi_1(D) \cong \{1\}$, il che è un assurdo in quanto $\mathbb{Z} \not\cong \{1\}$!.

□

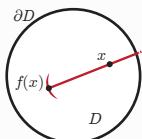
OSSERVAZIONE. Allo stesso modo, se X è uno spazio topologico *semplicemente connesso* e $A \subseteq X$ con $A \cong S^1$, allora A non può essere un retratto di X .

COROLLARIO 8.13.2. (TEOREMA DEL PUNTO FISSO DI BROUWER; MANETTI, 12.39).

Sia $D \subseteq \mathbb{R}^2$ il disco unitario e sia $f : D \longrightarrow D$ continua. Allora f ha un punto fisso, ossia esiste $x_0 \in D$ tale che $f(x_0) = x_0$.

DIMOSTRAZIONE. Per assurdo, supponiamo che f non abbia punti fissi, ossia $f(x_0) \neq x_0$, $\forall x_0 \in D$. Utilizziamo f per costruire una retrazione che non può esistere topologicamente parlando.

Sia $r : D \longrightarrow \partial D$ retrazione continua con $r_{|\partial D} = Id_{\partial D}$ definita nel modo seguente: se S la semiretta aperta uscente da $f(x)$, dunque escludendo il punto $f(x)$, e passante per $x \neq f(x)$ per ipotesi dell'assurdo, poniamo $r(x) := S \cap \partial D$.



Se $x \in \partial D$, allora $x = r(x)$, quindi $r_{|\partial D} = Id_{\partial D}$, ossia r retrazione, il che è

assurdo per il corollario precedente.

□

8.13.4.1 Invarianza della dimensione

Grazie al calcolo del gruppo fondamentale della circonferenza si riescono anche a dimostrare dei casi particolari del *teorema di invarianza della dimensione* (che verrà affrontato nel corso di *Topologia Algebrica*).

TEOREMA 8.13.5. (TEOREMA DI INVARIANZA DELLA DIMENSIONE).

Siano $U \subseteq \mathbb{R}^n$ e $V \subseteq \mathbb{R}^m$ aperti. Se U e V sono omeomorfi allora $n = m$. Per contronominale, se $n \neq m$ allora U e V non sono omeomorfi.

□

ESEMPIO. Sia $U \subseteq \mathbb{R}^n$ aperto con $n \geq 2$. Allora U non è omeomorfo ad un aperto di \mathbb{R} . Per dimostrarlo basta considerare una palla B in \mathbb{R}^n ed un intervallo I in \mathbb{R} e togliere ad entrambe un punto: nel primo caso si ottiene ancora un connesso, mentre nel secondo uno sconnesso, dunque non possono essere omeomorfi.

TEOREMA 8.13.6. (APERTI DI \mathbb{R}^n DI $n \geq 3$ NON SONO OMEOMORFI AD APERTI DI \mathbb{R}^2).

Sia $U \subseteq \mathbb{R}^n$ aperto con $n \geq 3$. Allora U non è omeomorfo ad un aperto di \mathbb{R}^2 .

DIMOSTRAZIONE. Ragionando per assurdo, ipotizziamo che U sia omeomorfo ad un aperto di \mathbb{R}^2 . Sia $B \subseteq U$ una palla aperta di centro p , allora B è omeomorfo ad un aperto A di \mathbb{R}^2 . Sia $q \in A$ il punto corrispondente a p tramite l'omeomorfismo, dunque $B \setminus \{p\}$ è omeomorfo a $A \setminus \{q\}$, ma $B \setminus \{p\}$ ha lo stesso tipo di omotopia di S^{n-1} . Infatti, sia S una sfera centrata in p tale per cui $S \subset B$, si ha che $S \cong S^{n-1}$ e $S \subset B \setminus \{p\}$ è un *retratto di deformazione*.

Supponiamo per semplicità che $p = \mathbf{o}$; la retrazione è data da

$$\begin{aligned} r : B \setminus \{\mathbf{o}\} &\longrightarrow S \\ x &\longmapsto R \frac{x}{\|x\|} \end{aligned}$$

con R raggio di S . Segue che $A \setminus \{q\}$ ha lo stesso tipo di omotopia di S^{n-1} , $n \geq 3 \implies n-1 \geq 2 \implies S^{n-1}$ è semplicemente connesso, cioè $A \setminus \{q\}$ è *semplicemente connesso*. A aperto implica l'esistenza di C circonferenza centrata in q tale che $C \subset A$. Si ha che C è un retratto - ma in generale *non* di *deformazione!* - di $A \setminus \{q\}$, sempre con la stessa retrazione di prima

$$\begin{aligned} f : A \setminus \{q\} &\longrightarrow C \\ x = q + (x - q) &\longmapsto q + r(C) \frac{x-q}{\|x-q\|} \end{aligned}$$

con $r(C)$ raggio di C e lo spostamento dovuto al fatto che C è centrata in q . Se $x_0 \in C \subset A \setminus \{q\}$, siccome esso è un retratto, si ha che $\mathbb{Z} \cong \pi_1(C, x_0) \leq \pi_1(A \setminus \{q\}, x_0) \cong \{1\}$, da cui l'assurdo. \square

ATTENZIONE! Non abbiamo potuto supporre che A fosse una palla perché non sappiamo che “forma” abbia dato l'omeomorfismo!

8.13.5 Gruppo fondamentale del prodotto

TEOREMA 8.13.7. (GRUPPO FONDAMENTALE DEL PRODOTTO; MANETTI, 11.17).

Siano X e Y spazi topologici, $x_0 \in X, y_0 \in Y$. Allora:

$$\pi_1(X \times Y, (x_0, y_0)) \cong \pi_1(X, x_0) \oplus \pi_1(Y, y_0)$$

ATTENZIONE! Con \oplus si intende la *somma diretta di gruppi*, da intendersi nel caso di un numero *finito* di gruppi come *prodotto cartesiano* i cui morfismi sono *componente per componente*. È diversa dalla *somma diretta fra spazi vettoriali*, dato in quest'ultimo caso essa è un'operazione *interna*!

DIMOSTRAZIONE. Un cammino $\alpha : I \longrightarrow X \times Y$ è determinato dalle sue componenti $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2)$ con $\alpha_1 : I \longrightarrow X$ e $\alpha_2 : I \longrightarrow Y$, dunque c'è la seguente corrispondenza biunivoca:

$$\Omega(X \times Y; (x_0, y_0), (x_0, y_0)) \leftrightarrow \Omega(X; x_0, x_0) \times \Omega(Y; y_0, y_0).$$

Allo stesso modo, la mappa $F : I \times I \longrightarrow X \times Y$ è determinata dalle sue componenti (F_1, F_2) con $F_1 : I \times I \longrightarrow X$ e $F_2 : I \times I \longrightarrow Y$; inoltre, si ha che F è omotopia fra i cammini α e β se e solo se F_i è un'omotopia di cammini fra α_i e β_i . Dunque c'è una corrispondenza biunivoca tra i quoienti:

$$\begin{aligned} \pi_1(X \times Y, (x_0, y_0)) &\leftrightarrow \pi_1(X, x_0) \oplus \pi_1(Y, y_0) \\ [\alpha] &\leftrightarrow ([\alpha_1], [\alpha_2]) \end{aligned}$$

Essa è anche un morfismo di gruppi, dato che $\alpha * \beta = (\alpha_1 * \beta_1, \alpha_2 * \beta_2)$: i gruppi sono isomorfi. \square

8.14 ALCUNI ESEMPI DI GRUPPI FONDAMENTALI

8.14.1 Toro

DEFINIZIONE 8.14.1. (TORO).

Il **toro** T è lo spazio dato dal prodotto $S^1 \times S^1$.

Siccome $S^1 \subset \mathbb{R}^2$, si ha sicuramente che $T \subset \mathbb{R}^4$; tuttavia, esso è *omeomorfo* al sottospazio X di \mathbb{R}^3 che possiamo visualizzare come una “ciambella”. In particolare, si può definire come effetto della *rotazione* attorno all’asse z di una *circonferenza* a esso disgiunta.

Per il teorema precedente si ha

$$\pi_1(T) = \pi_1(S^1 \times S^1) = \pi_1(S^1) \oplus \pi_1(S^1) = \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

Siccome \mathbb{Z} è un gruppo *ciclico infinito*, posso considerare per il gruppo fondamentale $\pi_1(S^1)$ i generatori $\{-1\}$ e $\{1\}$, cioè la classe del cappio di grado 1 e quella di grado -1 ; si utilizzerà come generatore *standard* $\gamma(t) = e^{2\pi it}$.

Per il toro, dunque, consideriamo i generatori corrispondenti a $(1, 0)$ e $(0, 1)$ in $\mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$; scelto pertanto il punto base $x_0 = (1, 1)$ si hanno:

- $\alpha(t) = (e^{2\pi it}, 1)$, corrispondente ad un giro nel senso della circonferenza indicata in **rosso**.
- $\beta(t) = (1, e^{2\pi it})$, corrispondente ad un giro nel senso della circonferenza indicata in **blu**.

8.14.2 Un gruppo fondamentale non abeliano

Sia $X = S^1 \vee S^1$ l’unione ad un punto di due circonferenze in \mathbb{R}^2 , cioè il **bouquet di due circonferenze** che abbiamo trattato a pag. 97. Il gruppo fondamentale $\pi_1(X, x_0)$ è il **gruppo libero**² $\mathbb{Z} * \mathbb{Z}$, i cui generatori sono due cammini $[\alpha]$ e $[\beta]$, uno per ciascuna circonferenza. Esso è *infinito* e *non abeliano* perché, preso ad esempio come punto base x_0 , essi *non commutano*, ossia $[\alpha * \beta] \neq [\beta * \alpha]$.

8.14.3 Spazio proiettivo reale

Consideriamo ora il caso dello *spazio proiettivo reale*, che abbiamo introdotto nel capitolo **Capitolo 5**. Ricordiamo la definizione 5.3.2,

$$\mathbb{P}^n(\mathbb{R}) = (\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}) / \sim,$$

dove $x \sim y \iff \exists \lambda \in \mathbb{R} \setminus \{0\}: y = \lambda x$, cioè \sim è la relazione indotta dall’azione di $\mathbb{R} \setminus \{0\}$ su $\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}$ per moltiplicazione. Ricordiamo inoltre la proposizione 5.3.2 per cui $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è *compatto* e *connesso*; si ha inoltre che $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è di **Hausdorff**. Considerata la *restrizione*

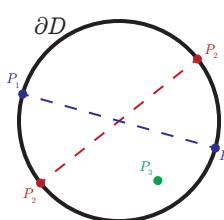
²Nelle “Note aggiuntive”, a pag. 286, si può trovare un approfondimento a riguardo.

della proiezione $\pi_0 := \pi|_{S^n} : S^n \longrightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$, essa è continua, suriettiva e chiusa in quanto funzione da compatto in **Hausdorff**, quindi π_0 è un'identificazione. Pertanto, $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è anche un quoziante di S^n rispetto alla relazione che identifica i *punti antipodali* p e $-p$. Si consideri dunque la funzione associata, omeomorfismo di S^n :

$$\begin{aligned}\varphi : S^n &\longrightarrow S^n \\ p &\longmapsto -p\end{aligned}$$

Tale relazione di equivalenza su S^n è indotta dall'azione del gruppo $\{\pm 1\}$ per moltiplicazione, dunque $\pi_0 : S^n \longrightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è sia chiusa, sia aperta. In particolare, se $U \subset S^n$ è un aperto su cui π_0 è *iniettiva*, allora $\pi_0|_{S^n} : U \longrightarrow \pi_0(U)$ è un *omeomorfismo* perché continua, biunivoca e aperta. Da notare che, se π_0 è iniettiva su U , allora $U \subsetneq S^n$; preso $p_0 \in S^n$, se $U \subseteq S^n \setminus \{p_0\} \cong \mathbb{R}^n$ segue che $\pi_0(U)$ aperto in $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è omeomorfo ad un aperto di \mathbb{R}^n . Analizziamo alcuni casi di dimensione *bassa*:

- $n = 1$: **retta proiettiva reale** $\mathbb{P}^1(\mathbb{R})$.
- $n = 2$: **piano proiettivo reale** $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$. La sua descrizione geometrica esplicita può essere *complicata*, tuttavia possiamo trovare un *modello* che ci permetta di studiarlo comodamente. Data la mappa $\pi_0 : S^2 \longrightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ e considerata la *calotta superiore* della sfera compreso l'*equatore*, cioè $C := S^2 \cap \{z \geq 0\}$, si ha che $\pi_0(C) = \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$. Dunque, $\pi_0|_C : C \longrightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ è ancora chiusa ed è ancora un'identificazione. Il piano proiettivo si può vedere come la calotta superiore con i *punti antipodali dell'equatore* identificati.



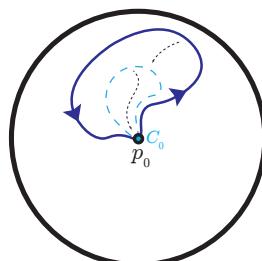
Sia ora $D \subset \mathbb{R}^2$ il disco unitario; si ha che $D \cong C$ tramite la proiezione ortogonale dei punti della calotta superiore sul piano xy , dunque $D \longrightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ è un'identificazione che identifica i *punti antipodali* su ∂D . Lo spazio quoziante che otteniamo su D (e anche su C , chiaramente) è omeomorfo a $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ e prende il nome **modello piano di $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$** .

Da ciò si vede, anche intuitivamente, che il gruppo fondamentale risulta un gruppo di due elementi:

$$\pi_1(\mathbb{P}^2(\mathbb{R}), p_0) = \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} = \mathbb{Z}_2 = \{\bar{0}, \bar{1}\}$$

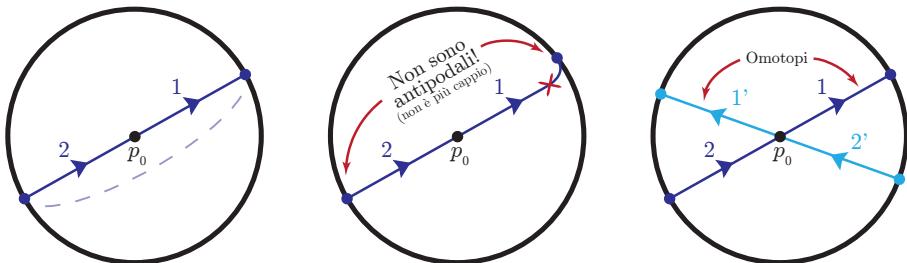
Vediamo il perché. Preso un punto base p_0 :

- ◊ Qualunque cappio contenuto all'*interno* del disco, cioè senza toccare alcun punto del bordo, è omotopicamente equivalente al cammino banale C_0 (e quindi la classe è $[C_0]$).

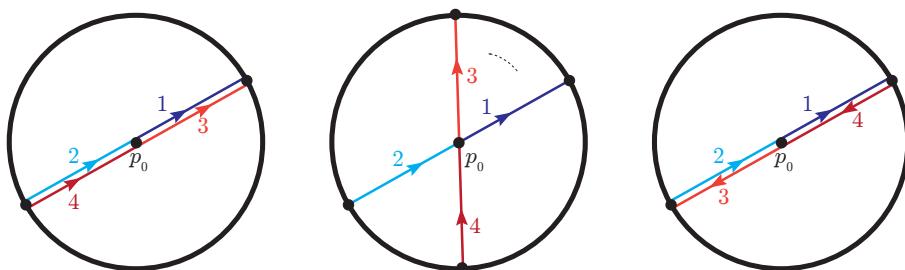


- ◊ Qualunque cappio che va “oltre il bordo” *una volta*, attraversando il cammino banale e torna indietro al punto base *non* è banale. Infatti, non possiamo ridurre

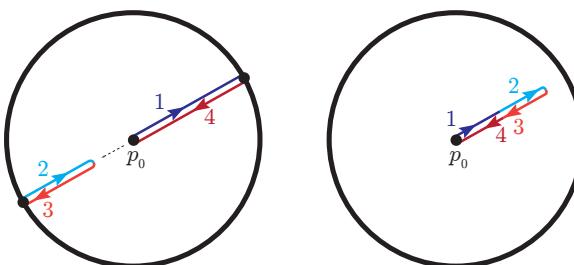
il cammino ad un cappio sul piano (dato che non avremmo più i punti sul bordo *antipodali*), al più possiamo “ruotarlo” attorno al punto base per ottenere un altro cappio omotopico al primo che attraversa sempre il bordo³.



Tuttavia, un cappio che va oltre il bordo *due volte* è omotopicamente equivalente al cammino costante. Infatti, possiamo “ruotare” la seconda parte del cappio (nell’immagine indicata con 3 e 4, cioè la parte del laccio dopo che ha già attraversato una volta il bordo) in modo da ottenere il cammino come in figura.



In questo modo, percorrendo il cappio si attraversa il bordo e, quando si arriva al punto base per la prima volta, si torna indietro e si ripercorre il percorso appena fatto all’indietro.



In termini di classi si ha

$$[\alpha]^2 = [\alpha * \bar{\alpha}] = [C_{p_0}],$$

ottenendo quindi come gruppo fondamentale un gruppo di due soli elementi.

³Per semplicità, nelle figure abbiamo preso come punto il centro del disco. Questi ragionamenti e quelli successivi si adattano facilmente anche nel caso di un *punto generico*, ponendo una leggera *deformazione* al cappio in modo da fare rotazioni “lecite”, cioè che mantengono i punti del cammino posti sul bordo *antipodali*.

III

CLASSIFICAZIONE DELLE SUPERFICI TOPOLOGICHE

CAPITOLO 9

VARIETÀ TOPOLOGICHE

“Non dovete mai, mai, mai fare il taglia e incolla a mano, per carità di Dio! [...] A fare il taglia e incolla si diventa scemi.”

SIMONE RAMELLO, studente con stress post-traumatico causato da Art Attack.

La Terra è piatta o sferica? Per un topologo, la risposta è: *dipende* da come la si guarda. Sappiamo che vista nello spazio la Terra è una *sfera*; tuttavia, se ci troviamo in una *zona piana*, nei nostri dintorni appare sufficientemente piatta. In modo analogo, su un foglio i *triangoli* sono quelli ben noti con somma degli angoli interni un angolo piatto, se prendiamo tre punti ben distanti sulla Terra il “*triangolo*” che otteniamo ha somma maggiore! Com’è possibile?

Le **varietà topologiche** sono la risposta formale a ciò: una varietà topologica è uno spazio che localmente ha le stesse proprietà di uno spazio Euclideo reale. In particolare, in questa trattazione ci occuperemo principalmente di varietà topologiche di *dimensione 2* e di come poterle classificare a meno di omeomorfismi.

9.1 VARIETÀ TOPOLOGICHE

DEFINIZIONE 9.I.I. (LOCALMENTE EUCLIDEO).

Uno spazio topologico X si dice **localmente euclideo** di **dimensione n** se ogni punto di X ammette un intorno aperto omeomorfo ad una palla aperta B_ϵ di \mathbb{R}^n . Per ogni punto $x \in X$ si parla di **carta** (U, φ_x) , cioè la coppia dell’intorno aperto $U \in I(x)$ omeomorfo a \mathbb{R}^n e dell’omeomorfismo $\varphi_x : U \longrightarrow \mathbb{R}^n$.

OSSERVAZIONE. Equivalentemente, X è localmente euclideo se ogni punto di X ammette un aperto omeomorfo a \mathbb{R}^n . Questa definizione è lecita perché ogni palla aperta in \mathbb{R}^n è omeomorfa a \mathbb{R}^n e la composizione di omeomorfismi è un omeomorfismo.

DEFINIZIONE 9.1.2. (VARIETÀ TOPOLOGICA).

Uno spazio topologico X si dice **varietà topologica** di dimensione n se X è di Hausdorff, connesso, a base numerabile e localmente euclideo di dimensione n .

ESEMPI.

- \mathbb{R}^n è una varietà topologica di dimensione n .
- S^n è una varietà topologica compatta di dimensione n , in quanto per la proiezione stereografica si ha che $S \setminus \{\ast\} \cong \mathbb{R}$.
- $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è una varietà topologica compatta di dimensione n .
- Ogni aperto连通的 di una varietà topologica di dimensione n è una varietà topologica di dimensione n .

OSSERVAZIONE. La dimensione di una varietà topologica è *ben definita* per l'*invarianza della dimensione*.

OSSERVAZIONI.

1. Una varietà topologica è c.p.a.
2. Se X è una varietà topologica di dimensione n e Y è una varietà topologica di dimensione m allora $X \times Y$ è una varietà topologica di dimensione $n + m$.

DIMOSTRAZIONE.

I Consideriamo un punto $x_0 \in X$ e la sua componente c.p.a.:

$$C = \left\{ y \in X \mid \exists \alpha : I \longrightarrow X, \alpha(0) = x_0, \alpha(1) = y \right\}$$

Vogliamo dimostrare che C è aperto e chiuso. Notiamo che per ogni $y \in C$, essendo X localmente Euclideo, esiste un intorno aperto $U \in I(y)$ tale che $U \cong B_\varepsilon$, per qualche $\varepsilon > 0$. Poiché B_ε è un aperto c.p.a. di \mathbb{R}^n , anche U è c.p.a. per omeomorfismo. Ma allora, per giunzione di cammini, esiste un cammino da x_0 , passante per y e che congiunge un qualunque punto dell'intorno U , cioè $U \subseteq C$. Al variare di $y \in C$ trovo una collezione di carte $\{U_i\}_{i \in I}$ tale che $y \in U_i$ per qualche $i \in I$, quindi

$$C \subseteq \bigcup_{i \in I} U_i.$$

Per le osservazioni precedenti, $U_i \subseteq C, \forall i \in I$. Segue che

$$\bigcup_{i \in I} U_i \subseteq C,$$

quindi C coincide con l'unione degli aperti $\{U_i\}_{i \in I}$ e dunque è *aperto*.

Consideriamo ora $y \in X \setminus C$: poiché X è localmente euclideo, esiste un intorno aperto $U \in I(y)$ con $U \cong B_\varepsilon \subseteq \mathbb{R}^n$ per qualche $\varepsilon > 0$. In particolare, $U \cap C = \emptyset$, in quanto se così non fosse potrei sempre trovare un cammino passante per un punto in $U \cap C$ che connette x_0 con gli altri punti di U . Ma allora $U \subseteq X \setminus C$, $X \setminus C$ è intorno di ogni suo punto, cioè è *aperto* e pertanto C è *chiuso*. Ne consegue che C è un aperto e chiuso in X connesso con $C \neq \emptyset$, dato che $x_0 \in C$. Allora $C = X$ e dunque X è c.p.a..

II Sappiamo che $X \times Y$ è di Hausdorff, connesso e a base numerabile perché prodotto di spazi che lo sono. Consideriamo per ogni punto in X e in Y rispettivamente le carte (U, φ_x) e (V, φ_y) , con $\varphi_x : U \longrightarrow \mathbb{R}^n$ e $\varphi_y : V \longrightarrow \mathbb{R}^m$. Consideriamo, per ogni (x, y) :

$$\begin{aligned}\psi_{x,y} : U \times V &\longrightarrow \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \\ (x, y) &\longmapsto (\varphi_x(x), \varphi_y(y))\end{aligned}$$

Si vede che $\psi_{x,y}$ è continua, biettiva perché le componenti lo sono e l'inversa $\psi_{x,y}^{-1} = (\varphi_x^{-1}, \varphi_y^{-1})$ è continua perché sono ovviamente continue le inverse degli omeomorfismi. Dunque, poiché vale per ogni $(x, y) \in X \times Y$, allora $X \times Y$ è localmente euclideo di $\dim n + m$ in quanto $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \cong \mathbb{R}^{n+m}$. \square

ESEMPIO. $T = S^1 \times S^1$ è una varietà topologica di dimensione 2.

TEOREMA 9.I.1. (COMPATTO, CONNESSO, HAUSDORFF, LOCALMENTE EUCLIDEO IMPLICATA A BASE NUMERABILE).

Sia X uno spazio topologico compatto, connesso, Hausdorff e localmente euclideo di dimensione n . Allora X è a base numerabile, dunque X è una varietà topologica di dimensione n . \square

9.I.1 Dimensione 1

Analizziamo il caso delle varietà topologiche di dimensione 1, per esempio \mathbb{R} e S^1 .

TEOREMA 9.I.2. (CLASSIFICAZIONE DELLE VARIETÀ TOPOLOGICHE DI DIMENSIONE 1).
Ogni varietà topologica di dimensione 1 è omeomorfa a \mathbb{R} se non è compatta, oppure a S^1 se compatta. \square

OSSERVAZIONE. La retta con 2 origini (sez. 4.4.O.I, pag. 4.4.O.I) è un quoziente non Hausdorff, dunque non è una varietà topologica.

9.I.2 Dimensione 2

DEFINIZIONE 9.I.3. (SUPERFICIE TOPOLOGICA).

Una varietà topologica di dimensione 2 si dice **superficie topologica**.

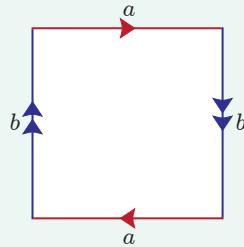
ESEMPI.

- Il piano \mathbb{R}^2 oppure $\mathbb{R}^2 \setminus \{n \text{ punti}\}$ sono superfici topologiche di dimensione 2 *non compatte*.
- La sfera S^2 è una superficie topologica compatta.
- Il toro $T = S^1 \times S^1$ è una superficie topologica compatta.
- Il piano proiettivo $P = \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ una superficie topologica compatta.

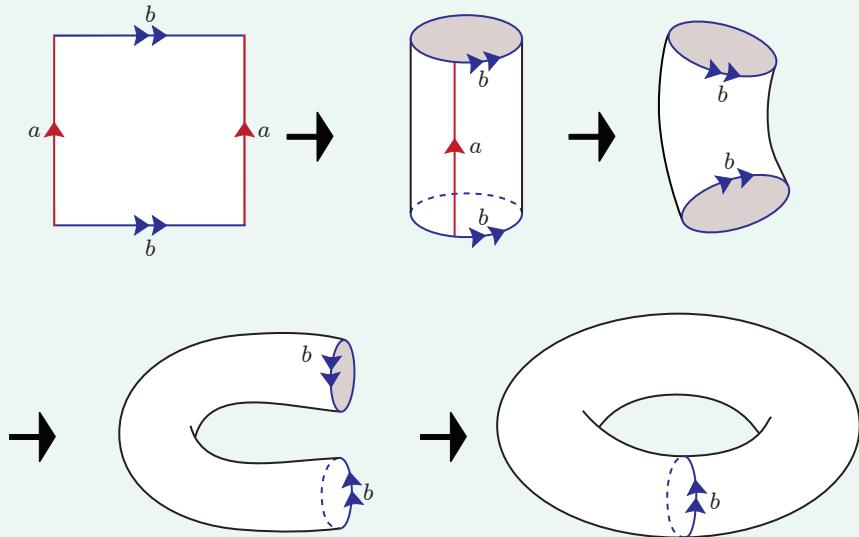
Vogliamo dare una classificazione delle superfici topologiche *compatte*. Innanzitutto, esaminiamo alcuni esempi di superfici compatte studiandole sul *modello piano*, di cui daremo successivamente una definizione formale.

ESEMPI (MODELLI PIANI).

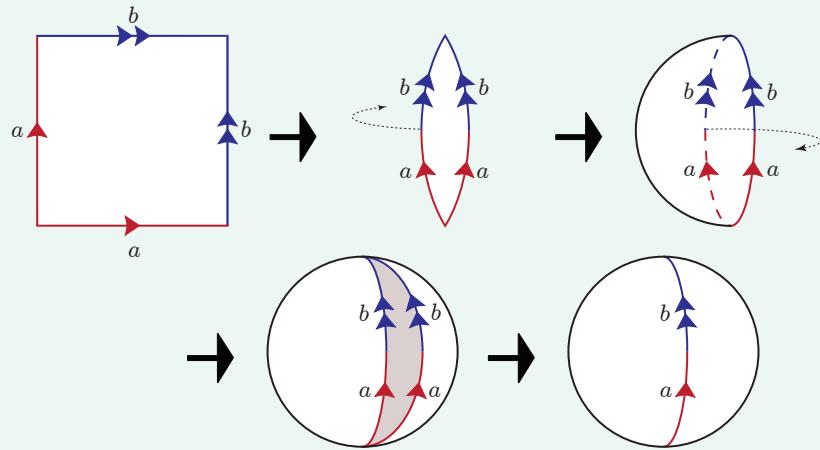
- Siccome $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ è un quoziente del disco, allora, a meno di omeomorfismo, lo si può anche vedere come un quoziente di $I \times I$ con una relazione di equivalenza sul bordo con parola *abab*.



- Anche il **toro** si può vedere come quoziente di $I \times I$ con parola $aba^{-1}b^{-1}$.



- Vediamo S^2 come quoziente di $I \times I$ con parola $bb^{-1}a^{-1}a$.

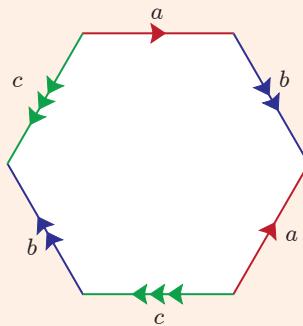


OSSERVAZIONE. Sia $P \subset \mathbb{R}^2$ un poligono pieno con un numero *pari* di lati. Sia \sim una relazione di equivalenza che identifica i lati a 2 a 2. Allora $S := P/\sim$ è una *superficie topologica*

compatta, infatti:

1. P è connesso e compatto implica che S è connesso e compatto.
2. S è localmente euclideo di dimensione 2. Infatti, sia $p \in S$:
 - se p viene da un *punto interno* al poligono, si sceglie un intorno aperto U centrato in tale punto tale che $U \cap \partial P = \emptyset$, in modo che $\pi(U) \cong U$ sia intorno aperto di p ;
 - se p viene da un punto interno ad un *lato*, grazie all'identificazione dei lati a due a due si ha che passando al quoziente, cioè un intorno aperto di p omeomorfo ad un disco aperto;
 - se p viene da un *vertice*, siccome i vertici vengono identificati con i vertici, analogamente al caso dei lati si ottiene un intorno aperto di p in S omeomorfo ad un disco aperto di \mathbb{R}^2 .
3. S è di Hausdorff.

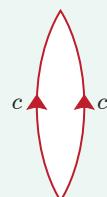
Poiché $l_i \cong [0, 1]$, nella relazione di equivalenza, due lati vengono identificati scegliendo un omeomorfismo $\varphi : l_1 \longrightarrow l_2$, in modo che $p_1 \in l_1 \sim \varphi(p) \in l_2$ e φ manda vertici in vertici. Il poligono P con la relazione di equivalenza sui lati è detto un **modello piano** della superficie S e può essere schematizzato con una *sequenza di lettere* detta **parola**. Ad esempio, per la parola $aba^{-1}cbc^{-1}$ si ottiene il modello piano seguente:



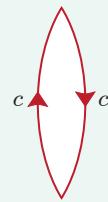
Si noti che il modello piano di una superficie compatta *non è unico*.

ESEMPI.

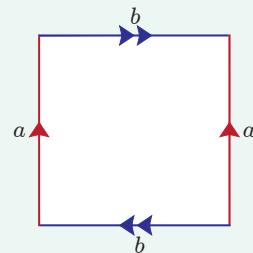
- Abbiamo già visto il modello piano di S^2 sul *quadrato*; per la costruzione effettuata, possiamo unire la sequenza di lati ab in un unico lato c in modo da ottenere un modello costituito da un poligono *improprio a due lati*, con parola cc^{-1} :



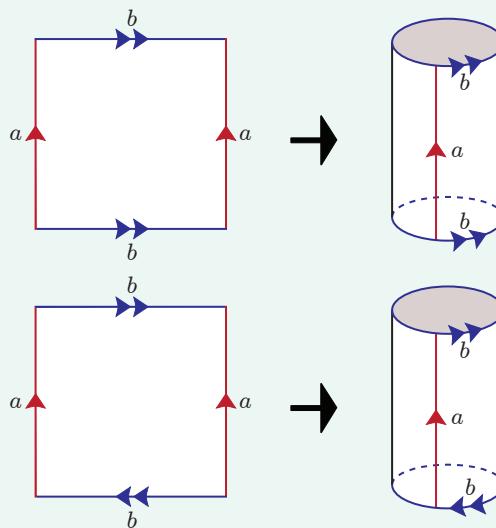
- Anche il modello piano di $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ sul *quadrato* può essere trasformato in uno sul poligono a due lati, unificando ba per ottenere un unico lato c e un modello con parola cc :



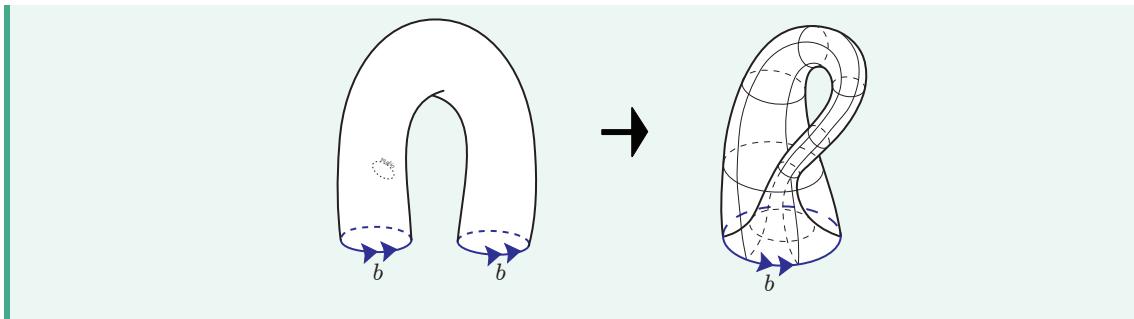
- La **bottiglia di Klein** K è la superficie compatta data dal modello piano:



Confrontiamo la costruzione della bottiglia di Klein con la costruzione del *toro*, vista precedentemente. Innanzitutto otteniamo in entrambi il cilindro $S^1 \times I$ con la relazione di equivalenza sul *bordo*; notiamo che nella bottiglia di Klein (il modello inferiore nella figura sotto) il “verso” rispetto al quale *incolleremo* i bordi è uno l’opposto dell’altro.



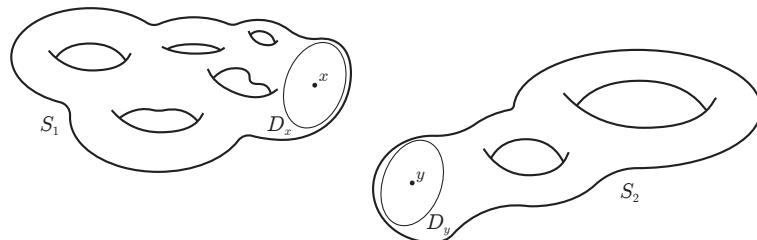
Questo comporta che la bottiglia di Klein *non* può essere rappresentata in \mathbb{R}^3 ; tuttavia, possiamo visualizzarla in modo improprio operando un “*taglio*” nella superficie e compenetrando uno dei due estremi del cilindro nella figura, come di seguito.



9.2 SOMMA CONNESSA DI SUPERFICI COMPATTE

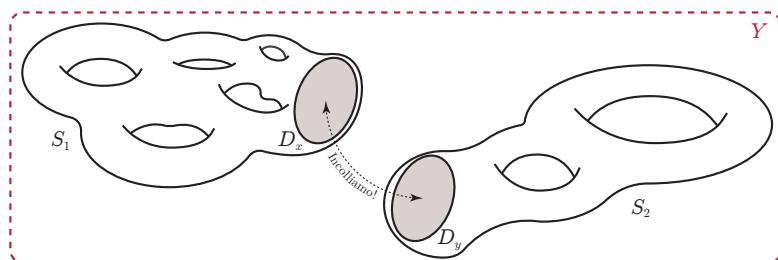
Siano S_1 e S_2 superfici compatte e siano $x \in S_1$ e $y \in S_2$. Siano $D_x \subset S_1$ e $D_y \subset S_2$ intorni di x e y rispettivamente, omeomorfi entrambi ad un disco chiuso $D \subset \mathbb{R}^2$ tramite h :

$$h: D_x \xrightarrow{\sim} D_y$$



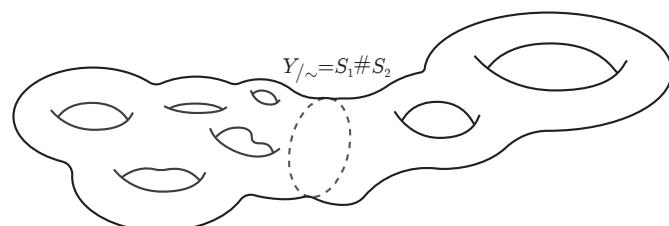
Togliamo dalle due superfici gli interni dei dischetti, creando dunque lo spazio

$$Y := (S_1 \setminus D_x^\circ) \sqcup (S_2 \setminus D_y^\circ).$$



Incolliamo ora i due pezzi di Y lungo i bordi dei dischi, cioè mettiamo su Y la seguente relazione di equivalenza:

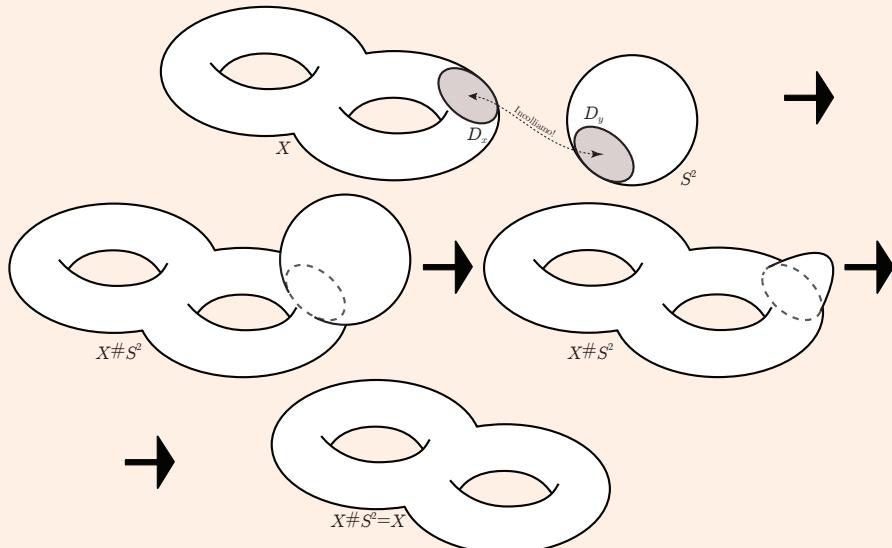
$$x_1 \sim y_1 \iff x_1 = y_1 \text{ oppure } x_1 \in \partial D, y_1 \in \partial D \text{ e } y_1 = h(x_1), \text{ o viceversa}$$



Enunciamo ora qualche fatto che *non* dimostriamo:

- il quoziente è ancora una superficie topologica, che chiamiamo **somma connessa** $S_1 \# S_2$ di S_1 e S_2 ;
- la somma connessa $S_1 \# S_2$, a meno di omeomorfismo, *non dipende* dalle scelte fatte (i punti x e y , gli intorni D_x e D_y , l'omeomorfismo h) ma soltanto da S_1 e da S_2 ;
- la somma connessa di superfici compatte è, a meno di omeomorfismi, *commutativa* e *associativa*:
 - ◊ **Commutativa:** $S_1 \# S_2 \cong S_2 \# S_1$.
 - ◊ **Associativa:** $(S_1 \# S_2) \# S_3 \cong S_1 \# (S_2 \# S_3)$.
- se S_1 , S_2 sono superfici compatte, allora $S_1 \# S_2$ è una superficie compatta.

OSSERVAZIONE. Sia X una superficie compatta. Allora $X \# S^2 \cong X$. Infatti, $S^2 \setminus D_y^\circ$ è omeomorfo ad un *disco chiuso* in \mathbb{R}^2 . Dato che stiamo togliendo un disco anche ad X per poi aggiungerne un altro, ritroviamo X a meno di omeomorfismi.

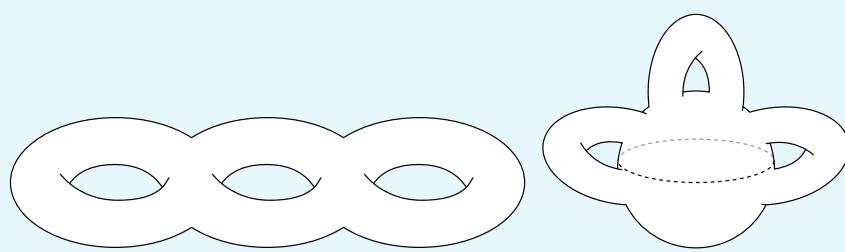


DEFINIZIONE 9.2.1. (SOMMA DI TORI).

Indichiamo con T_g la **somma connessa di $g \geq 1$ tori**:

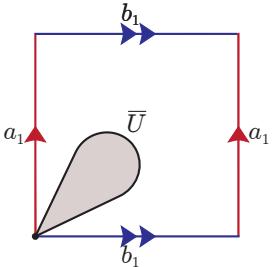
$$T_g = \underbrace{T \# \dots \# T}_{g \text{ volte}} \quad g \geq 1 \quad (T_1 = T)$$

T_g può essere visualizzato sia come "ciambella con g buchi", sia come "sfera con g manici".

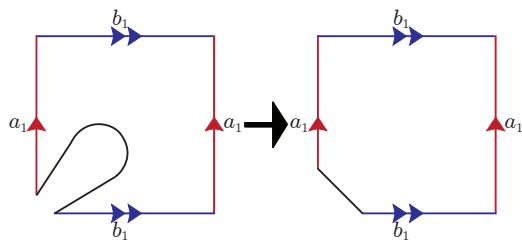


9.2.0.1 Rappresentazione della somma connessa tramite modelli piani

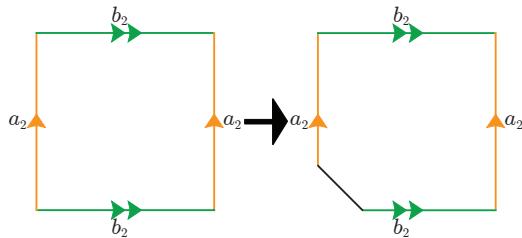
Supponiamo che S_1 e S_2 abbiano entrambe un modello piano, rappresentato da una parola. Ad esempio, prendiamo come S_1 un toro, con parola $a_1 b_1 a_1^{-1} b_1^{-1}$. Scegliamone un vertice e prendiamo un disco \bar{U} passante per il vertice che non tocca il resto del bordo.



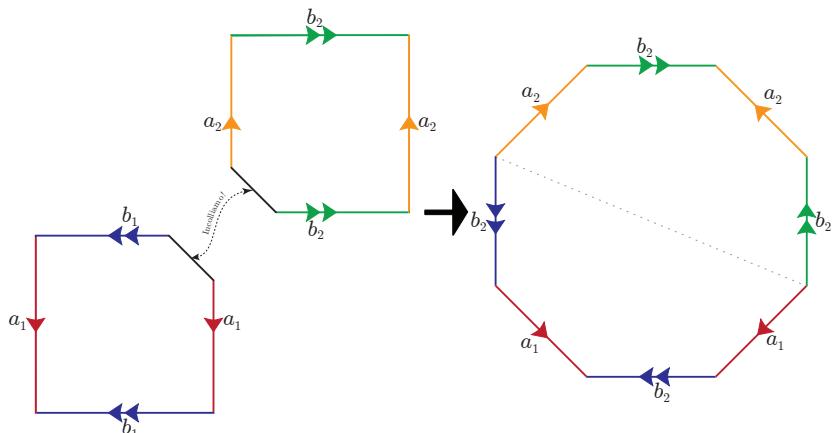
Per fare la somma connessa, togliamo U :



Facciamo lo stesso con la seconda superficie, S_2 , che in questo esempio è anch'essa un toro di parola $a_2 b_2 a_2^{-1} b_2^{-1}$:



Infine, *incolliamo* lungo i due nuovi lati creati bucando le due superfici:



Il modello ottenuto è un modello piano per $S_1 \# S_2$, la cui parola associata è ottenuta per *concatenazione*:

$$\underbrace{a_1 b_1 a_1^{-1} b_1^{-1}}_{\text{modello piano di } S_1} \quad \underbrace{a_2 b_2 a_2^{-1} b_2^{-1}}_{\text{modello piano di } S_2}$$

ESEMPIO. Il toro T è dato dalla parola $aba^{-1}b^{-1}$. Allora $T_g = T \# \dots \# T$ è un quoziente con $4g$ lati e ha un modello piano dato dalla parola:

$$a_1 b_1 a_1^{-1} b_1^{-1} a_2 b_2 a_2^{-1} b_2^{-1} \dots a_g b_g a_g^{-1} b_g^{-1}$$

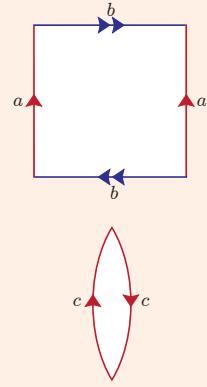
DEFINIZIONE 9.2.2. (SOMMA CONNESSA DI n PIANI PROIETTIVI).

Preso il *piano proiettivo reale* $P = \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$, definiamo la **somma connessa di n piani proiettivi** come:

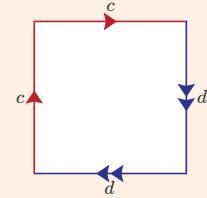
$$P_n = \underbrace{P \# \dots \# P}_{n \text{ volte}} \quad n \geq 1 \quad (P_1 = P)$$

OSSERVAZIONE. Mostriamo che la *bottiglia di Klein* altro non è che la somma connessa di due piani proiettivi, cioè $K = P \# P = P_2$.

K ha il modello piano quadrato con parola $aba^{-1}b$, come nella figura a fianco.

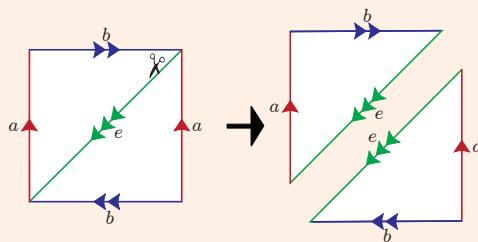


Abbiamo visto inoltre come $P = \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ ha un modello piano a due lati con parola cc .

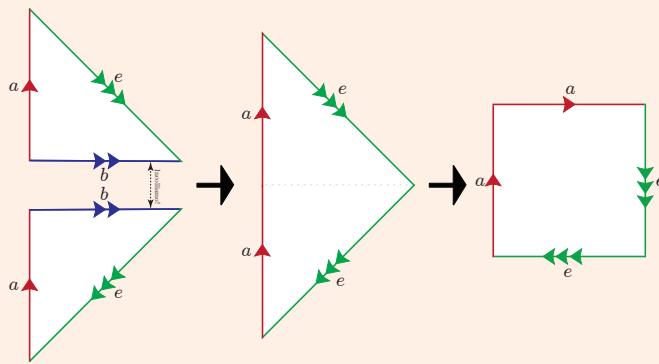


Pertanto, per le osservazioni precedenti, la somma connessa di due piani proiettivi $P \# P$ ha il modello piano dato dalla parola $ccdd$.

Vogliamo vedere che $aba^{-1}b$ e $ccdd$ danno la stessa superficie. Partiamo dal primo modello e tagliamo lungo la diagonale:



Incolliamo lungo il lato b :

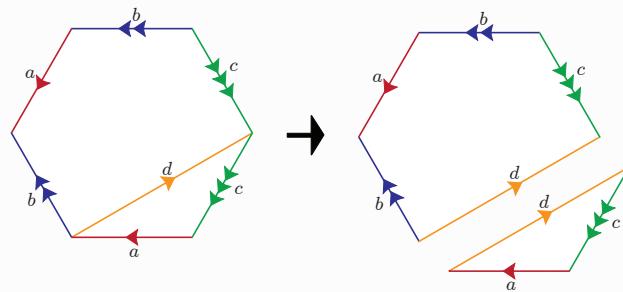


Infatti, otteniamo come modello $aaee$, che corrisponde a $P \# P$.

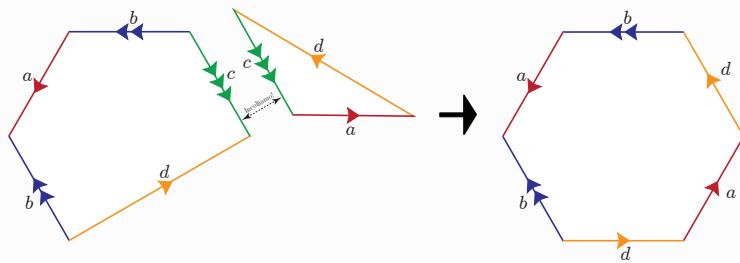
LEMMA 9.2.1. (SOMMA CONNESSA TORO-PIANO PROIETTIVO E BOTTIGLIA DI KLEIN-PIANO PROIETTIVO.).

$$T \# P = K \# P = P \# P \# P$$

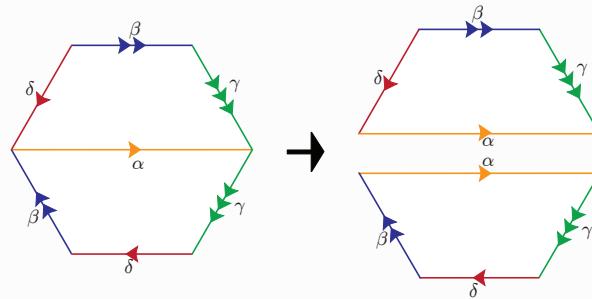
DIMOSTRAZIONE. Sappiamo già che, essendo $K = P \# P$, allora $K \# P = P \# P \# P$. Vogliamo invece mostrare ora che $T \# P$ sia uguale a $K \# P$. Facciamo un procedimento di taglia e incolla, partendo da $T \# P$, modello piano con parola $aba^{-1}b^{-1}cc$:



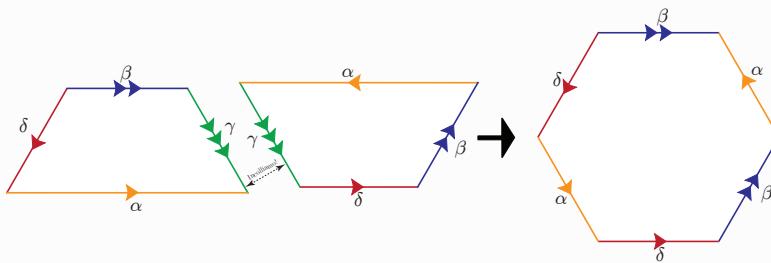
Incolliamo lungo c :



Otteniamo un modello piano di $T \# P$ che può essere descritto dalla parola $dadbab^{-1}$. Prendiamo adesso $K \# P$, di parola $\underbrace{\delta\beta\delta^{-1}\beta}_{K} \gamma\gamma \underbrace{P}_{P}$:



Incolliamo lungo γ :



Otteniamo un modello piano di $K \# P$ che può essere descritto dalla parola $\delta\alpha\delta\beta\alpha\beta^{-1}$, che corrisponde lettera per lettera al modello $T \# P$. \square

COROLLARIO 9.2.1. (SOMMA CONNESSA TORI-PIANI PROIETTIVI).

Se $g \geq 1$ e $n \geq 1$, si ha

$$T_g \# P_n = P_{n+2g}.$$

DIMOSTRAZIONE. Se $g = 1$:

$$T \# P_n = T \# \overline{P_3} \# P_{n-1} = P_3 \# P_{n-1} = P \# P_{n+2}$$

Procediamo per induzione su g ; se è vero per $g - 1$, allora:

$$T_g \# P_n = T \# T_{g-1} \# P_n = T \# P_{n+2g-2} = T \# P \# P_{n+2g-3} = P_3 \# P_{n+2g-3} = P_{n+2g}$$

\square

9.3 CLASSIFICAZIONE DELLE SUPERFICI TOPOLOGICHE COMPATTE

TEOREMA 9.3.1. (CLASSIFICAZIONE DELLE SUPERFICI TOPOLOGICHE COMPATTE).

Ogni superficie topologica compatta è omeomorfa a S^2 , T_g per qualche $g \geq 1$ oppure P_n per qualche $n \geq 1$. Inoltre, tali superfici sono tutte distinte, ovvero:

- $T_g \not\cong T_{g'}$ se $g \neq g'$.
- $P_n \not\cong P_{n'}$ se $n \neq n'$.
- $T_g \not\cong P_n \forall n \geq 1, \forall g \geq 1$.
- $S^2 \not\cong T_g \forall g \geq 1$.
- $S^2 \not\cong P_n \forall n \geq 1$.

Per la dimostrazione del teorema abbiamo bisogno di definire cos'è una *triangolazione*.

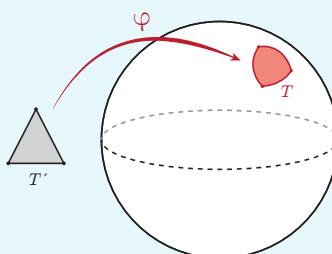
9.3.1 Triangolazione

DEFINIZIONE 9.3.1. (TRIANGOLO GEOMETRICO).

Sia S una superficie compatta. Un **triangolo geometrico** T in S è un'applicazione

$$\varphi : T' \longrightarrow T \subseteq S,$$

dove $T' \subseteq \mathbb{R}^2$ è un triangolo *non* degenere (compreso dell'interno), inteso nel senso tradizionale del termine, mentre φ è un omeomorfismo. I **vertici** e i **lati** di T sono le immagini tramite φ dei vertici e dei lati di T' .



DEFINIZIONE 9.3.2. (TRIANGOLAZIONE).

Sia S una superficie compatta. Una **triangolazione** di S è una collezione *finita* di triangoli geometrici T_1, \dots, T_r in S tale che:

1. $S = T_1 \cup \dots \cup T_r$.
2. $\forall i \neq j$ si ha che $T_i \cap T_j$ può essere una di queste tre possibilità:
 - \emptyset ;
 - un *vertice* di entrambi i triangoli;
 - un *lato* di entrambi i triangoli.

Una superficie compatta S si dice **triangolabile** se ammette una triangolazione.

ESEMPIO. Il **tetraedro** dà una triangolazione della sfera con 4 triangoli.

Enunciamo ora un teorema, di cui *non* daremo dimostrazione, che ci servirà successivamente per poter classificare le superfici compatte direttamente con i loro modelli piani associati.

TEOREMA 9.3.2. (TEOREMA DI RADÒ, 1925).

Ogni superficie compatta è triangolabile. □

COROLLARIO 9.3.1. (OGNI SUPERFICIE COMPATTA S HA UN MODELLO PIANO).

DIMOSTRAZIONE. Per il teorema di Radò, S ammette una triangolazione T_1, \dots, T_r . Riportiamo gli r triangoli nel piano, con i lati identificati. Incolliamo poi i lati uno ad uno fino ad ottenere un unico poligono con delle identificazioni sui lati. □

9.3.2 Dimostrazione del teorema di classificazione: prima parte

La prima parte della dimostrazione del teorema di classificazione si occupa di dimostrare che *tutte le superfici compatte sono omeomorfe a S^2 , T_g o P_n* . Grazie al corollario appena dimostrato, possiamo studiare direttamente il *modello piano* associato alla superficie compatta S in

esame, cioè studieremo un *poligono* con i lati identificati a 2 a 2. Diamo una nomenclatura utile.

DEFINIZIONE 9.3.3. (COPPIE DI LATI).

Nel modello piano, una *coppia di lati* identificati tra di loro:

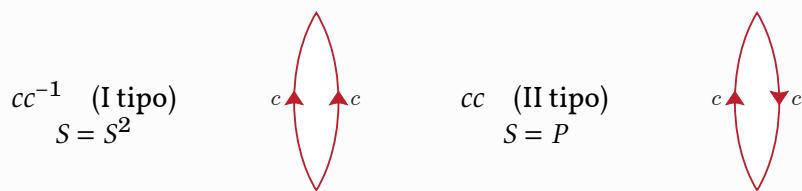
- è del **primo tipo** se, percorrendo il bordo del poligono, i due lati compaiono con *orientazione opposta*;
- è del **secondo tipo** se, percorrendo il bordo del poligono, i due lati compaiono con *la stessa orientazione*.

ESEMPIO. Nella *bottiglia di Klein K*, modello con parola $aba^{-1}b$, i lati a sono del I tipo, mentre i lati b sono del II tipo.

La dimostrazione è *costruttiva*: procederemo passo per passo, da un modello piano di una qualunque superficie compatta ad ottenere una delle superfici citate nel teorema con un **algoritmo di taglia e incolla**.

DIMOSTRAZIONE.

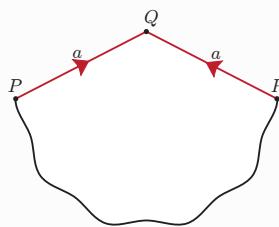
Passo 0: se nel modello piano ci sono solo 2 lati abbiamo finito. Infatti, abbiamo solo due superfici con un modello di questo tipo, che abbiamo già visto:



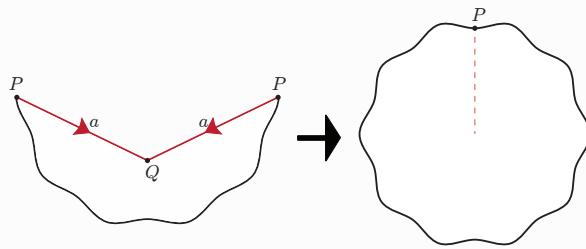
Possiamo supporre che nel modello piano c'è un numero di lati maggiore di 4.

Passo 1: eliminazione delle coppie adiacenti del I tipo.

Supponiamo che nel modello piano ci sia una coppia di lati *adiacenti* del I tipo, come in figura:



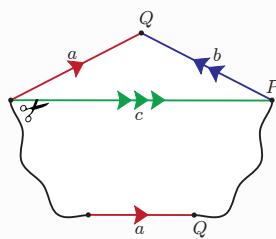
Incolliamo i lati a della coppia; in questo modo, otteniamo un nuovo modello piano omeomorfo al primo con due lati in meno:



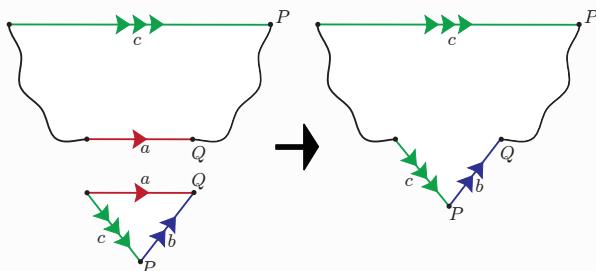
Ripetiamo il passo 1 finché eliminiamo tutte le coppie adiacenti del I tipo. Se alla fine abbiamo due soli lati, ricadiamo nel passo 0 e abbiamo già finito la dimostrazione.

Passo 2: riduzione dei vertici a un'unica classe di equivalenza.

Supponiamo che i vertici del poligono *non* siano tutti equivalenti. Dunque, esisterà un lato *b* i cui due vertici *P* e *Q* *non* sono equivalenti:

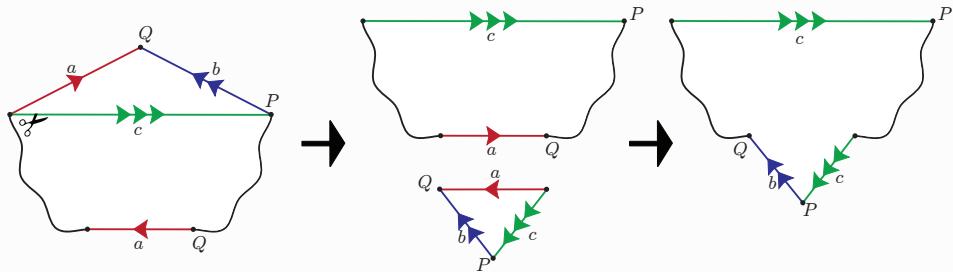


Consideriamo il secondo lato *a* con vertice *Q* e, facendo un taglio come in figura, incolliamo il lato *a*:



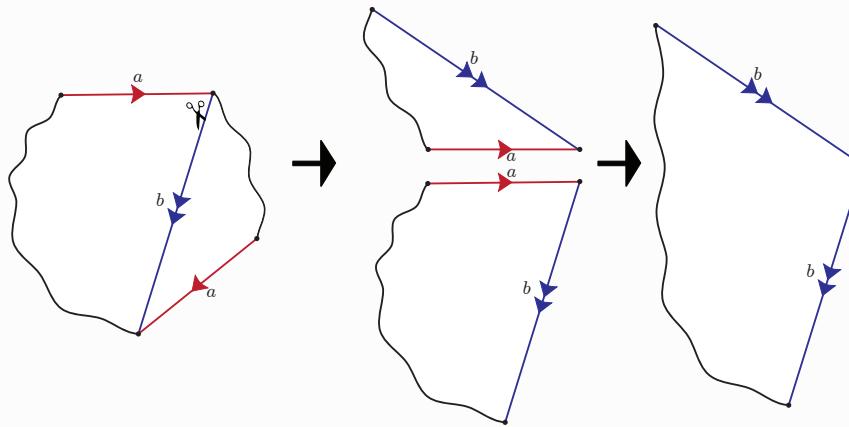
Abbiamo ora un vertice *Q* *in meno* e un vertice *P* *in più*. Ripetiamo questa operazione facendo via via diminuire i vertici *Q*. Quando rimane solo un vertice *Q* deve essere parte di una coppia adiacente del I tipo; possiamo pertanto incollare il lato *a* facendo scomparire il vertice *Q*. Alternando i passi 1 e 2 arriviamo ad un modello piano con tutti i vertici identificati e senza coppie adiacenti del I tipo.

Osservazione. Quando incolliamo lungo una coppia di lati del I tipo *non* ribaltiamo i lati, dunque le restanti coppie mantengono il tipo. Al contrario, quando invece incolliamo lungo una coppia di lati del II tipo, i lati restanti *possono* cambiare tipo. Ad esempio, nel passo 2, se *a* è del primo tipo (come nelle figure precedenti) anche il lato *c* di taglio è del I tipo e le restanti coppie *non* cambiano tipo. Invece, se *a* è del II tipo, il lato *c* è del II tipo:



In ogni caso, l'esistenza di *almeno una coppia di lati del II tipo è mantenuta* dal passo 2.
Rendere adiacenti le coppie del II tipo.

Supponiamo che ci sia una coppia di lati *a* non adiacenti del II tipo. Operiamo un taglio *b* tra gli estremi finali della coppia stessa:

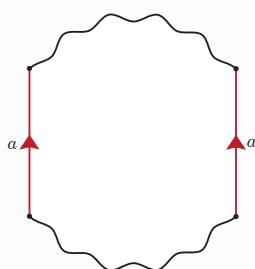


In questo modo rendiamo adiacenti tutte le coppie del II tipo.
Se ci sono solo *coppie del II tipo*, abbiamo ottenuto una parola della forma

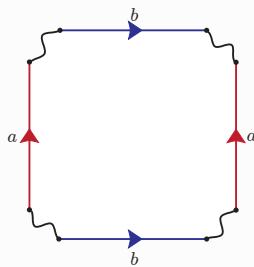
$$a_1 a_1 a_2 a_2 \dots a_n a_n \implies [S \cong P_n]$$

Passo 4: Raggruppare le coppie del I tipo.

Supponiamo che nel modello piano ci sia almeno una coppia del primo tipo, non adiacente per i passi precedenti:

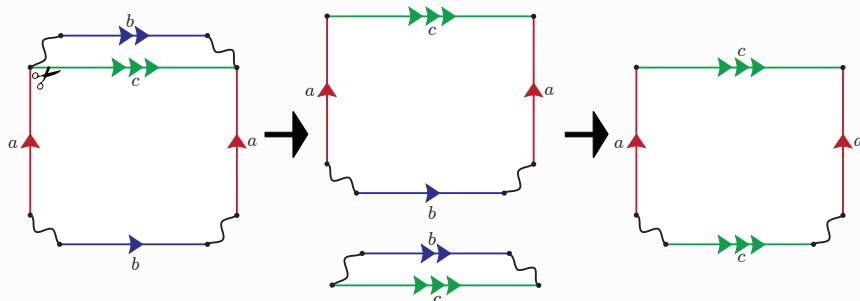


Allora deve esistere un'altra coppia di lati del I tipo tali che queste coppie si separino a vicenda. Infatti, i vertici sono tutti identificati tra loro, in particolare lo sono i due vertici di *a*. In altre parole, deve esistere un lato *b* nella parte superiore identificato ad un lato *b* nella parte inferiore:

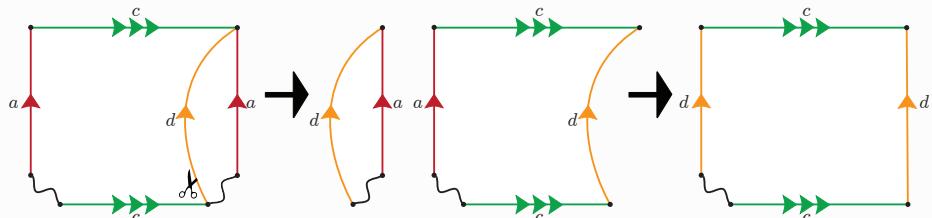


Siccome i lati b non sono adiacenti e abbiamo già reso adiacenti tutte le coppie di lati del II tipo, b deve essere una coppia di lati del I tipo. Operiamo due taglio e incolla per raggruppare le due coppie.

4.1 Taglio un lato c lungo gli estremi finali di a nella stessa direzione di b e incollo b :



4.2 Taglio un lato d lungo gli estremi finali di c nella stessa direzione di a e incollo a :



In queste operazioni incolliamo lungo coppie del I tipo, pertanto i tipi delle coppie *non cambiano!*

- Se nel modello piano compaiono solo coppie del I tipo, dopo un numero finito di passi otteniamo la parola

$$a_1 b_1 a_1^{-1} b_1^{-1} a_2 b_2 a_2^{-1} b_2^{-1} \dots a_n b_n a_n^{-1} b_n^{-1} \implies [S \cong T_g].$$

- Se invece nel modello piano compaiono sia coppie adiacenti del II tipo, sia sequenze $aba^{-1}b^{-1}$ di coppie del I tipo, allora S è data dalla somma connessa di tori e piani proiettivi, con almeno un piano proiettivo, pertanto per il corollario 9.2.1 (pag. 148) segue che $[S \cong P_n]$. \square

OSSERVAZIONE. Si ottiene sempre un piano proiettivo se e solo nel modello iniziale c'è almeno una coppia di lati del II tipo perché i passi mantengono il tipo.

9.4 ORIENTABILITÀ

DEFINIZIONE 9.4.1. (NASTRO DI MÖBIUS).

Definiamo il **nastro di Möbius** (aperto) $N_0 \subseteq \mathbb{R}^3$ come lo spazio $[0, 1] \times (0, 1)$ (mentre si considera $[0, 1] \times [0, 1]$ nel caso chiuso N) con i lati quozientati come in figura.



OSSERVAZIONE. N_0 è una superficie topologica, ma *non* è compatta in quanto *non* è chiusa.

INTUITIVAMENTE... Immaginiamo di avere una *figura bidimensionale* posta sulla sfera S^2 ; essa è libera di muoversi su di essa. Qualunque percorso chiuso essa faccia, la figura tornerà al punto di partenza *esattamente come era partita*. Prendiamo invece il *nastro di Möbius*. Dopo un percorso attorno al nastro, la figura torna al punto di partenza non com'era partita, bensì ci ritorna con la sua *immagine speculare!* Oltre a questo strano avvenimento, notiamo che la figura nel caso della sfera percorre sempre e solo un percorso sull'esterno o sull'interno della sfera, ma *mai* contemporaneamente su entrambi. Nel caso del nastro di Möbius, la figura percorre l'*intera superficie* in un unico percorso.

In questi termini, diciamo che la sfera è una superficie **orientabile**: non esistono percorsi che mi ribaltano una figura piana su di essa e (vista come superficie in \mathbb{R}^3) ho due lati ben distinti, l'interno e l'esterno della sfera. Il nastro di Möbius, invece, **non è orientabile**: la figura si *ribalta* e, allo stesso tempo, percorre tutta la superficie; in altre parole, non esiste un "interno" o un "esterno" del nastro.

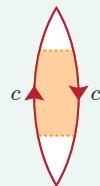
I comportamenti sul nastro di Möbius che abbiamo appena osservato si presentano anche in superfici come il *piano proiettivo reale* o la *bottiglia di Klein*; in particolare, si ha questo proprio perché possiamo identificare su di esse un percorso esattamente *analogo* a quello visto sul nastro di Möbius. Possiamo formalizzare l'*orientabilità* utilizzando questo principio.

DEFINIZIONE 9.5.1. (ORIENTABILITÀ).

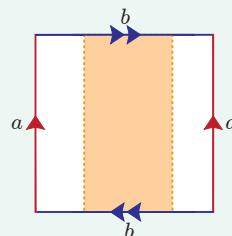
Una superficie topologica si dice **orientabile** se *non* contiene un sottospazio omeomorfo al nastro di Möbius (aperto o chiuso). Altrimenti si dice **non orientabile**.

ESEMPI.

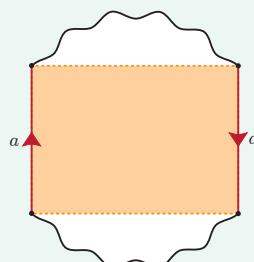
- N_0 *non* è orientabile.
- $P = \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ *non* è orientabile:



- K non è orientabile:



- Una superficie il cui modello piano contiene una coppia di lati del II tipo non è orientabile:



OSSERVAZIONE.

1. S^2 e T_g sono orientabili $\forall g \geq 1$.
2. Se una superficie compatta è omeomorfa a un sottospazio di \mathbb{R}^3 , allora è orientabile ed è rappresentabile.

OSSERVAZIONE. L'orientabilità è una proprietà topologica, cioè è invariante per omeomorfismi.

9.5.1 Dimostrazione del teorema di classificazione: seconda parte

Noto ciò, con il concetto di orientabilità possiamo fare un passettino avanti nella classificazione delle superfici.

COROLLARIO 9.5.1. (SFERA, TORI E PIANI PROIETTIVI NON SONO OMEOMORFI).

$$S^2 \not\cong P_n \quad \forall n \geq 1$$

$$T_g \not\cong P_n \quad \forall n \geq 1, \forall g \geq 1$$

□

COROLLARIO 9.5.2. (ORIENTABILE SE E SOLO SE IL MODELLO PIANO NON HA LATI DEL II TIPO).

Sia S una superficie compatta con un suo modello piano. Allora S è orientabile se e solo se il modello non contiene coppie di lati del II tipo.

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) Se c'è una coppia di lati del II tipo, costruiamo facilmente un nastro di Möbius collegandone gli estremi.

\Leftarrow) Applicando l'algoritmo del taglia e incolla, se non ci sono lati del II tipo otteniamo una superficie omeomorfa a S^2 o a T_g , entrambe superfici orientabili. \square

9.6 SUDDIVISIONE DI UNA SUPERFICIE COMPATTA

DEFINIZIONE 9.6.1. (LATO).

Un **lato** in S superficie compatta è un sottospazio $L \subseteq S$ con un'applicazione continua

$f : [0, 1] \longrightarrow L$ tale che valga una delle due proprietà seguenti:

- f è omeomorfismo tra $[0, 1]$ e L ;
- f è iniettivo su $[0, 1]$, $f(0) = f(1)$ e f induce un omeomorfismo tra L e S^1 , cioè f è un'*identificazione*.

Definiamo come **vertici** del lato, rispetto ai due casi sopra:

- $f(0)$ e $f(1)$;
- $f(0)$.

DEFINIZIONE 9.6.2. (SUDDIVISIONE DI UNA SUPERFICIE COMPATTA).

Una **suddivisione** \mathcal{S} di una superficie compatta S è data da:

- un sottoinsieme finito V di S , i cui punti sono detti **vertici**;
- un insieme finito L_1, \dots, L_m in S di lati;

tali che:

1. $\forall L, L_i \cap V = \{\text{vertici di } L_i\}$;
2. $\forall i \neq j, L_i \cap L_j \subseteq V$;
3. $S \setminus (L_1 \cup \dots \cup L_m)$ ha un numero *finito* di componenti connesse dette **facce** della suddivisione e ogni faccia è omeomorfa a un disco aperto di \mathbb{R}^2 .

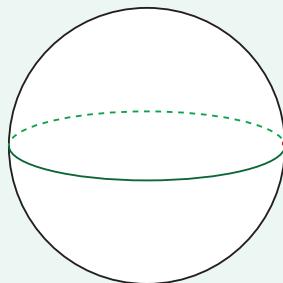
ESEMPIO. Una **triangolazione** T_1, \dots, T_r di S induce *sempre* una suddivisione, in cui:

- $V = \text{vertici di } T_1, \dots, T_r$.
- $L_1, \dots, L_m = \text{lati di } T_1, \dots, T_r$.
- Facce = interni di T_1, \dots, T_r .

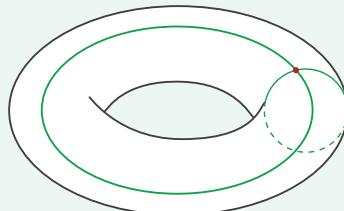
Pertanto, ogni superficie compatta ammette almeno una suddivisione perché esiste sempre una triangolazione per il *Teorema di Radò*.

ESEMPI.

- S^2 ha una suddivisione (ulteriore a quella data dal tetraedro) data da un **unico vertice**, un **unico lato** e **due facce**.



- Il toro ha una suddivisione data da un **unico vertice**, **due lati** e un'**unica faccia**.



9.7 CARATTERISTICA DI EULERO

DEFINIZIONE 9.7.1. (CARATTERISTICA DI EULERO DI UNA SUDDIVISIONE).

Data una suddivisione \mathcal{S} di una superficie compatta S , essa avrà:

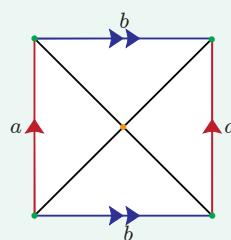
- v vertici;
- e lati;
- f facce.

La **caratteristica di Euler** di S rispetto alla suddivisione \mathcal{S} è

$$\chi(S, \mathcal{S}) = v - e + f \in \mathbb{Z}$$

ESEMPI.

- Il **tetraedro** ha 4 vertici, 6 lati e 4 facce, pertanto S^2 ha come caratteristica di Euler $\chi(S, \mathcal{S}_1) = 4 - 6 + 4 = 2$.
- La suddivisione della sfera precedente, descritta da $(v, e, f) = (1, 1, 2)$, ha caratteristica di Euler $\chi(S, \mathcal{S}_1) = 1 - 1 + 2 = 2$.
- Il toro ha una suddivisione $(v, e, f) = (1, 2, 1)$, con caratteristica di Euler $\chi(S, \mathcal{S}) = 1 - 2 + 1 = 0$.
- Possiamo costruire una suddivisione alternativa del toro direttamente sul modello piano, nel modo seguente:



Abbiamo $(v, e, f) = (2, 6, 4)$ con caratteristica di Euler $\chi(S, \mathcal{S}) = 2 - 6 + 4 = 0$.

Notiamo che, in questi esempi, suddivisioni diverse di una stessa superficie hanno stessa

caratteristica di Eulero. Questo *non* è un caso: il seguente teorema, che non dimostreremo, ci garantisce ciò.

TEOREMA 9.7.1. (CARATTERISTICA DI EULERO INDIPENDENTE DALLA SUDDIVISIONE).

Date due suddivisioni \mathcal{S}_1 e \mathcal{S}_2 della stessa superficie compatta S , si ha:

$$\chi(S, \mathcal{S}_1) = \chi(S, \mathcal{S}_2)$$

□

DEFINIZIONE 9.7.2. (CARATTERISTICA DI EULERO DI UNA SUPERFICIE).

Sia S una superficie compatta. La **caratteristica di Eulero** $\chi(S) \in \mathbb{Z}$ è la caratteristica di Eulero di una qualsiasi suddivisione di S .

COROLLARIO 9.7.1. (LA CARATTERISTICA DI EULERO È PROPRIETÀ TOPOLOGICA).

DIMOSTRAZIONE. Siano S_1 e S_2 due superfici compatte omeomorfe tra di loro e sia \mathcal{S}_1 una suddivisione di S_1 . Usando l'omeomorfismo, costruiamo una suddivisione \mathcal{S}_2 di S_2 con lo stesso numero di vertici, lati e facce di \mathcal{S}_1 . Allora:

$$\chi(S_1) = \chi(S_1, \mathcal{S}_1) = \chi(S_2, \mathcal{S}_2) = \chi(S_2)$$

□

ESEMPI.

- $\chi(S^2) = 2$
- $\chi(T) = 0$

9.7.1 Dimostrazione del teorema di classificazione: terza e ultima parte

Forti di questo nuovo invarianto per omeomorfismi, possiamo concludere la dimostrazione del teorema di classificazione delle superfici compatte. Innanzitutto, vediamo per bene che relazione c'è tra la caratteristica di Eulero e il modello piano di una superficie.

OSSERVAZIONE. Sia S una superficie compatta avente un modello piano con $2n$ lati identificati a coppie. Esso dà una suddivisione nativa di S in cui:

- i *vertici* v sono le immagini in S dei vertici del poligono e il loro numero è il numero di classi di equivalenza sui vertici del modello piano;
- i *lati* n sono le immagini in S dei lati del poligono e il loro numero è il numero di coppie di lati del modello piano;
- c'è solo *una* faccia, data dall'immagine dell'interno del poligono.

In altre parole:

$$\chi(S) = v - n + 1$$

DIMOSTRAZIONE.

- P_n è espresso dalla parola $a_1a_1a_2a_2 \dots a_na_n$ e la suddivisione data dal modello piano ha un solo vertice, n lati e una faccia. Allora

$$\chi(P_n) = 1 - n + 1 = 2 - n \quad \forall n \geq 1.$$

In particolare,

$$\begin{aligned}\chi(P) &= 1 \\ \chi(K) = \chi(P_2) &= 0 = \chi(T),\end{aligned}$$

ma $T \not\cong K$ in quanto T è orientabile, mentre K non lo è. Notiamo che $\chi(P_n) \leq 1 \forall n \geq 1$ e $\chi(P_n) = 2 - n$ è una funzione iniettiva. Pertanto, se $n_1 \neq n_2$, allora $\chi(P_{n_1}) \neq \chi(P_{n_2})$ e, in quanto invariante per omeomorfismi, segue che $P_{n_1} \not\cong P_{n_2}$. In altre parole, tutte le superfici P_n sono non omeomorfe tra di loro.

- T_g è espresso dalla parola $a_1 b_1 a_1^{-1} b_1^{-1} \dots a_n b_n a_n^{-1} b_n^{-1}$ e la suddivisione data dal modello piano ha un solo vertice, $2g$ lati e una faccia. Allora

$$\chi(T_g) = 1 - 2g + 1 = 2 - 2g \quad \forall g \geq 1.$$

In particolare, se poniamo $T_0 = S^2$ come caso “degenero” di toro non bucato, $\chi(T_g)$ vale $\forall g \geq 0$. Dunque:

- la caratteristica di Eulero delle superfici orientabili è sempre minore o uguale a 2;
- $\chi(S) \leq 2$ per ogni superficie compatta.

Notiamo che $\chi(T_g) = 2 - 2g$ è una funzione iniettiva. Pertanto, se $g_1 \neq g_2$, allora $\chi(T_{g_1}) \neq \chi(T_{g_2})$ e, in quanto invariante per omeomorfismi, segue che $T_{g_1} \not\cong T_{g_2}$. In altre parole, tutte le superfici T_g sono non omeomorfe tra di loro. \square

9.7.2 Somma connessa e caratteristica di Eulero

LEMMA 9.7.1. (CARATTERISTICA DI EULERO DELLA SOMMA CONNESSA).

Siano S_1, S_2 due superfici compatte. Allora

$$\chi(S_1 \# S_2) = \chi(S_1) + \chi(S_2) - 2.$$

DIMOSTRAZIONE. Scegliamo una triangolazione (v_1, e_1, f_1) e (v_2, e_2, f_2) per S_1 e S_2 , rispettivamente. Per costruire $S_1 \# S_2$ scegliamo un triangolo su S_1 e uno su S_2 . Incolliamo le due superfici lungo i bordi di questi due triangoli. Otteniamo così una triangolazione per $S_1 \# S_2$ con (v_3, e_3, f_3) che soddisfa

$$\begin{cases} v_3 = v_1 + v_2 - 3 \\ e_3 = e_1 + e_2 - 3 \\ f_3 = f_1 - 1 + f_2 - 1 = f_1 + f_2 - 2 \end{cases}.$$

Allora

$$\chi(S_1 \# S_2) = v_3 - e_3 + f_3 = v_1 + v_2 - 3 - (e_1 + e_2 - 3) + f_1 + f_2 - 2 = \chi(S_1) + \chi(S_2). \quad \square$$

OSSERVAZIONE. Possiamo ora calcolare in un altro modo $\chi(P_n)$ e $\chi(T_g)$, per induzione:

$$\chi(P) = 1$$

$$\chi(P_2) = \chi(P \# P) = 1 + 1 - 2 = 0$$

$$\chi(P_n) = \chi(P \# P_{n-1}) = \chi(P_n) + \chi(P_{n-1}) - 2 = 1 + 2 - (n-1) - 2 = 2 - n.$$

In modo analogo per T_g :

$$\chi(T) = 0$$

$$\chi(T_2) = \chi(T \# T) = 0 + 0 - 2 = -2$$

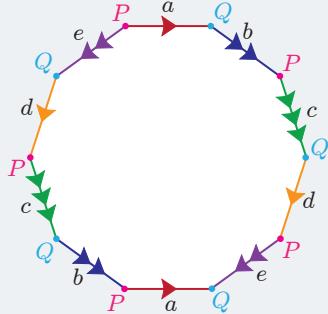
$$\chi(T_g) = \chi(T \# T_{g-1}) = \chi(T_g) + \chi(T_{g-1}) - 2 = 0 + 2 - 2(g-1) - 2 = 2 - 2g.$$

9.7.3 Impratichiamoci! Caratteristica di Eulero

ESERCIZIO (PROVA D'ESAME, LUGLIO 2018).

Sia S la superficie compatta data dalla parola $abcdea^{-1}b^{-1}c^{-1}d^{-1}e^{-1}$. Determinare la classe di S nella classificazione delle superfici compatte.

SOLUZIONE. Tutte le coppie di lati sono del II tipo, pertanto S è orientabile, cioè può essere S^2 o T_g per un qualche $g \geq 1$, e la caratteristica di Eulero è del tipo $\chi(S) = 2 - 2g$. S ha un modello piano seguente con 10 lati identificati a coppie, che dà origine ad una suddivisione di S con 5 lati a, b, c, d, e , una faccia e v vertici, con v il numero di classi di equivalenza sui vertici del modello. Per calcolare v , disegniamo il modello piano e raggruppiamo i vertici:



Su 10 vertici ho 2 classi di equivalenza, quindi $v = 2$. Pertanto,

$$\chi(S) = v - 5 + 1 = 2 - 4 = -2 = 2 - 2g \implies 2g = 4 \implies g = 2 \implies S \cong T_2.$$

IV

ALGEBRA LINEARE

10

CAPITOLO

APPROFONDIMENTI DI ALGEBRA LINEARE

“Non c’è quasi nessuna teoria più elementare dell’Algebra Lineare, nonostante il fatto che generazioni di professori e di scrittori di libri di testo ne abbiano oscurato la semplicità con calcoli assurdi con le matrici.”

JEAN DIEUDONNÉ, dopo aver visto quanto era lunga la dimostrazione della forma di Jordan.

QUESTO capitolo si può considerare un approfondimento di concetti ben noti dall’Algebra Lineare, cercando di rispondere alle seguenti questioni:

- **DIAGONALIZZAZIONE SIMULTANEA:** quando possiamo diagonalizzare due matrici con una stessa base di autovettori?
- **POLINOMI E MATRICI:** possiamo valutare un *polinomio* con dei valori matriciali? Che relazione c’è fra polinomi matriciali e il *polinomio caratteristico* della matrice?
- **FORMA CANONICA DI JORDAN:** possiamo generalizzare la *decomposizione spettrale* anche a matrici che non sono diagonalizzabili, rendendole così “più semplici”?
- **FUNZIONE ESPONENZIALE MATRICIALE:** come abbiamo fatto con i polinomi, possiamo “matricizzare” la funzione esponenziale?

10.1 DIAGONALIZZAZIONE SIMULTANEA

RICORDIAMO... Sia V spazio vettoriale su campo \mathbb{K} di dimensione finita. Consideriamo gli **endomorfismi** di V , equivalentemente, le matrici $M_{n,n}(\mathbb{K})$, dove $\dim V = n$.

- A determina un endomorfismo di \mathbb{K}^n dato da $v \mapsto Av$.
- Matrici associate allo stesso endomorfismo rispetto a basi diverse sono **simili**, cioè esiste $P \in GL(n, \mathbb{K})$ tale che $B = P^{-1}AP$.
- Le seguenti affermazioni sono equivalenti:
 - ◊ A è **diagonalizzabile**.
 - ◊ A è simile ad una matrice diagonale D con P matrice con **autovettori** di A sulle colonne.
 - ◊ \mathbb{K}^n ammette una base di **autovettori** di A .

- $\mathbb{K}^n = V_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus V_{\lambda_r}$ con V_{λ_i} **autospazio** relativo ad A

DEFINIZIONE 10.2.1. (DIAGONALIZZAZIONE SIMULTANEA).

Siano $A, B \in \mathbb{K}^{n,m}$ due matrici *diagonalizzabili*. Diciamo che A e B sono **simultaneamente diagonalizzabili** se esiste una base di \mathbb{K}^n composta di autovettori contemporaneamente sia di A sia di B . Equivalentemente, A e B sono simultaneamente diagonalizzabili se esiste una matrice invertibile P tale che $P^{-1}AP$ e $P^{-1}BP$ sono *entrambe diagonali*.

ESEMPIO. Non tutte le matrici diagonalizzabili lo sono simultaneamente. Prendiamo \mathbb{R}^2 ; si consideri:

- A diagonalizzabile con 2 autovalori diversi, i cui autospazi sono le rette $y = x$ e $y = -x$.
- B diagonalizzabile con 2 autovalori diversi, i cui autospazi sono le rette $y = 0$ e $y = 2x$.

Non esiste alcun autovettore comune, dunque A e B non sono simultaneamente diagonalizzabili.

Dalla sola definizione non è semplice capire quali matrici sono a tutti gli effetti simultaneamente diagonalizzabili. Tuttavia, il seguente teorema ci permetterà di trovare una condizione necessaria e sufficiente per la diagonalizzazione simultanea.

TEOREMA 10.2.1. (CARATTERIZZAZIONE DELLA DIAGONALIZZAZIONE SIMULTANEA).

Siano $A, B \in \mathbb{K}^{n,n}$. Allora A e B sono simultaneamente diagonalizzabili se e solo se A e B sono diagonalizzabili e A, B commutano, cioè $AB = BA$.

Per dimostrare il teorema, abbiamo tuttavia bisogno del seguente lemma:

LEMMA 10.2.1. (MATRICI CHE COMMUTANO E AUTOSPAZI).

Siano $A, B \in \mathbb{K}^{n,n}$ tale che $AB = BA$ e sia W un autospazio di B . Allora, presa l'azione di $GL(n, \mathbb{K})$ su $\mathbb{K}^{n,n}$, si ha che $A \cdot W \subseteq W$.

DIMOSTRAZIONE. Sia λ l'autovalore di B relativo all'autospazio W . Per definizione di autospazio

$$W = \{\mathbf{v} \in V \mid B \cdot \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}\}.$$

Sia $\mathbf{w} \in W$. Vogliamo mostrare che $A \cdot \mathbf{w} \in W$:

$$B \cdot (A \cdot \mathbf{w}) = (BA) \cdot \mathbf{w} = (AB) \cdot \mathbf{w} = A \cdot (B \cdot \mathbf{w}) = A \cdot (\lambda \mathbf{w}) = \lambda (A \cdot \mathbf{w})$$

$A \cdot \mathbf{w}$ è autovettore rispetto a λ , pertanto $A \cdot \mathbf{w} \in W$, per ogni \mathbf{w} e dunque segue la tesi. \square

DIMOSTRAZIONE (DEL TEOREMA 10.2.1).

\Rightarrow) Per ipotesi, esiste $P \in GL(n, \mathbb{K})$ tale che $D_1 = P^{-1}AP$ e $D_2 = P^{-1}BP$ sono diagonali; in particolare commutano, in quanto matrici diagonali: $D_1D_2 = D_2D_1$. Allora $A = PD_1P^{-1}$, $B = PD_2P^{-1}$ e

$$AB = (PD_1P^{-1})(PD_2P^{-1}) = PD_1D_2P^{-1} = PD_2D_1P^{-1} = (PD_2P^{-1})(PD_1P^{-1}) = BA.$$

\Leftarrow) Procediamo con una *dimostrazione costruttiva*. Sappiamo che:

- Poiché A è diagonalizzabile esistono $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ base di V composta da *autovettori* di A ;

- Poiché B è diagonalizzabile si ha $V = W_1 \oplus \dots \oplus W_r$ con W_j *autospazi* di B .

Consideriamo $\mathbf{v}_1 \in V$. Esso si scrive in modo unico come

$$\mathbf{v}_1 = \mathbf{w}_{1,1} + \dots + \mathbf{w}_{1,r} \text{ con } \mathbf{w}_{1,j} \in W_j, \forall j = 1, \dots, r.$$

\mathbf{v}_1 è autovettore di A relativo all'autovalore di λ_1 , dunque $A\mathbf{v}_1 = \lambda_1\mathbf{v}_1$. *Moltiplichiamo* \mathbf{v}_1 per A :

$$\begin{aligned} A \cdot \mathbf{v}_1 &= A \cdot \mathbf{w}_{1,1} + \dots + A \cdot \mathbf{w}_{1,r} \\ &\quad \parallel \\ \lambda_1 \mathbf{v}_1 &= \lambda_1 \mathbf{w}_{1,1} + \dots + \lambda_1 \mathbf{w}_{1,r} \end{aligned}$$

Dal lemma appena dimostrato, da $A \cdot W_j \subseteq W_j, \forall j$, segue che $A \cdot \mathbf{w}_j \in W_j$. Per la chiusura di W_j rispetto al prodotto per uno scalare, abbiamo anche $\lambda \mathbf{w}_j \in W_j, \forall j$. Siccome in una somma diretta la decomposizione è unica, deduciamo che

$$A \cdot \mathbf{w}_{1,1} = \lambda_1 \mathbf{w}_{1,1}, \dots, A \cdot \mathbf{w}_{1,r} = \lambda_1 \mathbf{w}_{1,r}.$$

In altre parole, $\forall j$, $\mathbf{w}_{1,j}$ è **o** oppure un autovettore di A e, per ipotesi, anche di B . Procediamo allo stesso modo tutti i vettori della base $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$: si ha che $\mathbf{v}_i = \mathbf{w}_{i,1} + \dots + \mathbf{w}_{i,r}$ e $\forall i, j$, $\mathbf{w}_{i,j}$ è **o** oppure un autovettore comune di A e B . Otteniamo un insieme $\{\mathbf{w}_{i,j}\}$ di autovettori comuni di A e B . Per costruzione, lo *span lineare* dei $\{\mathbf{w}_{i,j}\}$ contiene $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ e pertanto è necessariamente pari a V ! In altre parole, $\{\mathbf{w}_{i,j}\}$ è un sistema di generatori di V e possiamo estrarre da esso una base di V costituita di autovettori comuni ad A e a B . \square

10.3 POLINOMI E MATRICI

RICORDIAMO... Dato un campo \mathbb{K} , indichiamo con $\mathbb{K}[t]$ l'anello dei polinomi a coefficienti in \mathbb{K} nella variabile t ; un suo elemento $f(t) \in \mathbb{K}[t]$ è della forma:

$$f(t) = b_n t^n + b_{n-1} t^{n-1} + \dots + b_1 t + b_0 \text{ con } b_i \in \mathbb{K}$$

Finora abbiamo sempre *valutato* i polinomi in valori del campo \mathbb{K} . Possiamo invece valutarli in una *matrice* in $\mathbb{K}^{n,n}$? Dopotutto, la *somma di matrici* e la *moltiplicazione per uno scalare* sono operazioni *interne* a $\mathbb{K}^{n,n}$ e pertanto potremmo pensare che sia lecito. Tuttavia, presi i polinomi p così come sono, non sarebbe *ben definita* $p(A)$ a causa del **termine noto**; infatti, non possiamo sommare uno *scalare ad una matrice*! Per ovviare a questo problema, quando valutiamo un polinomio in una matrice A “*correggiamo*” il termine noto con la **matrice identità** I :

$$f(A) := b_n A^n + b_{n-1} A^{n-1} + \dots + b_1 A + b_0 I \text{ con } b_i \in \mathbb{K}$$

In questo modo, $f(A) \in \mathbb{K}^{n,n}$.

ESEMPIO. Preso $f(t) = t^2 - 3$, il polinomio valutato nella matrice A è $f(A) = A^2 - 3I$.

OSSERVAZIONE. Dati $f, g \in \mathbb{K}[t]$ e $A \in \mathbb{K}^{n,n}$, si ha:

- $(f+g)(A) = f(A) + g(A)$.
- $(fg)(A) = f(A)g(A)$

DIMOSTRAZIONE. Prendiamo i polinomi

$$f(t) = b_n t^n + b_{n-1} t^{n-1} + \dots + b_1 t + b_0 g(t) = c_n t^n + c_{n-1} t^{n-1} + \dots + c_1 t + c_0$$

e valutiamoli entrambi in A :

$$f(A) = b_n A^n + b_{n-1} A^{n-1} + \dots + b_1 A + b_0 I \quad g(A) = c_n A^n + c_{n-1} A^{n-1} + \dots + c_1 A + c_0 I.$$

I La somma è ovvia.

II Il prodotto è garantito dalla commutatività delle potenze di matrici. \square

10.4.1 Ideale di una matrice

DEFINIZIONE 10.4.1. (IDEALE DI UNA MATRICE).

Data $A \in \mathbb{K}^{n,n}$, definiamo l'**ideale della matrice** come

$$I_A := \{f \in \mathbb{K}[t] \mid f(A) = O\}$$

OSSERVAZIONE.

- $0 \in I_A$.
- $I_A \neq \{0\}$; infatti, se consideriamo le seguenti $n^2 + 1$ matrici in $\mathbb{K}^{n,n}$:

$$I, A, A^2, A^3, \dots, A^{n^2}$$

Per il *lemma di Steinitz* queste matrici sono necessariamente *linearmente dipendenti*, dato che superano in numero $\dim \mathbb{K}^{n,n} = n^2$, cioè esistono i coefficienti $a_0, \dots, a_{n^2} \in \mathbb{K}$ non tutti nulli tali che

$$a_0 I + a_1 A + a_2 A^2 + \dots + a_{n^2} A^{n^2} = O$$

Allora $p(t) = a_{n^2} t^{n^2} + \dots + a_2 t^2 + a_1 t + a_0$ è un polinomio non nullo in I_A .

- I_A soddisfa giustamente la definizione di **ideale** di $\mathbb{K}[t]$:
- I_A è un sottogruppo di $(\mathbb{K}^{n,n}, +)$.

$$(f + g)(A) = f(A) + g(A) = 0 \implies f + g \in I_A$$

◦ *Assorbimento.* Se $h \in \mathbb{K}[t]$ si ha

$$(fh)(A) = f(A)h(A) = O \implies fh \in I_A$$

10.4.2 Polinomio minimo

PROPOSIZIONE 10.4.1. (ANELLO $\mathbb{K}[t]$ È AD IDEALI PRINCIPALI).

L'anello $\mathbb{K}[t]$ è ad ideali principali: se $I \subseteq \mathbb{K}[t]$ è un ideale, $\exists p$ tale che $I = (p)$. Il generatore p è unico a meno di moltiplicazione per scalari non nulli, se prendiamo p monico allora è unico.

DIMOSTRAZIONE. Sia $p \in I$ un polinomio non nullo di grado minimo tra i polinomi in I_A . Se p è costante, allora $I = \mathbb{K}[t] = (1) = (p)$. Supponiamo allora p non costante. Vogliamo

mostrare che p genera I . Prendiamo $f \in I$ e dividiamolo per p :

$$f(t) = \underbrace{p(t)q(t)}_{\in I \text{ per assorbimento}} + r(t)$$

Con $r(t)$ polinomio con $\deg r < \deg p$. Notiamo che anche $r(t) \in I$ per essere vera l'equazione di sopra; in particolare, per la minimalità del grado di p non può esserci un polinomio in I di grado minore di p , dunque $r \equiv 0$. Allora p divide f e dunque ogni polinomio in I è generato da p : $I \equiv (p)$. Se $I = (p) = (\tilde{p})$, allora $p, \tilde{p} \in I$ e dunque p divide ed è diviso da \tilde{p} , cioè $p = \lambda \tilde{p}$ con $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$. Se p è *monico*, l'unico coefficiente λ per cui si ha $p = \lambda \tilde{p}$ è 1, e dunque $p = \tilde{p}$, cioè p è unico. \square

DEFINIZIONE 10.4.2. (POLINOMIO MINIMO).

Sia $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ e sia I_A ideale dei polinomi che si annullano in A . Il **polinomio minimo** $m_A(t)$ di A è il *generatore monico* di I_A , ossia è il polinomio monico *non nullo* di grado minimo tra i polinomi in I_A .

ESEMPIO. Cerchiamo il polinomio minimo della seguente matrice.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I$$

Notiamo che $A^2 - I = O$, dunque $p(t) = t^2 - 1 \in I_A$. Poiché $m_A(t) \mid p(t)$, esso può essere solo $t - 1, t + 1, t^2 - 1$. Escludiamo sempre il caso $m_A(t) = 1$, in quanto allora si avrebbe $I_A = \mathbb{K}[t]$ e ciò non è mai vero per questo anello: i polinomi di grado 0 non si annullano in generale sulle matrici!. Se fosse $m_A(t) = t - 1$, allora $m_A(A) = A - I \neq O$ e dunque $t - 1 \notin I_A$. In modo analogo se $m_A(t) = t + 1$ si ha $A + I \neq O$ e dunque $t + 1 \notin I_A$. L'unica possibilità è allora $m_A(t) = t^2 - 1$.

OSSERVAZIONE. Se A e B sono simili, allora $I_A = I_B \subseteq \mathbb{K}[t]$ e quindi $m_A(t) = m_B(t)$.

DIMOSTRAZIONE. Sia $M \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ la matrice che rende A simile a B : $B = M^{-1}AM$. Le potenze di matrici simili sono simili anch'esse:

$$\begin{aligned} B &= M^{-1}AM \\ B^2 &= M^{-1}A^2M \\ &\dots \\ B^k &= M^{-1}A^kM \end{aligned}$$

Se $p(t) = c_d t^d + \dots + c_0$, allora

$$\begin{aligned} M^{-1}p(A)M &= M^{-1}(c_d A^d + \dots + c_0 I)M = c_d(M^{-1}A^dM) + \dots + c_1(M^{-1}AM) + c_0 I = \\ &= c_d B^d + \dots + c_1 B + c_0 I = p(B) \end{aligned}$$

ossia $M^{-1}p(A)M = (B)$. Pertanto, $p(A) = O$ se e solo se $p(B) = O$, cioè se $I_A = I_B$. \square

RICORDIAMO... Ricordiamo alcune definizioni e proprietà utili legate al **determinante**:

- Il **complemento algebrico** (i, j) di una matrice quadrata M è

$$M_{i,j} = (-1)^{i+j} \det \begin{pmatrix} \text{matrice ottenuta da } M \text{ cancellando} \\ \text{la riga } i \text{ e la colonna } j \end{pmatrix}.$$

- La **matrice aggiunta** $\text{adj}(M)$ di una matrice quadrata M è la matrice $(M_{i,j})$ che, al posto (i, j) ha il complemento algebrico $M_{j,i}$.^a
- La **regola di Laplace** afferma che

$$\text{adj}(M)M = M\text{adj}(M) = \det(M)I.$$

Inoltre, se $\det(M) \neq 0$, allora

$$M^{-1} = \frac{1}{\det M} \text{adj}(M).$$

- Il **polinomio caratteristico** di A è

$$C_A(t) = \det(tI - A) = (-1)^n \det(A - tI).$$

In particolare, il polinomio caratteristico è un polinomio *monico*.

^aAttenzione all'ordine degli indici!

OSSERVAZIONE. Una matrice i cui elementi sono polinomi in $\mathbb{K}[t]$ può essere scritta in modo unico come polinomio in t con coefficienti delle matrici in $\mathbb{K}^{n,n}$.

ESEMPIO.

$$\begin{pmatrix} 2t^2 & 3t+1 \\ t^2-4t & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}t^2 + \begin{pmatrix} 0 & 3 \\ -4 & 0 \end{pmatrix}t + \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

TEOREMA 10.6.1. (TEOREMA DI CAYLEY-HAMILTON).

Sia $A \in \mathbb{K}^{n,n}$. Allora $C_A(t) \in I_A$, cioè $C_A(A) = 0$. In altre parole, $m_A(t)$ divide $C_A(t)$. In particolare, $\deg m_A(t) \leq n$.

DIMOSTRAZIONE. Sia $M := tI - A$. Allora

$$C_A(t) = \det M = t^n + b_{n-1}t^{n-1} + \dots + b_1t + b_0.$$

Consideriamo l'*aggiunta* di M , $\text{adj}(M) = \text{adj}(tI - A)$. Poiché gli elementi di $tI - A$ sono polinomi in $\mathbb{K}[t]$ di grado minore o uguale di 1 e gli elementi di $\text{adj}(M)$ sono polinomi in $\mathbb{K}[t]$ di grado minore o uguale di $n - 1$, $\text{adj}(M)$ si scrive come polinomio di grado minore e uguale a $n - 1$ con coefficienti in $\mathbb{K}^{n,n}$ grazie all'osservazione di pag. 168.

$$\text{adj}(M) = C_{n-1}t^{n-1} + C_{n-2}t^{n-2} + \dots + C_1t + C_0, \quad C_i \in \mathbb{K}^{n,n}.$$

Usando la regola di Laplace:

$$\begin{aligned}
 M \text{adj}(M) &= \det(M) I \\
 \downarrow \\
 (tI - A) \text{adj}(M) &= C_A(t) I = (t^n + b_{n-1}t^{n-1} + \dots + b_1t + b_0) I \\
 \downarrow \\
 (tI - A)(C_{n-1}t^{n-1} + C_{n-2}t^{n-2} + \dots + C_1t + C_0) &= t^n I + b_{n-1}t^{n-1} I + \dots + b_1tI + b_0I \\
 \downarrow \\
 C_{n-1}t^n + C_{n-2}t^{n-1} + \dots + C_1t^2 + C_0t + & \\
 -AC_{n-1}t^{n-1} - AC_{n-2}t^{n-2} + \dots - AC_1t + AC_0 &
 \end{aligned}$$

Uguagliamo i due termini evidenziati, sommando le matrici coefficienti termine a termine.
Si ha il sistema

$$\begin{cases} C_{n-1} = I & : t^n \\ C_{n-2} - AC_{n-1} = b_{n-1}I & : t^{n-1} \\ C_{n-3} - AC_{n-2} = b_{n-2}I & : t^{n-2} \\ \vdots \\ C_0 - AC_1 = b_1I & : t \\ -AC_0 = b_0I & : 1 \end{cases}$$

Sostituiamo a cascata le equazioni dalla seconda in poi:

$$\begin{cases} C_{n-2} = A + b_{n-1}I \\ C_{n-3} = A^2 + b_{n-1}A + b_{n-2}I \\ \vdots \\ C_0 = A^{n-1} + b_{n-1}A^{n-2} + \dots + b_1I \end{cases}$$

Sostituiamo C_0 nell'ultima:

$$\underbrace{A^n + b_{n-1}A^{n-1} + \dots + b_1A + b_0I}_{C_A(A)} = O.$$

Abbiamo dunque ottenuto la tesi. □

OSSERVAZIONE. Poiché $m_A(t)$ divide $C_A(t)$, allora $C_A(t) = m_A(t)q(t)$, con $q(t) \in \mathbb{K}[t]$. In altre parole, le radici del polinomio minimo sono autovalori.

Il seguente teorema afferma un legame ancora più forte tra polinomio minimo e autovalori di una matrice.

TEOREMA 10.6.2. (RADICI DEL POLINOMIO MINIMO SONO AUTOVALORI DI A E VICEVERSA).

Sia $A \in \mathbb{K}^{n,n}$ e $m_A(t)$ il suo polinomio minimo. Allora, preso $\lambda \in \mathbb{K}$, $m_A(\lambda) = 0$ se e solo se λ è un autovalore di A .

DIMOSTRAZIONE.

⇒) Segue dal teorema di Cayley-Hamilton perché se $m_A(\lambda) = 0$, allora $C_A(\lambda) = 0$ e

quindi λ è autovalore.

\Leftarrow) Sia λ un autovalore di A con autovettore associato \mathbf{v} . Si ha

$$\begin{aligned} A\mathbf{v} &= \lambda\mathbf{v} \\ A^2\mathbf{v} &= A(A\mathbf{v}) = A(\lambda\mathbf{v}) = \lambda A\mathbf{v} = \lambda^2\mathbf{v}. \end{aligned}$$

Iterando il procedimento, si arriva a $A^k\mathbf{v} = \lambda^k\mathbf{v}$. Un generico polinomio $p(t) \in \mathbb{K}[t]$ si può esprimere come

$$p(t) = \sum_{i=0}^d c_i t^i \quad c_i \in \mathbb{K}$$

allora

$$p(A) = \sum_{i=0}^d c_i A^i$$

e dunque

$$p(A)\mathbf{v} = \left(\sum_{i=0}^d c_i A^i \right) \mathbf{v} = \sum_{i=0}^d c_i (A^i \mathbf{v}) = \sum_{i=0}^d c_i (\lambda^i \mathbf{v}) = \underbrace{\left(\sum_{i=0}^d c_i \lambda^i \right)}_{\in \mathbb{K}} \mathbf{v} = p(\lambda) \mathbf{v}$$

Consideriamo ora un polinomio $p \in I_A$. Per sua definizione $p(A) = 0$; in particolare, da quanto scritto sopra

$$O\mathbf{v} = p(\lambda) \mathbf{v}$$

e, essendo v un autovettore, $v \neq 0$; dall'equazione sopra necessariamente segue $p(\lambda) = 0$. In particolare, essendo $p \in I_A$ generato dal polinomio minimo m_A , cioè $p(t) = m_A(t)q(t)$ con $q(t) \neq 0$, segue che $m_A(\lambda) = 0$. \square

10.7 FORMA CANONICA DI JORDAN

D'ora in poi, se non altresì specificato, considereremo $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, cioè tratteremo di matrici $A \in \mathbb{C}^{n,n}$ e endomorfismi fra spazi vettoriali complessi.

OSSERVAZIONE. Poiché \mathbb{C} è **algebricamente chiuso**, ogni polinomio $p \in \mathbb{C}[t]$ si fattORIZZA completamente come prodotto di fattori lineari:

$$C_A(t) = (t - \lambda_1)^{m_1} \dots (t - \lambda_r)^{m_r} \text{ con } m_i \text{ molteplicità algebrica di } \lambda_i$$

Nel caso del polinomio minimo, si ha

$$m_A(t) = (t - \lambda_1)^{h_1} \dots (t - \lambda_r)^{h_r} \text{ con } 1 \leq h_i \leq m_i \forall i = 1, \dots, r.$$

Come altra conseguenza, ogni matrice $n \times n$ ammette n autovalori complessi, contati con le loro molteplicità.

Sia $A \in \mathbb{C}^{n,n}$ una matrice associata a un endomorfismo $f : V \longrightarrow V$. Se f è diagonalizzabile, esiste una base in cui la matrice di f è diagonale. Anche quando la matrice non è diagonalizzabile vogliamo comunque cercare una base in cui la matrice di f sia *particolarmente semplice*.

DEFINIZIONE 10.7.1. (BLOCCO DI JORDAN).

Un **blocco di Jordan** $J = J_k(\lambda)$, di autovalore $\lambda \in \mathbb{C}$ e dimensione k , è una matrice quadrata $k \times k$ con sulla diagonale solo l'autovalore e sopra ogni elemento della diagonale 1:

$$J = J_k(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 1 & 0 \\ \vdots & & & \lambda & 1 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \lambda \end{pmatrix}$$

OSSERVAZIONI.

- J è determinato da λ e k .
- Il polinomio caratteristico di J è $C_J(t) = (t - \lambda)^k$, cioè λ è l'unico autovalore di J con molteplicità algebrica k .

OSSERVAZIONE. Definiamo il blocco di Jordan di dimensione k con autovalore zero, necessario per calcolare l'autospazio V_λ :

$$N = J - \lambda I = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 1 & 0 \\ \vdots & & & 0 & 1 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Si ha che $\text{rk } N = k - 1$, quindi $\dim V_\lambda = \dim \ker N = k - \text{rk } N = 1$, cioè J non è mai diagonalizzabile se $k > 1$, dato che $1 = \dim V_\lambda \leq m_\lambda = k$. Se la base \mathcal{B} dello spazio V a J è $\{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_k\}$, notiamo che \mathbf{e}_1 è l'unico autovettore di N e $V_\lambda = \mathcal{L}(\mathbf{e}_1)$. Si vede che J agisce in modo particolare sui vettori di \mathcal{B} :

$$\begin{cases} J\mathbf{e}_1 = \lambda\mathbf{e}_1 \\ J\mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_1 + \lambda\mathbf{e}_2 \\ \dots \\ J\mathbf{e}_k = \mathbf{e}_{k-1} + \lambda\mathbf{e}_k \end{cases}$$

Anche N agisce in modo altrettanto particolare sui vettori di \mathcal{B} :

$$\begin{cases} N\mathbf{e}_1 = \mathbf{0} \\ N\mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_1 \\ \dots \\ N\mathbf{e}_k = \mathbf{e}_{k-1} \end{cases}$$

Cominciando da \mathbf{e}_k e applicando N ripetutamente otteniamo gli altri vettori della base.

$$\mathbf{e}_1 \xleftarrow{N} \mathbf{e}_2 \xleftarrow{N} \cdots \xleftarrow{N} \mathbf{e}_{k-1} \xleftarrow{N} \mathbf{e}_k$$

Ad esempio, con N^2 si ha:

$$\begin{cases} N^2 \mathbf{e}_1 = \mathbf{0} \\ N^2 \mathbf{e}_2 = N(N\mathbf{e}_2) = N\mathbf{e}_1 = \mathbf{0} \\ \dots \\ N^2 \mathbf{e}_k = N(N\mathbf{e}_k) = N\mathbf{e}_{k-1} = \mathbf{e}_{k-2} \end{cases}$$

Infatti, se guardiamo la matrice N^2 , si ha

$$N^2 = (J - \lambda I)^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & 0 & 1 & \vdots \\ & & \ddots & 0 & 1 \\ \vdots & & & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

Si ha dunque, ad ogni potenza successiva di N , lo “spostamento” della diagonale di 1 verso destra. In particolare,

$$N^{k-1} = (J - \lambda I)^{k-1} = \begin{pmatrix} 0 & \dots & \dots & 0 & 1 \\ \vdots & \ddots & & & 0 \\ & & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

In questo caso con i vettori della base si ha la relazione

$$\begin{cases} N^{k-1} \mathbf{e}_i = \mathbf{0} \quad \forall i = 1, \dots, k-1 \\ \dots \\ N^{k-1} \mathbf{e}_k = \mathbf{e}_1 \end{cases}$$

Studiando l’immagine dell’applicazione associata ad N , poiché la base dell’immagine sono i vettori colonna linearmente indipendenti, si ha $\text{Im } N^{k-1} = \mathcal{L}(e_1)$. Come già affermato dunque, è \mathbf{e}_k a determinare l’*intera* base di V tramite la moltiplicazione per N . Notiamo inoltre che $N^k = O$, cioè N è una matrice **nilpotente** di ordine k .

DEFINIZIONE 10.7.2. (FORMA DI JORDAN).

Una matrice quadrata si dice in **forma di Jordan** se ha solo blocchi di Jordan lungo la diagonale, mentre altrove è nulla.

ESEMPIO. La seguente matrice 9×9 è in forma di Jordan con $J_3(2)$, $J_2(i)$, $J_3(i)$ e $J_1(-4)$:

$$A = \left(\begin{array}{ccc|ccccc} 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & i & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & i & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & i & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & i & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & i \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \end{array} \right)$$

OSSERVAZIONE. Una matrice *diagonale* è in forma di Jordan, con solo blocchi di ordine 1 (cioè senza alcun 1 sopra la diagonale).

OSSERVAZIONE. Se A è in forma di Jordan, sulla diagonale compaiono tutti gli autovalori con la loro *moltiplicità*. Dunque, se λ è un autovalore, la somma delle *dimensioni* dei blocchi relativi a λ è uguale alla *moltiplicità algebrica* m_λ di λ :

$$m_\lambda = \sum \text{dimensioni dei blocchi relativi a } \lambda.$$

TEOREMA 10.7.1. (ESISTENZA E UNICITÀ DELLA FORMA DI JORDAN).

Sia V uno spazio vettoriale complesso di $\dim n$ e f un endomorfismo di V . Allora esiste una base di V in cui la matrice di f è in forma di Jordan. Inoltre, la forma di Jordan è unica a meno dell'ordine dei blocchi. In termini matriciali, ogni $A \in \mathbb{C}^{n,n}$ è simile ad una matrice in forma di Jordan, unica a meno dell'ordine dei blocchi,

$$J = P^{-1}AP$$

dove P è la matrice del cambiamento di base che presenta, nelle colonne, la base che mette A in forma di Jordan.

10.7.1 Autospazi generalizzati

Per dimostrare il teorema appena enunciato, faremo uso di un concetto nuovo: quello di *autospazio generalizzato*. Prima di definirlo, ricordiamo alcune proprietà legate agli endomorfismi che ci torneranno utili.

DEFINIZIONE 10.7.3. (SPAZIO VETTORIALE INVARIANTE).

Uno spazio vettoriale V si dice **invariante** per un endomorfismo f se $f(V) \subseteq V$. Se A è la matrice associata all'endomorfismo rispetto ad una base fissata, si scrive anche $AV \subseteq V$.

OSSERVAZIONE. Supponiamo che $V = U \oplus W$, con U e W sottospazi di V ; supponiamo inoltre i due sottospazi U e W siano **invarianti** per f endomorfismo, dunque $f(U) \subseteq U$ e $f(W) \subseteq W$. Prese una base \mathcal{B}_U di U e una base \mathcal{B}_W di W , la base $\mathcal{B} = \mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W$ è una base

di V e la matrice di f rispetto a questa base è a blocchi.

$$A = \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{B} & \mathbf{o} \\ \hline \mathbf{o} & \mathbf{C} \end{array} \right)$$

- B è quadrata, di ordine $\dim U$ ed è associata a $f|_U : U \longrightarrow U$ rispetto a \mathcal{B}_U .
- C è quadrata, di ordine $\dim W$ ed è associata a $f|_W : W \longrightarrow W$ rispetto a \mathcal{B}_W .

DEFINIZIONE 10.7.4. (AUTOSPAZIO GENERALIZZATO).

Data una funzione $f : V \longrightarrow V$ e A una matrice associata ad f ; sia λ un autovalore di f , ^a $V_\lambda = \ker(f - \lambda Id) = \ker(A - \lambda I)$ l'autospazio di λ e m_λ la molteplicità algebrica di λ . Allora l'**autospazio generalizzato** di λ è

$$\tilde{V} = \ker(f - \lambda Id)^{m_\lambda} = \ker(A - \lambda I)^{m_\lambda}.$$

^aNe esiste almeno uno perché operiamo in \mathbb{C} .

PROPRIETÀ 10.7.1. (PROPRIETÀ DEGLI AUTOSPAZI GENERALIZZATI).

1. $V_\lambda \subseteq \tilde{V}_\lambda$.
2. \tilde{V}_λ è invariante per A , cioè $A\tilde{V}_\lambda \subseteq \tilde{V}_\lambda$.
3. $\dim \tilde{V}_\lambda = m_\lambda$.
4. $f|_{\tilde{V}_\lambda} : \tilde{V}_\lambda \longrightarrow \tilde{V}_\lambda$ ha polinomio caratteristico $(t - \lambda)^{m_\lambda}$.
5. Se $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ sono tutti gli autovalori di A , si ha

$$V = \tilde{V}_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus \tilde{V}_{\lambda_r}$$

DIMOSTRAZIONE. Fissiamo un autovalore λ di A . Analizziamo le potenze $(A - \lambda I)$, i loro nuclei e le loro immagini.

I Se $\mathbf{v} \in \ker(A - \lambda I)^h$, allora, per definizione:

$$\begin{aligned} (A - \lambda I)^h \mathbf{v} &= \mathbf{0} \\ \implies (A - \lambda I)^{h+1} \mathbf{v} &= (A - \lambda I)(A - \lambda I)^h \mathbf{v} = \mathbf{0} \\ \implies \mathbf{v} &\in \ker(A - \lambda I)^{h+1} \\ \implies \ker(A - \lambda I)^h &\subseteq \ker(A - \lambda I)^{h+1} \end{aligned}$$

Al crescere di h

$$\{0\} \subseteq \ker(A - \lambda I) \subseteq \ker(A - \lambda I)^2 \subseteq \dots,$$

cioè il nucleo della potenza h è contenuto in tutti quelli successivi. In particolare

$$V_\lambda = \ker(A - \lambda I) \subseteq \ker(A - \lambda I)^{m_\lambda} \implies V_\lambda \subseteq \tilde{V}_\lambda,$$

dimostrando così la prima proprietà.

II In modo analogo, se $\mathbf{w} \in \text{Im}(A - \lambda I)^h$, per definizione esiste $\mathbf{v} \in V$ tale che

$$\begin{aligned} w &= (A - \lambda I)^h \mathbf{v} = (A - \lambda I)^{h-1} ((A - \lambda I) \mathbf{v}) \\ \implies \mathbf{w} &\in \text{Im}(A - \lambda I)^{h-1} \\ \implies \text{Im}(A - \lambda I)^{h-1} &\supseteq \text{Im}(A - \lambda I)^h \end{aligned}$$

Al crescere di h

$$V \supseteq \text{Im}(A - \lambda I) \supseteq \text{Im}(A - \lambda I)^2 \supseteq \dots,$$

cioè l'immagine della potenza h contiene tutte quelle successive. Possiamo mostrare come tutti gli spazi finora visti, ossia nuclei e immagini delle potenze $(A - \lambda I)^h$, sono invarianti:

- Se $\mathbf{v} \in \ker(A - \lambda I)^h$:

$$\begin{aligned} \mathbf{o} &= A\mathbf{o} = A((A - \lambda I)^h \mathbf{v})^{\textcolor{red}{a}} = (A - \lambda I)^h A\mathbf{v} \\ \implies A\mathbf{v} &\in \ker(A - \lambda I)^h \\ \implies A(\ker(A - \lambda I)^h) &\subseteq \ker(A - \lambda I)^h \end{aligned}$$

Abbiamo dunque appena dimostrato l'invarianza dello spazio \tilde{V}_λ .

- Se $\mathbf{w} \in \text{Im}(A - \lambda I)^h$ esiste \mathbf{v} tale che:

$$\begin{aligned} \mathbf{w} &= (A - \lambda I)^h \mathbf{v} \implies A\mathbf{w} = A(A - \lambda I)^h \mathbf{v}^{\textcolor{red}{b}} = (A - \lambda I)^h (A\mathbf{v}) \\ \implies A\mathbf{w} &\in \text{Im}(A - \lambda I)^h \\ \implies A(\text{Im}(A - \lambda I)^h) &\subseteq \text{Im}(A - \lambda I)^h \end{aligned}$$

III Per trovare la dimensione dell'autospazio generalizzato, sappiamo che

$$\begin{aligned} \ker(A - \lambda I)^h &\subseteq \ker(A - \lambda I)^{h+1} \\ \text{Im}(A - \lambda I)^h &\supseteq \text{Im}(A - \lambda I)^{h+1} \end{aligned}$$

Allora, se applichiamo il *teorema nullità più rango* alle applicazioni $(A - \lambda I)^h$ e $(A - \lambda I)^{h+1}$ in V ,

$$\begin{aligned} \dim \ker(A - \lambda I)^h + \dim \text{Im}(A - \lambda I)^h \\ n &= \dim V \\ \dim \ker(A - \lambda I)^{h+1} + \dim \text{Im}(A - \lambda I)^{h+1} \end{aligned}$$

Ne consegue che

$$\ker(A - \lambda I)^h = \ker(A - \lambda I)^{h+1} \iff \text{Im}(A - \lambda I)^h = \text{Im}(A - \lambda I)^{h+1}.$$

Siccome V ha dimensione finita, la successione crescente (**I**) dei nuclei delle potenze ad un certo punto deve *stabilizzarsi*, cioè deve esserci un'uguaglianza per tutti gli elementi successivi^c. Denotiamo con p il più piccolo intero tale che:

$$\ker(A - \lambda I)^p = \ker(A - \lambda I)^{p+1}$$

Mostriamo che per ogni $h \geq p$ valgano le seguenti relazioni:

$$\begin{aligned}\ker(A - \lambda I)^h &= \ker(A - \lambda I)^p \\ \text{Im}(A - \lambda I)^h &= \text{Im}(A - \lambda I)^p\end{aligned}$$

È sufficiente mostrarlo per i nuclei, dato che vale anche per le immagini per nullità più rango. Sia $\mathbf{v} \in \ker(A - \lambda I)^h \supseteq \ker(A - \lambda I)^p$ con $h \geq p + 2$. Allora:

$$\begin{aligned}\mathbf{o} &= (A - \lambda I)^p \mathbf{v} = (A - \lambda I)^{p+1} \underbrace{\left((A - \lambda I)^{h-p-1} \mathbf{v} \right)}_{\in \ker(A - \lambda I)^h = \ker(A - \lambda I)^p} \\ \implies \mathbf{o} &= (A - \lambda I)^p \left((A - \lambda I)^{h-p-1} \mathbf{v} \right) = (A - \lambda I)^{h-1} \mathbf{v} \\ \implies \mathbf{v} &\in \ker(A - \lambda I)^{h-1}\end{aligned}$$

Iterando in questo modo, otterremo $v \in \ker(A - \lambda I)^{p+1} = \ker(A - \lambda I)^p$. Dunque, come conseguenza del termine stabilizzatore, tutti i sottospazi $\ker(A - \lambda I)^k$ con $k < p$ sono strettamente contenuti in quelli successivi fino al termine p -esimo, mentre $\text{Im}(A - \lambda I)^k$ contengono strettamente quelli successivi fino al p -esimo.

$$\{0\} \subsetneq \ker(A - \lambda I) \subsetneq \dots \subsetneq \ker(A - \lambda I)^p$$

$$V \supsetneq \text{Im}(A - \lambda I) \supsetneq \dots \supsetneq \text{Im}(A - \lambda I)^p$$

- Si ha $p \geq 1$: se fosse $p = 0$, si avrebbe $\ker(A - \lambda I) = \{0\}$ e dunque nessun autovettore o autovalore.
- Si ha $\dim \ker(A - \lambda I)^p \geq p$: poiché nella successione abbiamo delle inclusioni strette, fra un termine e il suo successivo la dimensione deve aumentare di almeno 1.

Mostriamo ora che i termini p -esimi delle due successioni sono in somma diretta, in particolare dobbiamo solo dimostrare che

$$\ker(A - \lambda I)^p \cap \text{Im}(A - \lambda I)^p = \{0\}.$$

Infatti, preso $\mathbf{u} \in \ker(A - \lambda I)^p \cap \text{Im}(A - \lambda I)^p$, $\exists \mathbf{v} \in V : \mathbf{u} = (A - \lambda I)^p \mathbf{v}$. Ma

$$\begin{aligned}\mathbf{o} &= (A - \lambda I)^p \mathbf{u} = (A - \lambda I)^p (A - \lambda I)^p \mathbf{v} = (A - \lambda I)^{2p} \mathbf{v} \\ \implies \mathbf{v} &\in \ker(A - \lambda I)^{2p} = \ker(A - \lambda I)^p \implies \mathbf{u} = \mathbf{o}\end{aligned}$$

Per nullità più rango si ha $\dim \ker(A - \lambda I)^p + \dim \text{Im}(A - \lambda I)^p = \dim V$; segue che

$$V = \ker(A - \lambda I)^p \oplus \text{Im}(A - \lambda I)^p.$$

In particolare sappiamo che, per l'osservazione a pag. 173, rispetto ad una base di V opportuna la matrice associata A è *a blocchi*, di cui i due non nulli sono uno codificato dalla restrizione dell'endomorfismo a $\ker(A - \lambda I)^p$, mentre l'altro dalla restrizione a $\text{Im}(A - \lambda I)^p$. Consideriamo allora queste due restrizioni ai sottospazi:

$$\varphi : \ker(A - \lambda I)^p \longrightarrow \ker(A - \lambda I)^p$$

$$\psi : \text{Im} (A - \lambda I)^p \longrightarrow \text{Im} (A - \lambda I)^p$$

Facciamo le seguenti considerazioni.

- λ è l'unico autovalore di φ . Definiamo la matrice B associata a φ . Sappiamo che $(A - \lambda I)^p$ annulla tutti i vettori di $\ker (A - \lambda I)^p$. Dunque, la *restrizione* di $A - \lambda I$ su di esso, cioè $B - \lambda I$ (associata all'applicazione $\varphi - \lambda Id$), è *endomorfismo nilpotente* di ordine p . In altre parole, l'applicazione $(\varphi - \lambda Id)^p$ si *annulla* se valutata su un vettore (non nullo) \mathbf{v} appartenente al *dominio* $\ker (A - \lambda I)^p$. Ciò equivale a dire che:

$$(B - \lambda I)^p \mathbf{v} = \mathbf{0}$$

Ma ciò significa che $(B - \lambda I)^p = \mathbf{0}$. Preso allora il polinomio $p(t) = (t - \lambda)^p$ appartiene all'ideale di B (cioè all'ideale di φ), in particolare λ è autovalore di φ (perché $p(\lambda) = 0 \implies m_B(\lambda) = 0$). Conseguentemente, se supponiamo di avere μ come altro autovalore di φ , si ha che $m_B(\mu) = 0 \implies p(\mu) = 0 \implies (\mu - \lambda)^p \implies \mu = \lambda$. Si ha dunque l'unicità.

- λ non è autovalore di ψ . Infatti, sia $\mathbf{v} \in \text{Im} (A - \lambda I)$ per cui λ è il suo autovalore. Allora

$$\begin{aligned} \psi(\mathbf{v}) &= \lambda \mathbf{v} \stackrel{e}{\iff} A\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v} \iff (A - \lambda I)\mathbf{v} = 0 \\ &\implies \mathbf{v} \in \ker (A - \lambda I) \subseteq \ker (A - \lambda)^p \\ &\implies \mathbf{v} \in \ker (A - \lambda I)^p \cap \text{Im} (A - \lambda I)^p = \{\mathbf{0}\} \end{aligned}$$

Sapendo dunque che $\ker (A - \lambda I)^p \cap \text{Im} (A - \lambda I)^p = \{\mathbf{0}\}$, si ha $\mathbf{v} = \mathbf{0}$, pertanto λ non può essere autovalore di ψ .

Riprendendo l'osservazione a pag. 173, scelte delle opportune basi, definiamo **B** la matrice associata a φ e **C** la matrice associata a ψ in modo da avere la matrice **A** associata a f a blocchi.

$$A = \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{B} & \mathbf{0} \\ \hline \mathbf{0} & \mathbf{C} \end{array} \right)$$

Usiamo questa matrice per calcolare il polinomio caratteristico:^f

$$C_A(t) = C_B(t) C_C(t)$$

- $C_B(t)$ è il polinomio caratteristico di **B**, il cui unico autovalore è λ ; grazie all'osservazione a pag. 170, possiamo dire che la molteplicità algebrica di λ come autovalore di **B** è esattamente la dimensione dello spazio **B**. Il polinomio caratteristico risulta.

$$(t - \lambda)^{\dim \ker(A - \lambda I)^p}.$$

- $C_C(t)$, in quanto ψ non ha l'autovalore λ , non è divisibile per $t - \lambda$.

Segue che la molteplicità algebrica di λ come autovalore della matrice **B** è la stessa di quella come autovalore della matrice **A**

$$m_\lambda = \dim \ker (A - \lambda I)^p \geq p$$

da cui segue

$$\ker(A - \lambda I)^p = \ker(A - \lambda I)^{m_\lambda} = \tilde{V}_\lambda.$$

Dunque, sapendo che $\dim \tilde{V}_\lambda = \dim \ker(A - \lambda I)^p = m_\lambda$, segue la proprietà 3.

- IV Notiamo che l'endomorfismo φ definito nella dimostrazione precedente altro non è che $f|_{\tilde{V}_\lambda} : \tilde{V}_\lambda \longrightarrow \tilde{V}_\lambda$, e abbiamo visto come il suo polinomio caratteristico debba essere $(t - \lambda)^{m_\lambda}$.

- V Non dimostreremo quest'ultimo punto. □

^aA e $A - \lambda I$ commutano.

^bSi veda la nota precedente.

^cInfatti, ogni inclusione potrebbe essere stretta e dunque la dimensione di questi sottospazi può aumentare; tuttavia, essendo V finito questi sottospazio non possono avere dimensione maggiore di n .

^dPoiché p è tale per cui $\ker(A - \lambda I)^p = \ker(A - \lambda I)^{p+1}$, il caso $h = p + 1$ è banalmente vero.

^eAv segue dalla definizione di ψ come restrizione dell'endomorfismo f .

^fNelle "Note aggiuntive", a pag. 287, si può trovare la dimostrazione della formula del determinante di una matrice a blocchi, su cui si basa la seguente formula.

Riassumendo, sappiamo ora che gli autospazi generalizzati sono invarianti e sono in somma diretta tra loro.

$$V = \tilde{V}_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus \tilde{V}_{\lambda_r}$$

Ora, per trovare una base che mette la matrice A associata ad f in forma di Jordan, basta farlo in *ogni* autospazio generalizzato \tilde{V}_{λ_i} , in cui l'unico autovalore è λ_i per le osservazioni precedenti. In sostanza, quello che vogliamo fare è compiere una "separazione degli autovalori". Per calcolare l'autospazio generalizzato dovremmo calcolare $\tilde{V}_\lambda = (A - \lambda I)^{m_\lambda}$, ma basterà calcolare invece $\tilde{V}_\lambda = (A - \lambda I)^p$. Nella sezione seguente dimostreremo l'esistenza della base di \tilde{V}_λ che dà la forma di Jordan.

10.7.2 Esistenza della base dell'autospazio generalizzato che dà la forma di Jordan

Prima di procedere dimostriamo un lemma che servirà più avanti.

LEMMA 10.7.1. (DIMENSIONE INTERSEZIONE IMMAGINE-NUCLEO DI DUE FUNZIONI).

Siano $f : U \longrightarrow V$ e $g : V \longrightarrow W$ due applicazioni lineari. Si ha:

$$\dim(\text{Im } f \cap \ker g) = \dim \text{Im } f - \dim \text{Im}(g \circ f) = \dim \ker(g \circ f) - \dim \ker f$$

DIMOSTRAZIONE.

$$U \xrightarrow{f} V \xrightarrow{g} W$$

Sia $h := g|_{\text{Im } f} : \text{Im } f \longrightarrow W$. Si ha

$$\dim \ker h = \dim \text{Im } f - \dim \text{Im } h,$$

ma $\ker h = \text{Im } f \cap \ker g$ e $\text{Im } h = g(\text{Im } f) = \text{Im}(g \circ f)$, dunque

$$\begin{aligned} \dim \ker h &= \dim \text{Im } f - \dim \text{Im } h \\ \dim(\text{Im } f \cap \ker g) &= \dim \text{Im } f - \dim \text{Im}(g \circ f). \end{aligned}$$

Per dimostrare la seconda uguaglianza,abbiamo

$$\begin{aligned}\dim \operatorname{Im} f &= \dim U - \dim \ker f \\ \dim \operatorname{Im}(g \circ f) &= \dim U - \dim \ker(g \circ f) \\ \implies \dim \operatorname{Im} f - \dim \operatorname{Im}(g \circ f) &= \dim \ker(g \circ f) - \dim \ker f\end{aligned}$$

□

DIMOSTRAZIONE. Ricordando la successione delle immagini (III)

$$V \supsetneq \operatorname{Im}(A - \lambda I) \supsetneq \dots \supsetneq \operatorname{Im}(A - \lambda I)^p$$

intersechiamo ogni termine con $V_\lambda = \ker(A - \lambda I)$

$$\ker(A - \lambda I) \cap V \supseteq \ker(A - \lambda I) \cap \operatorname{Im}(A - \lambda I) \supseteq \dots \supseteq \ker(A - \lambda I) \cap \operatorname{Im}(A - \lambda I)^p.$$

e poniamo

$$S_i := \ker(A - \lambda I) \cap \operatorname{Im}(A - \lambda I)^{i-1}.$$

In particolare, notiamo che:

- $S_1 = \ker(A - \lambda I) \cap V = \ker(A - \lambda I) = V_\lambda$.
- $S_{p+1} = \ker(A - \lambda I) \cap \operatorname{Im}(A - \lambda I)^p = \{\mathbf{0}\}$ perché $\ker(A - \lambda I) \subsetneq \ker(A - \lambda I)^p$ e dunque $S_{p+1} \subseteq \ker(A - \lambda I)^p \cap \operatorname{Im}(A - \lambda I)^p = \{\mathbf{0}\}$.
- Può benissimo capitare che $S_i = S_{i+1}$.

Riscriviamo con questa nuova denominazione la successione creata:

$$V_\lambda = S_1 \supseteq S_2 \supseteq \dots \supseteq S_p$$

Costruiamo la base di \tilde{V}_λ . Innanzitutto, scegliamo una base $\{x_1^1, \dots, x_r^1\}$ del sottospazio più piccolo S_p . Per costruzione, $x_i^1 \in \operatorname{Im}(A - \lambda I)^{p-1}$, cioè

$$\forall i = 1, \dots, r \exists x_1^p \in V \quad x_i^1 = (A - \lambda I)^{p-1} x_i^p$$

È lecito definire i vettori “intermedi” fra x_i^p e x_i^1 , ottenuti da moltiplicazioni successive della matrice $A - \lambda I$ al vettore x_i^p :

$$\begin{aligned}x_i^{p-1} &:= (A - \lambda I) x_i^p \\ x_i^{p-2} &:= (A - \lambda I) x_i^{p-1} = (A - \lambda I)^2 x_i^p \\ &\vdots\end{aligned}$$

Per capire meglio le relazioni fra questi vettori ed altri che vedremo successivamente nella dimostrazione, utilizziamo il seguente schema tratto da [Albi17]:

$$\begin{array}{ccccc}
 & x_i^p & & & \\
 & \downarrow_{A-\lambda I} & & & \\
 x_i^{p-1} & & y_j^{p-1} & & \\
 \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} & & \\
 x_i^{p-2} & & y_j^{p-2} & & z_k^{p-2} \\
 \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} \\
 \vdots & & \vdots & & \ddots \\
 \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} \\
 x_i^2 & & y_j^2 & & z_k^2 & \dots & a_t^2 \\
 \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} & & \downarrow_{A-\lambda I} \\
 x_i^1 & & y_j^1 & & z_k^1 & \dots & a_t^1 & b_u^1
 \end{array}$$

Notiamo che i vettori $\{x_i^1, \dots, x_i^p\}$ danno origine ad un *blocco di Jordan* $J_p(\lambda)$ di dimensione p e relativo all'autovalore λ , poiché questi vettori soddisfano la costruzione vista nell'osservazione di pag. 171: infatti, si ha $x_i^1 \in S_p \subseteq V_\lambda$, dunque x_i^1 è un autovettore di V_λ e gli altri vettori sono ottenuti dall'applicazione ripetuta di una matrice all'ultimo vettore della base^a. Lo stesso vale $\forall i = 1, \dots, r$. Consideriamo ora lo spazio S_{p-1} , che ricordiamo contiene S_p (cioè $S_p \subseteq S_{p-1}$). Vogliamo completare $\{x_1^1, \dots, x_r^1\}$ ad una base di S_{p-1} con dei vettori y_1^1, \dots, y_s^1 :

$$\{x_1^1, \dots, x_r^1, y_1^1, \dots, y_s^1\}$$

Per costruzione, $y_j^1 \in S_{p-1} \subseteq \text{Im}(A - \lambda I)^{p-2}$, dunque:

$$\forall j = 1, \dots, s \exists y_1^{p-1} \in V \quad y_j^1 = (A - \lambda I)^{p-2} y_1^{p-1}$$

Per ogni j otteniamo $p-1$ vettori $\{y_j^1, \dots, y_j^{p-1}\}$ tali che $y_j^s \in V_\lambda$ e $y_j^{i-1} := (A - \lambda I) y_j^i$ $\forall i = 2, \dots, p-1$. Analogamente al caso precedente, questo gruppo di vettori dà origine ad un *blocco di Jordan* di ordine $p-1$. Procediamo in questo modo: prendiamo la base ottenuta per S_i e la completiamo ad una di $S_{i-1} \supseteq S_i$; poiché ogni vettore aggiunto appartiene a $\text{Im}(A - \lambda I)^{i-2}$, applicando $i-2$ volte la matrice $A - \lambda I$ al vettore z_k^{i-1} (fino ad ottenere z_k^1) otteniamo un'insieme di vettori che generano un blocco di Jordan di dimensioni i e di autovalore λ . Chiaramente, poiché potrebbe anche accadere che $S_{i-1} = S_i$, si prosegue senza aggiungere vettori alla base e si passa al sottospazio successivo. Arriviamo con queste iterazioni fino a $S_2 = V_\lambda \cap \text{Im}(A - \lambda I)$: completiamo la base da S_3 ad una di S_2 aggiungendo i vettori $\{a_1^1, \dots, a_t^1\}$. Sappiamo che $\exists a_t^2 : a_t^1 = (A - \lambda I)^{p-2} a_t^2$, dunque abbiamo i due vettori che formano il blocco di Jordan di dimensione 2. Infine, completiamo ad una base di S_1 aggiungendo i vettori $\{b_1^1, \dots, b_u^1\}$. In questo caso, non abbiamo bisogno di calcolare altri vettori $b_u^i \forall u$ (al variare di i) come prima, in quanto i vettori, per definizione di S_1 , appartengono anche a $\ker(A - \lambda I)$. Allora, $\forall u b_u^1$ generano blocchi di Jordan di dimensione 1. Al variare di i, j, k, \dots, t, u abbiamo costruito un insieme di

vettori tutti appartenenti a $\tilde{V}_\lambda = \ker(A - \lambda I)^p$: nello schema precedente essi sono tutti i vettori appartenenti a tutte le colonne, da quella di x_i a quella di b_u .

Vogliamo contare quanti sono questi vettori. Innanzitutto, dobbiamo considerare che lo schema, per compattezza, rappresenta *solo una colonna* per ciascun x_i, y_j, \dots , ma in realtà c'è una colonna analoga alla prima *per ogni vettore* della base di S_p , una colonna analoga alla seconda per ogni vettore della base di S_{p-1} e così via. In pratica, abbiamo $\dim S_p = r$ colonne con x_i , $\dim S_{p-1} - \dim S_p = s$ colonne con y_j e così via. Contiamo adesso gli elementi per *righe*. L'ultima riga, quella di $x_i^1, y_j^1, z_k^1, \dots, a_t^1, b_u^1$ al variare di i, j, k, \dots, t, u , sono per costruzione i vettori di una base di S_1 , e quindi il loro numero sono $\dim S_1$. Sulla penultima riga non abbiamo i vettori b_u e i vettori $x_i^2, y_j^2, z_k^2, \dots, a_t^2$ presenti sono in numero uguale ai vettori $x_i^1, y_j^1, z_k^1, \dots, a_t^1$ al variare di i, j, k, \dots, t , base di S_2 e quindi ne abbiamo $\dim S_2$. Proseguendo così, il numero di vettori della i -esima riga è pari alla dimensione dello spazio S_i ; in totale l'insieme è formato da N vettori, con

$$N = \sum_{i=1}^p \dim S_i.$$

Usando il lemma 10.7.1 (pag. 178), otteniamo che

$$\begin{aligned} \dim S_i &= \dim (\ker(A - \lambda I) \cap \text{Im}(A - \lambda I)^{i-1}) = \\ &= \dim \ker(A - \lambda I)^i - \dim \ker(A - \lambda I)^{i-1} \end{aligned}$$

da cui si ha

$$\begin{aligned} N &= \sum_{i=1}^p \dim S_i = \sum_{i=1}^p (\dim \ker(A - \lambda I)^i - \dim \ker(A - \lambda I)^{i-1}) = \\ &= \dim \ker(A - \lambda I)^p - \dim \ker(A - \lambda I)^0 = \\ &= \dim \ker(A - \lambda I)^p = \dim \tilde{V}_\lambda \end{aligned}$$

L'insieme dei vettori, che ricordiamo essere tutti contenuti in \tilde{V}_λ , ha *cardinalità* pari alla dimensione dell'autospazio generalizzato. Ci resta dunque da dimostrare che i vettori siano *linearmente indipendenti* per verificare che essi siano a tutti gli effetti la base cercata di \tilde{V}_λ . Per dimostrarlo, prendiamo la combinazione lineare

$$\sum_i \alpha_i x_i^p + \sum_i \beta_i x_i^{p-1} + \dots + \sum_i \gamma_j y_j^{p-1} + \dots + \sum_u \delta_u b_u^1 = 0.$$

Applicando $(A - \lambda I)^{p-1}$ tutti i termini si *annullano* eccetto x_i^p e coefficienti al variare di i , ossia

$$\sum_i \alpha_i (A - \lambda I) x_i^p = 0 \implies \sum_i \alpha_i x_i^1 = 0.$$

Poiché x_i^1 al variare di i sono *linearmente indipendenti* (sono base di S_p !), i loro coefficienti devono necessariamente *tutti* nulli: $\alpha_i = 0 \forall i$. La combinazione lineare sopra diventa

$$\sum_i \beta_i x_i^{p-1} + \dots + \sum_i \gamma_j y_j^{p-1} + \dots + \sum_u \delta_u b_u^1 = 0.$$

Applicando $(A - \lambda I)^{p-2}$, nella combinazione lineare rimangono solo x_i^{p-1} e y_j^{p-1} al variare di i e j con i loro coefficienti. Complessivamente, i vettori formano la base già vista di S_{p-1} , dunque i coefficienti risultano nulli: $\beta_i = 0$, $\gamma_j = 0 \forall i, j$. Allo stesso modo, applicando $(A - \lambda I)^{p-3}$, ... si vede che tutti i coefficienti della combinazione lineare sono nulli, ossia i vettori dell'insieme sono **linearmente indipendenti**. \square

"Chiaramente ciò non implica che il blocco di Jordan in esame sia proprio A ! A ha sempre ordine $n \times n$, mentre il blocco ottenuto dalla base in questione ha ordine $p \times p$, con $p \leq n$.

10.7.3 Unicità della forma di Jordan

DIMOSTRAZIONE. Per ultima cosa osserviamo come la forma di Jordan di A sia unica. Sulla sua diagonale compaiono, per definizione, gli *autovalori con molteplicità*: questo dipende esclusivamente dalle radici del polinomio caratteristico e dunque da A stessa. Per un dato autovalore λ , abbiamo ottenuto dei blocchi di Jordan corrispondenti agli spazi S_k di dimensione k e di numero pari ai vettori aggiunti per completare la base dello spazio S_{k+1} passo per passo, ossia $\dim S_{k-1} - \dim S_k$, dato che ogni vettore aggiunto x_i^1 genera la successione x_i^1, \dots, x_i^k . Poiché il *numero dei blocchi* dipende esclusivamente da $A - \lambda I$, dunque da A stessa, e *non* dal procedimento, la forma di Jordan di A è unica. \square

Il corollario seguente è immediato.

COROLLARIO 10.7.1. (SIMILITUDINE DI MATRICI E FORMA DI JORDAN).

Due matrici in forma di Jordan sono simili se e solo se hanno gli stessi blocchi, a meno dell'ordine. \square

10.7.4 Polinomio minimo e forma di Jordan

PROPOSIZIONE 10.7.1. (MOLTEPLICITÀ DELLE RADICI DEL POLINOMIO MINIMO E BLOCCHI DI JORDAN).

Sia A una matrice complessa $n \times n$ e siano $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ gli autovalori distinti di A e, per ogni $i = 1, \dots, r$, sia p_i l'ordine del più grande blocco di Jordan di A relativo a λ_i . Allora il polinomio minimo di A è:

$$m_A(t) = (t - \lambda_1)^{p_1} \dots (t - \lambda_r)^{p_r}$$

L'osservazione che qui facciamo ci servirà nella dimostrazione della proposizione.

OSSERVAZIONE. Se $p(t), q(t) \in \mathbb{K}[t]$, allora

$$p(A)q(A) = q(A)p(A).$$

DIMOSTRAZIONE. Possiamo supporre che A sia già in forma di Jordan. Consideriamo $A - \lambda_1 I$, rappresentata in figura: ha, nella parte rossa, dei blocchi di Jordan relativi all'autovalore zero. Poiché essa è una sottomatrice nilpotente di ordine p_1 , ne consegue che $(A - \lambda_1 I)^{p_1}$ ha la matrice nulla nella parte rossa. In generale, $(A - \lambda_i I)^{p_i}$ è nullo nel blocco

$m_i \times m_i$ corrispondente a λ_i .

$$\left(\begin{array}{cccccc} \boxed{\text{blocchi } J_k(0)} & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & \ddots & & & \\ & & & \ddots & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & \ddots \end{array} \right)$$

Ne segue che $(A - \lambda_1 I)^{p_1} \dots (A - \lambda_r I)^{p_r}$ è la matrice nulla, perché ha ogni blocco nullo. Ciò significa che il seguente polinomio si annulla su A e dunque appartiene al suo ideale:

$$f(t) = (t - \lambda_1)^{p_1} \dots (t - \lambda_r)^{p_r} \in I_A$$

Perciò il polinomio minimo m_A divide f . Consideriamo ora $(A - \lambda_1 I)^h$ con $h < p_1$: come abbiamo visto nello studio delle proprietà dei blocchi di Jordan, esso ha nel primo blocco una colonna uguale a $\mathbf{e}_1 = (1, 0, \dots, 0)^\top$, diciamo ad esempio la colonna $s \in \{1, \dots, m_1\}$. Posto $d_i \geq 1$, $(A - \lambda_i I)^{d_i}$ nel posto (1, 1) ha $(\lambda_1 - \lambda_i)^{d_i} \neq 0$ se $i = 2, \dots, r$. Infatti, A (presa in forma di Jordan) è triangolare superiore e ha λ_1 al posto (1, 1); allo stesso modo $A - \lambda_i I$ è triangolare superiore e ha $\lambda_1 - \lambda_i$ al posto (1, 1). Ne consegue che

$$\prod_{i=2}^r (A - \lambda_i I)^{d_i}$$

ha un numero $\neq 0$ nel posto (1, 1). Allora, utilizzando l'osservazione ad inizio sezione che garantisce la commutatività del prodotto si ha

$$(A - \lambda_1 I)^h \prod_{i=2}^r (A - \lambda_i I)^{d_i} = \prod_{i=2}^r (A - \lambda_i I)^{d_i} (A - \lambda_1 I)^h.$$

Rappresentando visivamente il prodotto di queste due matrici:

$$\left(\begin{array}{ccc} * \neq 0 & \dots & \\ \vdots & \ddots & \\ & & \end{array} \right) \left(\begin{array}{c} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{array} \right)$$

Al posto (1, s) otteniamo il valore $* \neq 0$, dunque il prodotto complessivo è diverso da zero. Si ha:

$$(t - \lambda_1)^h \prod_{i=2}^r (t - \lambda_i)^{d_i} \notin I_A \text{ se } h < p_1$$

Segue che qualunque blocco di Jordan di ordine non massimo fa sì che il polinomio scritto sopra non appartenga all'ideale di A , e dunque il più piccolo polinomio che è diviso da $m_A(t)$ (al quale dunque deve coincidere necessariamente) è $f(t)$ visto sopra. \square

COROLLARIO 10.7.2. (MOLTEPLICITÀ DELLE RADICI DEL POLINOMIO MINIMO E DIAGONALIZZABILITÀ).

Sia $A \in \mathbb{C}^{n,n}$. Allora A è diagonalizzabile se e solo se il suo polinomio minimo ha tutte radici di molteplicità 1.

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) Se A è diagonalizzabile, tutti i blocchi sono di dimensione 1 e questa, per la stessa proposizione di prima, corrisponde alla molteplicità delle radici del polinomio caratteristico.

\Leftarrow) Per la proposizione precedente, la molteplicità delle radici del polinomio minimo corrisponde alla dimensione del più grande blocco di Jordan di A relativo a λ_i . Segue chiaramente che se $m_{\lambda_i} = 1 \forall i$ l'ordine di tutti i blocchi è 1, dunque A è diagonalizzabile. \square

OSSERVAZIONE. La forma di Jordan determina il polinomio minimo e il polinomio caratteristico, ma *non* vale il viceversa. Per esempio, prendiamo le seguenti matrici:

$$\left(\begin{array}{|ccc|ccccc|} \hline & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 \\ \hline \end{array} \right) \quad \left(\begin{array}{|ccc|ccccc|} \hline & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 1 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \\ \hline \end{array} \right)$$

Queste due matrici hanno forme di Jordan diverse, ma hanno entrambe:

$$C_A = (t - 2)^7 \quad m_A = (t - 2)^3 \dim V_2 = 3$$

10.7.5 Impratichiamoci! Forma canonica di Jordan

TIPS & TRICKS! (ALCUNE NOZIONI UTILI PER IL CALCOLO DELLA BASE E DELLA FORMA DI JORDAN).

1. Per calcolare l'autospazio generalizzato $\tilde{V}_\lambda = \ker(A - \lambda I)^{m_\lambda}$ è sufficiente calcolare, se conosco il massimo ordine p dei blocchi di Jordan relativi a λ :

$$\tilde{V}_\lambda = \ker(A - \lambda I)^p$$

2. Si ha, per le osservazioni fatte nella dimostrazione precedente,

$$\dim S_i - \dim S_{i+1} = \# \text{ blocchi di Jordan di dimensione } i$$

3. La base dell'autospazio $V_\lambda = S_1$ sono tutti i vettori aggiunti a partire dalla base di S_p , compresi i vettori di quest'ultima base; poiché per ognuno di questi vettori abbiamo, per costruzione, un blocco di Jordan relativo a λ , il numero di questi vettori corrisponde al numero totale di blocchi di Jordan, cioè la molteplicità geometrica di λ :

$$m_g(\lambda) = \dim V_\lambda = \# \text{ blocchi di Jordan relativi a } \lambda$$

4. Per l'osservazione a pag. 173

$$m_a(\lambda) = m_\lambda = \sum \text{dimensioni dei blocchi relativi a } \lambda$$

5. Per l'osservazione a pag. 182, l'esponente di $t - \lambda$ nel polinomio minimo m_A è la dimensione del blocco più grande relativo a λ :

$$p_\lambda = \dim \text{blocco di Jordan più grande relativo a } \lambda$$

6. Se conosciamo già le dimensioni dei blocchi di Jordan di λ ,

$$a_1 \leq \dots \leq a_r = p$$

è sufficiente calcolare i sottospazi:

$$S_{a_1} \supseteq \dots \supseteq S_{a_r} = S_p$$

7. Se A ha un'unico autovalore λ , allora $V = \tilde{V}_\lambda$ e $(A - \lambda I)^p = 0$. In particolare segue che

$$\begin{aligned} \forall \mathbf{v} \in \text{Im}(A - \lambda I)^{p-1} \quad & \exists \mathbf{u} \in V : (A - \lambda I)^{p-1} \mathbf{u} = \mathbf{v} \\ \implies \mathbf{0} = (A - \lambda I)^p \mathbf{u} &= (A - \lambda I) \mathbf{v} \\ \implies \mathbf{v} \in \ker(A - \lambda I) & \\ \implies \text{Im}(A - \lambda I)^{p-1} \subseteq \ker(A - \lambda I) & \\ \implies S_p = \text{Im}(A - \lambda I)^{p-1} \cap \ker(A - \lambda I) &= \text{Im}(A - \lambda I)^{p-1}. \end{aligned}$$

Pertanto, nel caso S_p non c'è bisogno di intersecare con V_λ ! Questo tuttavia non si applica agli altri S_i , dato che non vale la relazione $\text{Im}(A - \lambda I)^i \subseteq \ker(A - \lambda I)$.

8. Se so che per λ tutti i blocchi di Jordan hanno la stessa dimensione p , possiamo calcolare direttamente $S_p = \text{Im}(A - \lambda I)^{p-1} \cap V_\lambda$.

Esercizio. Sia data la matrice:

$$A = \begin{pmatrix} 8 & 6 & -4 \\ 0 & 2 & 0 \\ 9 & 9 & -4 \end{pmatrix}$$

Calcolare la sua forma di Jordan e la base per cui essa è in tale forma.

SOLUZIONE. Il suo polinomio caratteristico è $C_A(t) = (t - 2)^3$ e $\lambda = 2$ è l'unico autovalore, con molteplicità algebrica $m_\lambda = 3$. Studiamo l'autospazio:

$$A - 2I = \begin{pmatrix} 6 & 6 & -4 \\ 0 & 0 & 0 \\ 9 & 9 & -6 \end{pmatrix}$$

Il rango è $\text{rk}(A - 2I) = 1$ e la molteplicità geometrica è pertanto $\dim V_2 = 2$. Notiamo che

le possibili forme di Jordan di una matrice 3×3 con unico autovalore 2 sono

3 blocchi, $\dim V_2 = 3$ blocchi, $\dim V_2 = 2$ blocco, $\dim V_2 = 1$

$$\left(\begin{array}{ccc} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{array} \right) \quad \left(\begin{array}{cc|c} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{array} \right) \quad \left(\begin{array}{ccc} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{array} \right)$$

Come osservato precedentemente, la molteplicità geometrica di λ dà il numero di blocchi di Jordan della matrice, pertanto ho sicuramente due blocchi di Jordan e, avendo fatto tutti i casi, sappiamo senza altri calcoli che il blocco massimo ha ordine $p = 2$. La situazione in termini di spazi S_i , è:

$$V_2 = S_1 \supseteq S_2 = \text{Im}(A - 2I)$$

Avendo un unico autovalore, nel caso S_2 non abbiamo bisogno di calcolare l'intersezione con l'autospazio. Dunque, cerchiamo una base di $S_2 = \text{Im}(A - 2I)$. Sappiamo già che la sua base è di un solo vettore, dato che $\text{rk}(A - 2I) = 1 = \dim \text{Im}(A - 2I)$. Essendo l'immagine, possiamo prendere un vettore colonna della matrice $A - 2I$, che definiremo x_1^1 ; ad esempio, prendiamo la prima colonna:

$$x_1^1 = (6, 0, 9)$$

Per la scelta effettuata, per costruire x_1^2 ci è sufficiente prendere il vettore $(1, 0, 0)$:

$$\begin{aligned} x_1^1 &= (6, 0, 9) = (A - 2I)(1, 0, 0) \\ x_1^2 &= (1, 0, 0) \end{aligned}$$

Allora $\{x_1^1, x_1^2\}$ dà il blocco di Jordan di ordine 2. Completiamo $\{x_1^1\}$ ad una base di V_2 . Esplicitando l'autospazio:

$$V_2 = \ker(A - 2I) = \{3x + 3y + 2z = 0\}$$

Possiamo scegliere ad esempio $(-1, 1, 0)$, ottenendo allo stesso tempo il vettore che dà il blocco di ordine 1 di Jordan. La base che rende A in forma di Jordan è:

$$\{(6, 0, 9), (1, 0, 0), (-1, 1, 0)\}$$

ESERCIZIO (ESERCIZIO 4, SCRITTO LUGLIO 2018).

Sia A matrice quadrata complessa 6×6 . Dire quali delle seguenti affermazioni possono verificarsi, motivando la risposta.

1. Il polinomio minimo di A è $(t - 2)^5$, l'autospazio relativo a 2 ha dimensione 3.
2. Il polinomio minimo di A è $(t - 2)(t - 3)^3$, l'autospazio relativo a 2 ha dimensione 3.
3. A ha polinomio caratteristico è $(t - 2)^6$ e $A^2 - A - I = O$.
4. $A^2 - A - I = O$ e A ha autovalori *non* reali.

SOLUZIONE.

- I A ha un unico autovalore 2, di *molteplicità algebrica* 6, dunque il *più grande* blocco di Jordan nella forma di Jordan di A ha dimensione 5; poiché la dimensione dell'autospazio relativo a 2 è la molteplicità geometrica, segue che il numero di blocchi

relativi a 2 sono 3.

Non si può dunque verificare, in quanto con la condizione di avere un blocco di dimensione 5 non ci può essere più di un solo blocco di dimensione 1.

- II A ha autovalori 2 e 3, di molteplicità nel polinomio minimo rispettivamente 1 e 3, dunque il più grande blocco di Jordan nella forma di Jordan di A riferito a 2 ha dimensione 1, mentre quello riferito a 3 è 3; poiché la dimensione dell'autospazio relativo a 2 è la molteplicità geometrica, segue che il numero di blocchi relativi a 2 sono 3.

$$\left(\begin{array}{c} 2 \\ 2 \\ 2 \\ \hline 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{array} \right)$$

III Si ha:

- $f(t) = t^2 - t - 1$
- $f(A) = O$

Tuttavia $f(t) = (t - \lambda_1)(t - \lambda_1)$. Dunque, consideriamo:

$$m_A(t) \mid f(t) \implies m_A(t) = \begin{cases} t - \lambda_1 \\ t - \lambda_2 \\ f(t) \end{cases}$$

Inoltre, $m_A(t) \mid C_A(t) = (t - 2)^6$.

Notiamo che

$$f(2) = 4 - 2 - 1 = 1 \neq 0$$

Poiché $\lambda = 2$ è l'unico autovalore di A ed $f \in I_A$, si avrebbe $f(2) = 0$, cioè abbiamo un assurdo.

- IV Si ha $f(t) = t^2 - t - 1 \in I_A$:

$$\lambda_{1,2} = \frac{1 \pm \sqrt{1+4}}{2} = \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2} \in \mathbb{R}$$

Allora $f(t) = (t - \lambda_1)(t - \lambda_1)$ e, per le osservazioni del punto precedente:

$$m_A(t) = \begin{cases} t - \lambda_1 \\ t - \lambda_2 \\ f(t) \end{cases}$$

Allora, gli autovalori di A possono essere solo $\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2}$, dunque A non può avere autovalori complessi non reali.

La **funzione esponenziale** e^x , con $x \in \mathbb{R}$ si può caratterizzare in diversi modi; sia con il concetto di limite...

$$e^x = \lim_{n \rightarrow +\infty} \left(1 + \frac{x}{n}\right)^n$$

... sia come il valore della serie di potenze:

$$e^x = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{x^n}{n!} = 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3!} + \dots$$

Vogliamo ora definire una funzione analoga anche in campo complesso.

DEFINIZIONE 10.8.1. (FUNZIONE ESPONENZIALE SUI NUMERI COMPLESSI).

Sia $z \in \mathbb{C}$. Definiamo come **funzione esponenziale sui numeri complessi** la seguente serie:

$$\exp(z) = e^z := \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{z^n}{n!}$$

Essa è una funzione continua.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo che sia ben definita la funzione mostrando la convergenza della serie. In realtà possiamo mostrare che la serie **converge assolutamente**^a. Dunque, con i complessi consideriamo il *modulo* $|\cdot|$:

$$\left| \frac{z^n}{n!} \right| = \frac{|z|^n}{n!} \in \mathbb{R} \implies \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{|z|^n}{n!}$$

Questa serie nei reali converge ad $e^{|z|}$: la serie pertanto converge assolutamente e dunque la funzione è ben definita; se $z \in \mathbb{R}$ allora l'esponenziale è in tutto e per tutto quello noto nei reali. Studiamo ora la continuità, dimostrando che **converga uniformemente**^b in qualunque sottoinsieme limitato, utilizzando l'*M-test di Weierstrass*. Se $S \subseteq \mathbb{C}$ è un sottoinsieme limitato, sicuramente esso è sottoinsieme di un disco nel piano complesso di centro l'origine e raggio ε . Dunque, $\exists \varepsilon \in \mathbb{R} : |z| < \varepsilon \forall z \in S$. Allora varrà

$$\left\| \frac{z^n}{n!} \right\| = \frac{|z|^n}{n!} \leq \frac{\varepsilon^n}{n!}.$$

Passando alle serie

$$\sum_{n=0}^{+\infty} \frac{\varepsilon^n}{n!} < \infty.$$

La funzione esponenziale converge uniformemente su S , e pertanto $e^z : \mathbb{C} \longrightarrow \mathbb{C}$ è continua. \square

^aSi può parlare di convergenza assoluta in spazi topologici dotati di una *norma*; si ha che la convergenza implica la convergenza "classica" se lo spazio è completo rispetto alla metrica indotta dalla norma.

^bNelle "Note aggiuntive", a pag. 289, si può trovare la definizione della convergenza uniforme e alcune osservazioni a riguardo.

PROPOSIZIONE 10.8.1. (PROPRIETÀ DELL'ESPONENTIALE COMPLESSO).

L'esponenziale in campo complesso gode delle seguenti proprietà:

1. $e^z \cdot e^w = e^{z+w}$.
2. $e^z \neq 0 \forall z \in \mathbb{C}$.
3. Se $t \in \mathbb{R}$, si ha $e^{it} = \cos t + i \sin t$.

DIMOSTRAZIONE.

I Dati $z, w \in \mathbb{C}$:

$$\begin{aligned} e^z \cdot e^{iw} &= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{z^k}{k!} \cdot \sum_{m=0}^{\infty} \frac{w^m}{m!} \stackrel{\text{a}}{=} \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{k=0}^n \frac{z^k}{k!} \frac{w^{n-k}}{(n-k)!} = \\ &= \sum_{n=0}^{+\infty} \underbrace{\frac{1}{n!} \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} z^k w^{n-k}}_{\text{Binomio di Newton}} = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} (z+w)^n = e^{z+w} \\ &\implies e^z \cdot e^{iw} = e^{z+w} \end{aligned}$$

II $\forall z, e^z \cdot e^{-z} = e^{z-z} = e^0 = 1$.

III Si ha:

$$\begin{aligned} e^{it} &= \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{(it)^n}{n!} = \sum_{m=0}^{+\infty} \frac{(it)^{2m}}{(2m)!} + \sum_{m=0}^{+\infty} \frac{(it)^{2m+1}}{(2m+1)!} = \\ &= \sum_{m=0}^{+\infty} \frac{(-1)^m (t)^{2m}}{(2m)!} + i \sum_{m=0}^{+\infty} \frac{(-1)^m (t)^{2m+1}}{(2m+1)!} = \cos t + i \sin t \quad \square \end{aligned}$$

^aIl prodotto è lecito in quanto si ha la convergenza assoluta della serie.

^aIl prodotto è lecito in quanto si ha la convergenza assoluta della serie.

OSSERVAZIONI.

- $e^z = e^{x+iy} = e^x \cdot e^{iy} = e^x (\cos y + i \sin y) \implies |e^z| = e^x = e^{\Re z}$. L'argomento di e^z è, per costruzione, $y = \Im z$.
- $e^{2\pi i} = 1$, mentre $e^{z+2\pi i} = e^z \cdot e^{2\pi i} = e^z$.
- $e^z \neq 0$, dunque $\forall w \in \mathbb{C} \setminus \{0\}, \exists z \in \mathbb{C} : e^z = w$, cioè $e^z : \mathbb{C} \longrightarrow \mathbb{C} \setminus \{0\}$ è suriettiva.
Infatti, se $w = x + iy$ si può scrivere in forma polare come

$$w = |w| (\cos x + i \sin y)$$

Notiamo che:

- $w = 0 \iff x = 0 \wedge y = 0$, dunque anche il modulo è zero se e solo se x e y sono entrambi zero.
- $|w| = \sqrt{x^2 + y^2} \in \mathbb{R}^+$, dunque per suriettività dell'esponenziale reale $\exists a \in \mathbb{R}$ tale per cui $e^a = \sqrt{x^2 + y^2}$.
- L'argomento di w è $\arg(w) = y$
- $(\cos y + i \sin y) = e^{iy}$.

Allora, esiste $z = a + iy$ tale che

$$w = x + iy = |w| (\cos y + i \sin y) = e^a (\cos y + i \sin y) = e^{a+iy} = e^z.$$

10.8.1 Esponenziale di una matrice quadrata complessa

DEFINIZIONE 10.8.2. (ESPOLENZIALE DI UNA MATRICE QUADRATA COMPLESSA).

Sia $A \in \mathbb{C}^{n,n}$. Definiamo l'**esponenziale di una matrice quadrata complessa** come

$$e^A := \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{A^k}{k!} = \lim_{n \rightarrow +\infty} \sum_{\substack{k=0 \\ \text{matrice } n \times n}}^n \frac{A^k}{k!} \quad e^A \in \mathbb{C}^{n,n}.$$

Questa serie di matrici converge se e solo se convergono *tutte* le serie che danno origine ai suoi n^2 elementi. Per dimostrare la convergenza, usiamo una norma particolare.

DEFINIZIONE 10.8.3. (NORMA INFINITO DI UNA MATRICE).

La **norma infinito di una matrice** $A \in \mathbb{C}^{n,n}$ è

$$\|A\|_\infty = \max_{i,j=1,\dots,n} |a_{ij}|$$

PROPRIETÀ 10.8.1. (PROPRIETÀ DELLA NORMA INFINITO DI UNA MATRICE).

Date le matrici $n \times n$ A e B :

- 1. $\|A + B\|_\infty \leq \|A\|_\infty + \|B\|_\infty$.
- 2. $\|A \cdot B\|_\infty \leq n\|A\|_\infty\|B\|_\infty$.

DIMOSTRAZIONE.

- I $\forall i, j |a_{ij} + b_{ij}| \leq |a_{ij}| + |b_{ij}| \leq \|A\|_\infty + \|B\|_\infty$. Per l'arbitrarietà di i e j , vale la tesi.
II Sia $C = AB$. Allora:

$$\begin{aligned} c_{ij} &= \sum_{k=1}^n a_{ik}b_{kj} \\ \implies |c_{ij}| &\leq \sum_{k=1}^n |a_{ik}| |b_{kj}| \leq n\|A\|_\infty\|B\|_\infty \quad \forall i, j \\ \implies \|C\|_\infty &\leq n\|A\|_\infty\|B\|_\infty \end{aligned}$$

□

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo che l'esponenziale di una matrice complessa sia ben definito. Consideriamo la serie:

$$\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{A^k}{k!}$$

Si ha:

$$\begin{aligned} \|A^2\|_\infty &\leq n\|A\|_\infty^2 \\ \|A^3\|_\infty &\leq n\|A^2 \cdot A\|_\infty \leq n\|A\|_\infty^2\|A\|_\infty \leq n^2\|A\|_\infty^3 \end{aligned}$$

Per induzione in questo modo otteniamo $\|A^k\|_\infty \leq n^{k-1}\|A\|_\infty^k$, da cui

$$\begin{aligned} \sum_{k=0}^N \left\| \frac{A^k}{k!} \right\|_\infty &= \sum_{k=0}^N \frac{\|A^k\|_\infty}{k!} \leq \sum_{k=0}^N \frac{n^{k-1}\|A\|_\infty^k}{k!} = \\ &= \frac{1}{n} \sum_{k=0}^N \frac{(n\|A\|_\infty)^k}{k!} \xrightarrow{N \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(n\|A\|_\infty)^k}{k!} = \frac{1}{n} e^{n\|A\|_\infty} \end{aligned}$$

Allora

$$\sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k}{k!}$$

converge assolutamente, pertanto e^A è ben definito. \square

ATTENZIONE! In generale si ha $e^{A+B} \neq e^A \cdot e^B$! Infatti, il prodotto di matrici non è *commutativo*, pertanto in generale non vale la formula del *binomio di Newton*, necessaria nella dimostrazione della proprietà di cui sopra.

ESEMPIO. Siano

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

A è una *matrice diagonale*, dunque e^A è facile da calcolare; infatti, presa una qualunque matrice diagonale D :

$$D = \begin{pmatrix} d_1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & d_n \end{pmatrix} \implies D^k = \begin{pmatrix} d_1^k & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & d_n^k \end{pmatrix}$$

$$e^D = \begin{pmatrix} \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{d_1^k}{k!} & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{d_n^k}{k!} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{d_1} & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & e^{d_n} \end{pmatrix}$$

Dunque, nel nostro caso

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \implies e^A = \begin{pmatrix} e & 0 \\ 0 & e^2 \end{pmatrix}.$$

Invece, B è *nilpotente* di ordine due, dato che $B^2 = O$. Allora, scrivendo la serie che caratterizza e^B , tutti i termini successivi al secondo sono nulli! Pertanto

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \implies e^B = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{B^k}{k!} = I + B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Allora

$$e^A \cdot e^B = \begin{pmatrix} e & e \\ 0 & e^2 \end{pmatrix}.$$

D'altro canto, abbiamo che:

$$A + B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Verificheremo successivamente (pag. 194), quando mostreremo come calcolare in generale l'esponenziale di una matrice, che $e^{A+B} \neq e^A \cdot e^B$.

LEMMA 10.8.1. (ESPOLENZIALE DI MATRICI CHE COMMUTANO).

Se $A, B \in \mathbb{C}^{n,n}$ commutano, cioè $AB = BA$, allora:

$$e^{A+B} = e^A \cdot e^B$$

DIMOSTRAZIONE. La dimostrazione è assolutamente analoga a quella vista per dimostrare la proprietà parallela dell'esponenziale dei numeri complessi (lemma 10.8.1, pag. 188), dato che, se commutano, vale il *binomio di Newton matriciale*:

$$(A + B)^k = \sum_{i=0}^k \binom{k}{i} A^i \cdot B^{k-1} \quad \square$$

OSSERVAZIONE. Matrici simili hanno esponenziali simili. Più precisamente, se $A = P^{-1}BP$ per una opportuna matrice ortogonale P , allora $e^A = P^{-1}e^B P$, cioè e^A e e^B sono simili tramite la stessa matrice P di A e B .

DIMOSTRAZIONE. Si ha

$$\begin{aligned} A &= P^{-1}BP \\ A^2 &= (P^{-1}BP)(P^{-1}BP) = P^{-1}B^2P \end{aligned}$$

Per induzione in questo modo otteniamo

$$\begin{aligned} A^k &= P^{-1}B^kP \\ \implies e^A &= \sum_{k=0}^N \frac{A^k}{k!} = \sum_{k=0}^N \frac{P^{-1}B^kP}{k!} = P^{-1} \sum_{k=0}^N \frac{B^k}{k!} P = P^{-1}e^B P \end{aligned}$$

□

TEOREMA 10.8.1. (DETERMINANTE DI UN ESPONENZIALE MATRICIALE).

Si ha

$$\det(e^A) = e^{\text{tr}(A)}.$$

In particolare, e^A è sempre una matrice invertibile.

DIMOSTRAZIONE. Una qualunque matrice A complessa è simile alla sua forma di Jordan J . La traccia di matrici simili, per commutatività interna della traccia^a, è uguale:

$$\text{tr}(A) = \text{tr}(J) = \lambda_1 + \dots + \lambda_n$$

Per la dimostrazione precedente, e^A è simile a e^J ; in particolare, i determinanti sono uguali:

$$\det(e^A) = \det(e^J)$$

Allora è sufficiente dimostrare che $\det(e^J) = e^{\lambda_1 + \dots + \lambda_n} = e^{\lambda_1} \dots e^{\lambda_n}$. J è una matrice triangolare superiore. Le osservazioni seguenti sono vere anche per una qualsiasi matrice

triangolare superiore:

$$J = \begin{pmatrix} \lambda_1 & \dots & * \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix} \implies \forall k \geq 1 J^k = \begin{pmatrix} \lambda_1^k & \dots & * \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_n^k \end{pmatrix}$$

$$e^J = \begin{pmatrix} \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{\lambda_1^k}{k!} & \dots & * \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{\lambda_n^k}{k!} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{\lambda_1} & \dots & * \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & e^{\lambda_n} \end{pmatrix}$$

Il determinante di una matrice triangolare è il prodotto sulle colonne, dunque vale $\det(e^J) = e^{\lambda_1} \dots e^{\lambda_n}$ come cercato. In particolare, questo prodotto, in quanto *prodotto di esponenziali, non è mai nullo* e dunque il determinante è *diverso da zero*. \square

^aPer ogni matrice A di dimensioni $n \times m$ e B di dimensioni $m \times n$ si ha $\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$.

10.8.2 Calcolo dell'esponenziale di una matrice tramite la forma di Jordan

Abbiamo già calcolato alcuni esponenziali di matrici in diverse delle precedenti dimostrazioni, considerando tuttavia sempre matrici particolari:

- **Matrice diagonale:**

$$D = \begin{pmatrix} d_1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & d_n \end{pmatrix} \implies e^D = \begin{pmatrix} e^{d_1} & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & e^{d_n} \end{pmatrix}$$

- **Matrice nilpotente:** se la matrice è nilpotente di ordine k ($B^k = O$) si calcolano i primi k termini della serie caratterizzante e^B :

$$e^B = \sum_{i=0}^{i-1} \frac{B^i}{i!} = I + B + \dots + \frac{B^{k-1}}{(k-1)!}$$

In generale, tuttavia, come possiamo calcolare l'esponenziale di una generica matrice A ? A questo proposito ci viene in aiuto la tanto faticata forma di Jordan. Il seguente processo costruttivo ci permette di calcolare, in modo relativamente facile, l'esponenziale e^A .

1. A è simile alla sua forma di Jordan J

$$A = PJP^{-1}$$

con P è la matrice del cambiamento di base che presenta, nelle colonne, la base che mette A in forma di Jordan. Sappiamo allora che per la stessa matrice P gli esponenziali sono simili:

$$e^A = Pe^JP^{-1}$$

Allora è sufficiente calcolare P , J e e^J .

2. J è una matrice a blocchi diagonali, dunque la potenza k -esima è una matrice con le potenze k -esime dei blocchi sulla diagonale:

$$J = \begin{pmatrix} \boxed{\mathbf{B}_1} & \dots & 0 \\ \vdots & \dots & \vdots \\ 0 & \dots & \boxed{\mathbf{B}_r} \end{pmatrix} \quad J^k = \begin{pmatrix} \boxed{\mathbf{B}_1^k} & \dots & 0 \\ \vdots & \dots & \vdots \\ 0 & \dots & \boxed{\mathbf{B}_r^k} \end{pmatrix}$$

Dunque usando la definizione , segue che, l'esponenziale è anch'essa una matrice a blocchi:

$$e^J = \begin{pmatrix} e^{\mathbf{B}_1} & \dots & 0 \\ \vdots & \dots & \vdots \\ 0 & \dots & e^{\mathbf{B}_r} \end{pmatrix}$$

Dunque, per calcolare l'esponenziale di una matrice in forma di Jordan basta saper calcolare l'esponenziale di un blocco di Jordan.

3. Notiamo che un blocco di ordine p si può sempre scomporre in una matrice diagonale λI_p e una matrice nilpotente N di soli 1:

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & 1 & 0 & \\ \vdots & & \lambda & 1 & \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & 0 & 0 & \\ \vdots & & \lambda & 0 & \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \lambda \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & 0 & 1 & 0 \\ \vdots & & & 0 & 1 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 \end{pmatrix} = \lambda I_p + N$$

Poiché N e λI_p commutano, vale

$$e^{\mathbf{B}} = e^{\lambda I + N} = e^{\lambda I} e^N,$$

dunque basta calcolare $e^{\lambda I}$ e e^N , ma sono due matrici di sappiamo già come calcolare l'esponenziale:

- $e^{\lambda I}$ è una *matrice diagonale*:

$$e^{\lambda I} = \begin{pmatrix} e^\lambda & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & e^\lambda \end{pmatrix} = e^\lambda I$$

- e^N è una *matrice nilpotente* di ordine p :

$$e^N = \sum_{k=0}^{p-1} \frac{N^k}{k!} = I + N + \dots + \frac{N^{p-1}}{(p-1)!}$$

ESEMPIO. Riprendiamo l'esempio di pagina 191. Prendiamo $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ e consideriamo $C = A + B = A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$. C ha autovalori 1 e 2 ed è diagonalizzabile con $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$; una base di una autovettori di C è $(1, 0)$ e $(1, 1)$ e la matrice del cambiamento di basi è $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$. Allora, considerata l'inversa $P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$:

$$\begin{aligned} C = PDP^{-1} \implies e^C &= Pe^D P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e & 0 \\ 0 & e^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e & -e + e^2 \\ 0 & e^2 \end{pmatrix} \\ e^A e^B &= \begin{pmatrix} e & 0 \\ 0 & e^2 \end{pmatrix} (I + B) = \begin{pmatrix} e & 0 \\ 0 & e^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e & e \\ 0 & e^2 \end{pmatrix} \neq e^C \end{aligned}$$

10.8.3 Impraticchiamoci! Funzione esponenziale nei complessi

Esercizio (Esercizio 4, scritto febbraio 2018).

Sia $A = e^{\lambda I} = \begin{pmatrix} -3 & 4 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$. Calcolare $\exp(A) = e^A$.

SOLUZIONE. Il polinomio minimo è $C_A(t) = (t + 1)^2$, l'unico autovalore della matrice è $\lambda = -1$ con molteplicità $m_\lambda = 2$. Troviamo la forma di Jordan.

$$V_\lambda = \ker(A + I) = \ker \begin{pmatrix} -2 & 4 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} = \ker \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \{(x, y) \mid x - 2y = 0\} = \langle (2, 1) \rangle$$

Poiché $\dim V_\lambda = 1$, segue che la forma di Jordan è un unico blocco di ordine $p = 2$:

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

Cerchiamo ora una matrice P , e dunque una base \mathcal{B} , che mette A in forma di Jordan. Poiché abbiamo un unico autovalore, $(A - \lambda I)^2 = 0$ e $\text{Im}(A - \lambda I) \subseteq \ker(A - \lambda I)$. Studiamo $S_2 = \ker(A + I) \cap \text{Im}(A + I)^{p-1} = \text{Im}(A + I)$; esso ha $\dim S_2 = 1$ e per trovarne una base basta prendere una colonna di $A + I$:

$$v_2 = (2, 1) =$$

Per costruire v_1 è sufficiente prendere $(-1, 0)$:

$$\begin{aligned} v_2 &= (2, 1) = (A + I)(-1, 0) \\ v_1 &= (-1, 0) \end{aligned}$$

Una base che mette A in forma di Jordan è dunque $\mathcal{B} = \{(2, 1), (-1, 0)\}$ e dunque abbiamo P :

$$P = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

L'inversa, noto il determinante $\det P = 1$, è

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$$

Ora calcoliamo e^J :

$$J = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = -I + N$$

Dunque

$$\begin{aligned} e^J &= e^{-I+N} = e^{-I}e^N = e^{-1}I(I+N) = e^{-1}\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \\ \implies e^A &= e^{-1}P\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}P^{-1} = e^{-1}\begin{pmatrix} -1 & 4 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Un metodo alternativo per calcolare la base \mathcal{B} che rende A in forma di Jordan è il seguente. Nota la forma di Jordan J consideriamo l'applicazione lineare f associata ad essa rispetto alla base \mathcal{B} e l'applicazione $g = f + Id$; esse devono soddisfare

$$\begin{cases} f(v_1) = -v_1 \\ f(v_2) = v_1 - v_2 \end{cases} \quad \begin{cases} g(v_1) = 0 \\ g(v_2) = v_1 \end{cases}$$

Cerchiamo dei vettori tali che

$$\begin{aligned} v_2 &\in \ker(A + I)^2 \setminus \ker(A + I) \\ v_1 &\in \ker(A + I) \end{aligned}$$

Poiché $v_2 \in \ker(A + I)^2 = V$, basta prendere un vettore della base canonica di V , ad esempio $e_1 = (1, 0, 0)$, che non appartenga a $\ker(A + I)$. Allora

$$\begin{aligned} v_2 &:= e_1 = (1, 0) \\ v_1 &= g(v_2) = (A + I)v_2 = g(v_2) = (-2, -1) \neq 0 \end{aligned}$$

La matrice P risulta

$$P = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Si verifica facilmente che usando questa matrice P si arriva comunque allo stesso esponenziale visto prima. In questo problema si può anche evitare il calcolo della forma di Jordan. Infatti, notando che la matrice $B = A + I$ è nilpotente di ordine 2, ovvero $B^2 = O$, e commuta con $-I$. Allora possiamo calcolare e^A in questo modo:

$$e^A = e^{B-I} = e^B \cdot e^{-I} = e^{-1}(I+B) = e^{-1} \begin{pmatrix} -1 & 4 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$$

10.9 MATRICI REALI E FORMA DI JORDAN

Abbiamo studiato le forme di Jordan in $\mathbb{C}^{n,n}$, dato che abbiamo la sicurezza dell'esistenza di tutti gli autovalori e dunque anche della forma di Jordan. E se la matrice fosse a valori reali, possiamo parlare di forma di Jordan in $\mathbb{R}^{n,n}$? Dato che la forma di Jordan associata ad una matrice ha sulla diagonale gli autovalori di A con molteplicità e al di fuori di essa o zero o uno, possiamo fare la seguente osservazione.

OSSERVAZIONE. Sia $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ e J la forma di Jordan di A . Allora J è *reale* se e solo se gli autovalori di A sono *reali*.

Supponiamo che A abbia autovalori reali e J sia la sua forma di Jordan. Allora esiste $P \in \text{GL}(n, \mathbb{C})$ tale che esse siano simili per P in campo complesso: $A = PJP^{-1}$. In realtà, si può dimostrare come A e J siano simili come matrici reali, cioè esiste $Q \in \text{GL}(n, \mathbb{R})$ tale che $A = QJQ^{-1}$

TEOREMA 10.9.1. (MATRICI REALI SIMILI NEI COMPLESSI LO SONO NEI REALI).

Siano $A, B \in \mathbb{R}^{n,n}$ tali che esiste $P \in \text{GL}(n, \mathbb{C})$ tale che $A = PJP^{-1}$. Allora esiste $Q \in \text{GL}(n, \mathbb{R})$ tale che $A = QBQ^{-1}$.

DIMOSTRAZIONE. Innanzitutto, $A = PBP^{-1}$ se e solo se $AP = PB$. Consideriamo le soluzioni X , matrice $n \times n$ a coefficienti reali, del sistema lineare omogeneo in n^2 equazioni in n^2 incognite $AX = XB$. Sia $W \subseteq \mathbb{C}^{n,n}$ il sottospazio vettoriale delle soluzioni (complesse) del sistema: sappiamo già che $P \in W$, dunque $W \neq \{O\}$. Sia allora $k = \dim W \geq 1$ e sia $C_1, \dots, C_k \in \mathbb{C}^{k,k}$ una base di W . Esse sono matrici complesse, dunque possiamo scomporla nella sua parte reale e immaginaria:

$$\forall j = 1, \dots, k \quad C_j = X_j + iY_j, \quad X_j, Y_j \in \mathbb{R}^{n,n}$$

Mostriamo che anche X_j e Y_j sono soluzioni del sistema. Dunque, presa C_j ,

$$\begin{array}{ccc} AC_j & = & C_j B \\ \parallel & & \parallel \\ A(X_j + iY_j) & = & (X_j + iY_j)B \\ \parallel & & \parallel \\ AX_j + iAY_j & = & X_j B + iY_j B \end{array}$$

Le matrici AX_j , AY_j , $X_j B$ e $Y_j B$ sono tutte in $\mathbb{R}^{n,n}$. Due matrici complesse scomposte come in precedenza sono uguali se e solo se la parte reale e l'argomento sono uguali,

$$AX_j = X_j B \quad AY_j = Y_j B$$

ma allora $X_j, Y_j \in W \forall j$; poiché C_1, \dots, C_k è una base di W , e quindi lo generano. Per costruzione $C_j = X_j + iY_j$, dunque anche $X_1, \dots, X_k, Y_1, \dots, Y_k$ generano W come spazio vettoriale complesso. Sicuramente $\{X_1, \dots, X_k, Y_1, \dots, Y_k\}$ contiene una base di W , cioè $\exists D_1, \dots, D_k$ base \mathcal{D} di W con $D_j \in \mathbb{R}^{n,n} \forall j$. Dalle condizioni in cui ci siamo posti, la matrice Q cercate deve soddisfare i seguenti requisiti:

- $Q \in W$.
- $Q \in \mathbb{R}^{n,n}$.
- Q invertibile.

Rispetto alla base \mathcal{D} , ogni $D \in W$ è della forma

$$D = t_1 D_1 + \dots + t_k D_k \quad \text{con } t_1, \dots, t_k \in \mathbb{C}^{n,n}$$

Nel caso di matrici reali, i coefficienti t_1, \dots, t_k saranno *tutti reali*. Poniamo

$$f(t_1, \dots, t_k) := \det(t_1 D_1 + \dots + t_k D_k)$$

La funzione, di variabili t_1, \dots, t_k , è un polinomio che presenta solo *coefficienti reali*, essendo D_1, \dots, D_k matrici reali, e non è *identicamente nulla*, perché per ipotesi $P \in W$ è invertibile, dunque $\det P \neq 0$. In particolare, esistono dei valori *reali* $\hat{t}_1, \dots, \hat{t}_k$ per cui f non si annulla^a, cioè esiste la matrice reale

$$Q := \hat{t}_1 D_1 + \dots + \hat{t}_k D_k$$

che soddisfa la tesi. □

^aInfatti, presa una combinazione lineare degli elementi di una base come \mathcal{D} con coefficienti reali non nulli, allora essa non sarà mai nulla.

V

GEOMETRIA PROIETTIVA

CAPITOLO 11

GEOMETRIA PROIETTIVA

“La Geometria proiettiva è tutta la Geometria.”

ARTHUR CAYLEY, cercando di vendere i suoi appunti di Geometria proiettiva agli ignari studenti di Geometria uno.

ABBIAMO già trattato lo *spazio proiettivo reale* e le sue caratteristiche nel [Capitolo 5](#) e [Capitolo 9](#). In questo, ci dedicheremo a generalizzare il concetto per un *qualsiasi* spazio vettoriale su campo \mathbb{K} , utilizzando gli strumenti dell’algebra lineare. Parliamo dunque di **Geometria proiettiva**: come in topologia studiavamo le proprietà degli spazi topologici invarianti per omeomorfismi, lo scopo della geometria proiettiva è studiare quelle degli **spazi proiettivi** invarianti per **proiettività**.

11.1 SPAZI PROIETTIVI

DEFINIZIONE II.I.I. (SPAZIO PROIETTIVO).

Sia \mathbb{K} un campo e V uno spazio vettoriale di dimensione *finita* su \mathbb{K} . Lo **spazio proiettivo** associato a V è l’insieme quoziante

$$\mathbb{P}(V) = (V \setminus \{0\}) / \sim$$

dove \sim è la relazione di equivalenza data su $V \setminus \{0\}$ definita dall’azione del gruppo moltiplicativo $\mathbb{K} \setminus \{0\}$:

$$\forall v, w \in V \setminus \{0\} \quad v \sim w \iff \exists \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} : v = \lambda w$$

Lo spazio proiettivo $\mathbb{P}(V)$ si dice anche il **proiettivizzato** di V .

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo che è una relazione di equivalenza:

- **Riflessività:** per $\lambda = 1$ si ha $x = 1 \cdot x$ quindi $x \sim x$.
- **Simmetria:** se $x \sim y$ si ha $x = \lambda y$ per un $\lambda \neq 0$, quindi $y = \frac{1}{\lambda}x$, cosicché $y \sim x$.
- **Transitività:** se $x \sim y$ e $y \sim z$ si ha $x = \lambda y$, $z = \mu y$, da cui $z = \mu(\lambda x) = (\mu\lambda)x$ e

$\mu\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$, così $x \sim z$. □

DEFINIZIONE II.I.2. (DIMENSIONE DI UNO SPAZIO PROIETTIVO).

La **dimensione** di $\mathbb{P}(V)$ è

$$\dim \mathbb{P}(V) = \dim V - 1$$

Se $V = \{0\}$, allora $\mathbb{P}(V) = \emptyset$ e si pone $\dim \emptyset := -1$.

DEFINIZIONE II.I.3. (PROIEZIONE AL QUOTIENTE E CLASSE).

Si denota con $\pi : V \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbb{P}(V)$ la **proiezione al quoziente** e con $[v] \in \mathbb{P}(V)$ la **classe** di $v \in V \setminus \{0\}$.

OSSERVAZIONE. Si ha la corrispondenza biunivoca

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(V) &\leftrightarrow \{\text{sottospazi vettoriali 1-dimensional di } V\} \\ [v] &\leftrightarrow \mathcal{L}(v) \end{aligned}$$

In altre parole, possiamo pensare a $\mathbb{P}(V)$ come l'insieme delle **rette vettoriali** in V .

DEFINIZIONE II.I.4. (ALTRE NOMENCLATURE PROIETTIVE).

- Se $\dim V = 1$, allora $\mathbb{P}(V)$ è un **punto** e $\dim \mathbb{P}(V) = 0$.
- Se $\dim \mathbb{P}(V) = 1$, si parla di **retta proiettiva**.
- Se $\dim \mathbb{P}(V) = 2$, si parla di **piano proiettivo**.
- Se $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ o $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, si parla rispettivamente di **spazio proiettivo reale** o di **spazio proiettivo complesso**.

Gli esempi più frequenti di spazi proiettivi si ottengono considerando $V = \mathbb{K}^{n+1}$.

DEFINIZIONE II.I.5. (SPAZIO PROIETTIVO NUMERICO).

Lo **spazio proiettivo numerico** o **spazio proiettivo standard** è lo spazio proiettivo su \mathbb{K}^{n+1} :

$$\mathbb{P} = \mathbb{P}^n(\mathbb{K}) = \mathbb{P}(\mathbb{K}^{n+1})$$

Essi sono spazi di dimensione $\dim \mathbb{P}^n = n$.

11.2 SOTTOSPAZI PROIETTIVI

Sia $W \subseteq V$ un sottospazio vettoriale. Allora $W \setminus \{0\} \subseteq V \setminus \{0\}$ è chiuso rispetto alla relazione di equivalenza \sim già definita e $\mathbb{P}(W)$ è un sottoinsieme di $\mathbb{P}(V)$.

DEFINIZIONE II.2.1. (SOTTOSPAZIO PROIETTIVO).

Se $W \subseteq V$ è un sottospazio vettoriale, allora $\mathbb{P}(W)$ è detto **sottospazio proiettivo**:

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(W) &= \pi(W \setminus \{0\}) = \{[w] \in \mathbb{P}(V) \mid w \in W\} \\ &= \{\text{sottospazi vettoriali 1-dimensionali di } V \text{ contenuti in } W\} \end{aligned}$$

La dimensione del sottospazio proiettivo è $\dim \mathbb{P}(W) = \dim W - 1$.

- Se $W = \{0\}$, allora $\mathbb{P}(W) = \emptyset$.
- Se $\dim W = 1$, allora $\mathbb{P}(W)$ è un punto, che indichiamo con $[w]$ per un $w \in W$.

- Se $\dim W = 2$ ($\dim \mathbb{P}(W) = 1$), allora $\mathbb{P}(W)$ è **retta proiettiva** in $\mathbb{P}(V)$.
- Se $\dim W = 3$ ($\dim \mathbb{P}(W) = 2$), allora $\mathbb{P}(W)$ è **piano proiettivo** in $\mathbb{P}(V)$.
- Se $\dim \mathbb{P}(W) = \dim \mathbb{P}(V) - 1$, allora $\mathbb{P}(W)$ è **iperpiano (proiettivo)** in $\mathbb{P}(V)$.

DEFINIZIONE II.2.2. (CODIMENSIONE).

Si definisce la **codimensione** di $\mathbb{P}(W)$ sottospazio proiettivo come

$$\text{codim } \mathbb{P}(W) = \dim \mathbb{P}(V) - \dim \mathbb{P}(W)$$

ESEMPIO. Gli iperpiani sono sottospazi di codimensione 1.

11.3 COORDINATE OMOGENEE E SISTEMI DI RIFERIMENTO PROIETTIVO

Consideriamo $\mathbb{P}^n(\mathbb{K}) = \mathbb{P}(\mathbb{K}^{n+1})$. Se $v = (x_0, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^{n+1} \setminus \{0\}$, denotiamo la corrispettiva classe in questa forma:

$$[v] = (x_0 : \dots : x_n) \in \mathbb{P}^n(\mathbb{K}), x_i \in \mathbb{K}$$

OSSERVAZIONI.

1. Le x_i non possono mai essere tutte nulle, dato che $v \neq 0$.
2. Due classi sono uguali se e solo se le componenti sono tutte in proporzione per uno scalare $\lambda \in \mathbb{K}$.^a

$$(x_0 : \dots : x_n) = (y_0 : \dots : y_n) \iff (x_0, \dots, x_n) \sim (y_0, \dots, y_n) \iff \exists \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} : y_0 = \lambda x_0, \dots, y_n = \lambda x_n$$

^aLa notazione con i : viene utilizzata per mettere in evidenza che la relazione fra classi e vettori è di proporzione.

ESEMPI. In $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$:

$$(1: 1: 2) = (-2: -2: -4)$$

$$(1: 0: 2) = \left(\frac{1}{3}: 0: \frac{2}{3} \right)$$

DEFINIZIONE II.3.1. (RIFERIMENTO PROIETTIVO E COORDINATE OMOGENEE).

Sia $\mathcal{B} = \{e_0, \dots, e_n\}$ una base di V , con $\dim V = n + 1$. Se $v \in V \setminus \{0\}$, si ha

$$v = x_0 e_0 + \dots + x_n e_n, \text{ con } x_i \in \mathbb{K}$$

Diciamo che $(x_0 : \dots : x_n)$ sono le **coordinate omogenee** di $[v] \in \mathbb{P}(V)$ definite dalla base \mathcal{B} e scriviamo

$$[v] = (x_0 : \dots : x_n)$$

La base \mathcal{B} definisce su $\mathbb{P}(V)$ un **sistema di riferimento proiettivo**, cioè ad ogni punto vengono assegnate delle coordinate omogenee.

OSSERVAZIONI.

- Le coordinate omogenee non possono mai essere tutte nulle.
- Le coordinate omogenee sono definite solo a meno di multipli.
- $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$ ha delle coordinate omogenee “naturali” date dalla base canonica di \mathbb{K}^{n+1} .
- Basi multiple definiscono lo stesso riferimento proiettivo di $\mathbb{P}(V)$, cioè le stesse coordinate omogenee.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo l’ultimo punto. Siano

$$\mathcal{B} = \{e_0, \dots, e_n\} \quad \mathcal{B}' = \{\mu e_0, \dots, \mu e_n\},$$

con $\mu \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$. Si ha

$$v = x_0 e_0 + \dots + x_n e_n = \frac{x_0}{\mu} (\mu e_0) + \dots + \frac{x_n}{\mu} (\mu e_n).$$

Passando allo spazio proiettivo,

$$\underbrace{(x_0 : \dots : x_n)}_{\text{coordinate omogenee rispetto a } \mathcal{B}} = \underbrace{\left(\frac{x_0}{\mu} : \dots : \frac{x_n}{\mu} \right)}_{\text{coordinate omogenee rispetto a } \mathcal{B}'}.$$
□

DEFINIZIONE II.3.2. (PUNTI FONDAMENTALI E PUNTO UNITÀ).

Data la base \mathcal{B} , i punti

$$\begin{aligned} P_0 &= [e_0] = (1: 0: \dots : 0) \\ P_1 &= [e_1] = (0: 1: \dots : 0) \\ &\vdots \\ P_n &= [e_n] = (0: 0: \dots : 1) \end{aligned}$$

sono detti **punti fondamentali** o **punti coordinati**, mentre il punto

$$U = [e_0 + e_1 + \dots + e_n] = (1: 1: \dots : 1)$$

è detto **punto unità**.

II.3.O.1 Descrizione dei sottospazi proiettivi in coordinate

Siano $(x_0 : \dots : x_n)$ coordinate omogenee su $\mathbb{P}(V)$, indotte da una base \mathcal{B} , e consideriamo l’equazione lineare omogenea

$$\bigcircledast \quad a_0 x_0 + a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = 0 \tag{II.1}$$

con $a_i \in \mathbb{K}$ non tutti nulli.

- In V l’equazione omogenea rappresenta un *iperpiano vettoriale* H .
- I punti $P = [v] \in \mathbb{P}(V)$, le cui coordinate soddisfano le equazioni, sono quelli tali per cui $v \in H$, cioè sono tutti e soli i punti dell’iperpiano proiettivo $\mathbb{P}(H) \subseteq \mathbb{P}(V)$. L’equazione lineare (II.1) è l’**equazione (cartesiana) dell’iperpiano proiettivo** $\mathbb{P}(H)$.

DEFINIZIONE II.3.3. (IPERPIANO COORDINATO).

Gli iperpiani di equazione cartesiana $x_i = 0$, cioè tutti i punti la cui i -esima coordinata omogenea è nulla, si dicono **i -esimi iperpiani coordinati**.

ESEMPIO. In $\mathbb{P}^1(\mathbb{K})$, cioè una *retta proiettiva* in quanto $\dim \mathbb{P}^1(\mathbb{K}) = 1$, i sottospazi proiettivi sono:

- \emptyset .
- I punti, che in questo caso sono gli iperpiani.
- Tutto $\mathbb{P}^1(\mathbb{K})$.

Il punto $(a : b)$ ha equazione cartesiana

$$bx_0 - ax_1 = 0$$

ovvero l'equazione della retta in \mathbb{K}^2 generata dal vettore (a, b) , ottenuta pertanto dal determinante

$$\begin{vmatrix} a & b \\ x_0 & x_1 \end{vmatrix} = 0.$$

ATTENZIONE! In $\mathbb{P}(V)$ un sottospazio proiettivo di *dimensione zero* è un singolo punto $[v] = \mathbb{P}(\mathcal{L}(v))$.

Più in generale, fissata una base \mathcal{B} di V , ogni *sottospazio vettoriale* W di V può essere visto, in *coordinate* rispetto alla base, come l'*insieme delle soluzioni* di un *sistema lineare omogeneo*

$$Ax = O$$

dove $A = (a_{ij})$ è di dimensioni $t \times (n + 1)$ a elementi in \mathbb{K} e $x = \begin{pmatrix} x_0 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$. Il sistema

$$\begin{cases} a_{1,0}x_0 + \dots + a_{1,n}x_n = 0 \\ \vdots \\ a_{t,0}x_0 + \dots + a_{t,n}x_n = 0 \end{cases}$$

dà delle *equazioni cartesiane* per il sottospazio proiettivo $\mathbb{P}(W)$ nelle coordinate omogenee $(x_0 : \dots : x_n)$. Posto dunque t come il numero delle *equazioni*, notiamo che

$$\dim W = n + 1 - \operatorname{rk} A$$

quindi

$$\operatorname{codim} W = \operatorname{rk} A$$

||

$$\dim V - \dim W = \dim \mathbb{P}(V) - \dim \mathbb{P}(W) = \operatorname{codim} \mathbb{P}(W)$$

pertanto

$$t \geq \operatorname{rk}(A) = \operatorname{codim} \mathbb{P}(W) \quad \dim \mathbb{P}(W) = \dim V - \operatorname{rk}(A)$$

Scartando delle equazioni possiamo sempre ricondurci ad un sistema in cui

$$t = \operatorname{rk} A = \operatorname{codim} \mathbb{P}(W).$$

INTUITIVAMENTE... Per facilitare la visualizzazione degli spazi proiettivi possiamo pensare allo spazio \mathbb{K}^{n+1} come lo **spazio affine** $\mathcal{A}(\mathbb{K}^{n+1})$ in cui sia fissato un punto O come origine: in questo modo, le classi di $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$ corrispondono alle *rette affini passanti per O*, identificate con le rette vettoriali di \mathbb{K}^{n+1} :

$$(x_0 : \dots : x_n) \leftrightarrow \begin{array}{l} \text{retta affine di } \mathcal{A}(\mathbb{K}^{n+1}) \text{ formata} \\ \text{dai punti } (tx_0, \dots, tx_n) \text{ al variare di } t \in \mathbb{R} \end{array}$$

Approfondiremo formalmente la relazione tra gli spazi affini e gli spazi proiettivi più avanti, a pag. 219.

ESEMPI.

- Il piano proiettivo $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ ha come sottospazi *non banali* i punti e le rette.
 - ◊ Una *retta proiettiva* viene da un *piano*, che nel riferimento *affine* possiamo prendere passante per l'origine: $a_0x_0 + a_1x_1 + a_2x_2 = 0$.
 - ◊ Per determinare un *punto* servono due equazioni, in sostanza vedendolo come *intersezione di due rette proiettive*; ad esempio, $(1: 0: 0)$ ha equazioni

$$x_1 = x_2 = 0,$$

mentre $(1: 2: 3)$ ha equazioni

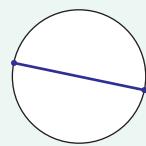
$$\begin{cases} x_1 = 2x_0 \\ x_2 = 3x_0 \end{cases}$$

- Nel piano proiettivo reale $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$, le *rette proiettive* vengono da *piani vettoriali*, dunque nel modello affine di $\mathcal{A}(\mathbb{R}^3)$ essi sono piani passanti per l'origine; utilizzando la *sfera unitaria*, i cui punti antipodali sono identificati in una relazione di equivalenza, la retta proiettiva si visualizza facilmente come l'*intersezione* della sfera in un *cerchio massimo*; nel modello della *calotta superiore*, prendiamo l'intersezione dall'equatore in su. In questo modo, la **proiezione verticale** dell'intersezione del cerchio massimo con la calotta sul disco unitario D è la rappresentazione della retta proiettiva sul *modello piano del disco*. Dunque, abbiamo *tre tipi* di rette:

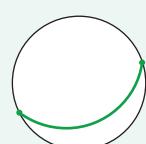
1. La *retta* con equazione $z = 0$, ovvero al piano xy in \mathbb{R}^3 : sul modello piano corrisponde al **bordo del disco** D (cioè S^1).



2. Le *rette* con equazione $ax + by = 0$, ovvero ai *piani perpendicolari* in \mathbb{R}^3 passanti per le rette con quell'equazione $ax + by = 0$: sul modello piano corrisponde a **diametri colleganti due punti** sul bordo.



3. Nel caso generale $ax + by + cz = 0$, proiettando l'*arco di cerchio massimo* viene un **arco di ellisse** in D .



11.5 OPERAZIONI CON I SOTTOSPAZI

Se $W_1, W_2 \subseteq V$ sono sottospazi vettoriali, allora $W_1 \cap W_2$ è un sottospazio vettoriale e si ha che l'**intersezione** dei corrispettivi spazi proiettivi è ancora un sottospazio proiettivo.

$$\mathbb{P}(W_1 \cap W_2) = \mathbb{P}(W_1) \cap \mathbb{P}(W_2)$$

OSSERVAZIONE. Si ha $\mathbb{P}(W_1) \cap \mathbb{P}(W_2) = \emptyset$ se e solo se $W_1 \cap W_2 = \{0\}$. In tal caso diciamo che i due sottospazi sono **sghembi o disgiunti**.

Come per i sottospazi vettoriali, in generale l'**unione** di due sottospazi proiettivi *non* è un sottospazio proiettivo.

DEFINIZIONE II.5.1. (SOTTOSPAZIO GENERATO DA UN SOTTOINSIEME).

Sia $S \subseteq \mathbb{P}(V)$ un sottoinsieme non vuoto. Il **sottospazio generato** da S , denotato con $\langle S \rangle$, è l'intersezione in $\mathbb{P}(V)$ di tutti i sottospazi proiettivi contenenti S , ed è il più piccolo sottospazio contenente S .

- $\langle S \rangle = S \iff S$ è un sottospazio proiettivo.
- Se $S = \{P_1, \dots, P_m\}$ è finito, scriviamo $\langle P_1, \dots, P_m \rangle$ per il sottospazio generato da P_1, \dots, P_m ; se, sono linearmente indipendenti, $\dim \langle P_1, \dots, P_m \rangle = m - 1$.

DEFINIZIONE II.5.2. (SOTTOSPAZIO SOMMA).

Dati due sottospazi proiettivi $T_1, T_2 \subseteq \mathbb{P}(V)$, cioè

$$T_i = \mathbb{P}(W_i) \quad W_i \subseteq V, i = 1, 2,$$

allora il sottospazio generato da $T_1 \cup T_2$ è denotato con $T_1 + T_2 = \langle T_1, T_2 \rangle$ e si chiama **sottospazio somma**. In particolare, si ha

$$\langle T_1, T_2 \rangle = \mathbb{P}(W_1 + W_2)$$

DIMOSTRAZIONE.

\subseteq) $\mathbb{P}(W_1 + W_2)$ è un sottospazio proiettivo che contiene, in quanto $W_1 \subseteq W_1 + W_2$, $W_2 \subseteq W_1 + W_2$ vettorialmente, sia $T_1 = \mathbb{P}(W_1)$ sia $T_2 = \mathbb{P}(W_2)$. In particolare, contiene la loro unione^a, dunque $\langle T_1, T_2 \rangle = \langle T_1 \cup T_2 \rangle \subseteq \mathbb{P}(W_1 + W_2)$.

\supseteq) Abbiamo che $T_i \subseteq \langle T_1, T_2 \rangle = \mathbb{P}(U)$, con U un sottospazio vettoriale di V . In particolare, si ha che $W_1, W_2 \subseteq U$, da cui $W_1 + W_2 \subseteq U$. Passando allo spazio proiettivo

$$\langle T_1, T_2 \rangle = \mathbb{P}(U) \supseteq \mathbb{P}(W_1 + W_2)$$

□

^aRicordiamo che non è essa un sottospazio, ma un sottoinsieme.

PROPOSIZIONE II.5.1. (FORMULA DI GRASSMANN PROIETTIVA).

Siano T_1, T_2 sottospazi proiettivi di $\mathbb{P}(V)$. Si ha

$$\dim \langle T_1, T_2 \rangle + \dim (T_1 \cap T_2) = \dim T_1 + \dim T_2.$$

DIMOSTRAZIONE. Posti $T_i = \mathbb{P}(W_i)$, con $W_i \subseteq V$ sottospazi vettoriali. Dalla formula di Grassmann vettoriale si ha

$$\dim(W_1 + W_2) + \dim(W_1 \cap W_2) = \dim W_1 + \dim W_2.$$

Sottraendo 1 a tutte le dimensioni, otteniamo le dimensioni dei corrispettivi spazi proiettivi e dunque la formula proiettiva. \square

COROLLARIO II.5.I. (CONDIZIONI SULLA DIMENSIONE DELL'INTERSEZIONE).

Siano T_1, T_2 sottospazi proiettivi di $\mathbb{P}(V)$ con $\dim \mathbb{P}(V) = n$. Allora

$$\dim(T_1 \cap T_2) \geq \dim T_1 + \dim T_2 - n$$

In particolare $T_1 \cap T_2 \neq \emptyset$ se $\dim T_1 + \dim T_2 \geq n$.

DIMOSTRAZIONE. Si ha

$$\dim(T_1 \cap T_2) = \dim T_1 + \dim T_2 - \dim \langle T_1, T_2 \rangle \geq \dim T_1 + \dim T_2 - n.$$

Chiaramente, se $\dim T_1 + \dim T_2 \geq n$, allora $\dim(T_1 \cap T_2) \geq 0$ e dunque $T_1 \cap T_2 \neq \emptyset$. \square

ESEMPIO. Nel piano proiettivo, due rette sono *sempre incidenti*. Infatti, le rette hanno dimensione 1, mentre $\dim \mathbb{P}^2(\mathbb{K}) = 2$, dunque vale $1 + 1 \leq 2$, pertanto due rette si incontrano sempre.

OSSERVAZIONE. Se consideriamo un insieme *finito di punti*, possiamo considerare lo spazio S generato da P_1, \dots, P_m , cioè $S = \langle P_1, \dots, P_m \rangle$; inoltre, si ha

$$\dim S \leq m - 1.$$

Infatti, se $P_i = [v_i]$ con $v_i \in V$, allora

$$S = \mathbb{P}\left(\underbrace{\mathcal{L}(v_1, \dots, v_m)}_{\dim \mathcal{L} \leq m}\right).$$

11.6 PUNTI LINEARMENTE INDEPENDENTI E IN POSIZIONE GENERALE

DEFINIZIONE II.6.I. (PUNTI LINEARMENTE INDEPENDENTI).

Siano $P_1, \dots, P_m \in \mathbb{P}(V)$. Diciamo che i punti P_1, \dots, P_m sono **linearmente indipendenti** se, scelti $v_1, \dots, v_m \in V \setminus \{0\}$ tali che $P_i = [v_i] \forall i$, i vettori v_1, \dots, v_m sono **linearmente indipendenti** in V . Se così non è, diciamo che P_1, \dots, P_m sono linearmente dipendenti.

OSSERVAZIONI.

- La definizione è *ben posta*. Dati $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$, si ha che

$$v_1, \dots, v_m \text{ sono indipendenti} \iff \lambda_1 v_1, \dots, \lambda_m v_m \text{ sono indipendenti.}$$

- Se $\dim \mathbb{P}(V) = n$, $\mathbb{P}(V)$ contiene al più $n + 1$ punti indipendenti.
- P_1, \dots, P_m sono indipendenti se e solo se $\dim \langle P_1, \dots, P_m \rangle = m - 1$.

ESEMPI.

- Due punti P, Q sono indipendenti se e solo se $P \neq Q$. Infatti, se $P = [v]$ e $Q = [w]$, allora

$$P \text{ e } Q \text{ sono indipendenti} \iff v \text{ e } w \text{ sono indipendenti} \iff v \not\sim w \iff P \neq Q$$

In tal caso $\langle P, Q \rangle$ è l'unica *retta* contenente P e Q , che indicheremo anche con \overline{PQ} .

- Tre punti P_1, P_2, P_3 sono indipendenti se e solo se sono *distinti* e *non sono allineati*, cioè appartenenti alla stessa retta. In tal caso $\langle P_1, P_2, P_3 \rangle$ è l'unico *piano* contenente i tre punti.

DEFINIZIONE II.6.2. (PUNTI IN POSIZIONE GENERALE).

Dati dei punti $P_1, \dots, P_m \in \mathbb{P}(V)$, diciamo che sono **in posizione generale** se vale una delle due condizioni seguenti:

- $m \leq n + 1$ e i punti sono *linearmente indipendenti*.
- $m > n + 1$ e ogni scelta di $n + 1$ punti tra loro sono linearmente indipendenti.

ESEMPIO.

- Se $n = 1$, cioè $\mathbb{P}(V)$ è una *retta proiettiva*, allora P_1, \dots, P_m sono in posizione generale se e solo se P_1, \dots, P_m sono tutti distinti.
- Se $n = 2$, cioè $\mathbb{P}(V)$ è una *piano proiettivo*, allora P_1, \dots, P_m sono in posizione generale se e solo se P_1, \dots, P_m sono a 3 a 3 *non allineati*.

II.6.1 Impraticiamoci! Punti linearmente indipendenti**ESERCIZIO (F.F.P., 2.1).**

Si mostri che i punti del piano proiettivo reale

$$\left(\frac{1}{2}: 1: 1\right) \quad \left(1: \frac{1}{3}: \frac{4}{3}\right) \quad (2: -1: 2)$$

sono allineati, e si determini un'equazione della retta che li contiene.

SOLUZIONE. Per verificare che i 3 punti sono allineati, dobbiamo verificare che i corrispondenti vettori di \mathbb{R}^3 sono dipendenti. Riscriviamo i seguenti punti per facilitarci i calcoli:

$$\left(\frac{1}{2}: 1: 1\right) = (1: 2: 2) \quad \left(1: \frac{1}{3}: \frac{4}{3}\right) = (3: 1: 4)$$

Verifichiamolo la dipendenza con il determinante.

$$\det \begin{vmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 3 & 1 & 4 \\ 2 & -1 & 2 \end{vmatrix} = 0$$

L'equazione della retta è data dall'equazione del piano vettoriale in \mathbb{R}^3 generato da 2 dei 3 vettori:

$$0 = \begin{vmatrix} x_0 & x_1 & x_2 \\ 1 & 2 & 2 \\ 3 & 1 & 4 \end{vmatrix} = x_0(8 - 2) - x_1(4 - 6) + x_2(1 - 6) = 6x_0 + 2x_1 - 5x_2$$

Verifichiamo che contenga anche il terzo:

$$6 \cdot 2 + 2 \cdot (-1) - 5 \cdot 2 = 0$$

11.7 RAPPRESENTAZIONE PARAMETRICA DI UN SOTTOSPAZIO PROIETTIVO

Sia $S \subseteq \mathbb{P}(V)$ un sottospazio proiettivo di dimensione m . Allora esistono sempre $m+1$ punti $P_0, \dots, P_m \in S$ linearmente indipendenti che generano S . Infatti, se $S = \mathbb{P}(W)$ con $W \subseteq V$ sottospazio vettoriale di dimensione $m+1$, possiamo scegliere una base $\{w_0, \dots, w_m\}$ di W tale per cui

$$P_i = [w_i] \in S.$$

Sono linearmente indipendenti (perché lo sono i vettori della base) e generano S . Allora, tutti e soli i punti di S sono della forma

$$[\lambda_0 w_0 + \dots + \lambda_m w_m] \quad \lambda_0, \dots, \lambda_m \in \mathbb{K}$$

Supponiamo ora di aver fissato una base $\{e_0, \dots, e_n\}$ di V e quindi di aver considerato il corrispondente *riferimento proiettivo*. In coordinate vettoriali di V , un punto di W è $x = (x_0, \dots, x_n)$ se e solo se

$$x = x_0 e_0 + \dots + x_n e_n = \lambda_0 w_0 + \dots + \lambda_m w_m$$

Il punto P_i in V avrà coordinate $(P_{0,i}, \dots, P_{n,i}) \forall i = 1, \dots, m$, dunque il generico vettore x di W è espresso da

$$\begin{cases} x_0 = \lambda_0 P_{0,0} + \lambda_1 P_{0,1} + \dots + \lambda_m P_{0,m} \\ \vdots \\ x_n = \lambda_0 P_{n,0} + \lambda_1 P_{n,1} + \dots + \lambda_m P_{n,m} \end{cases}$$

Anche i punti di S sono date da queste coordinate, dunque questa viene definita la **rappresentazione parametrica** del sottospazio S , con $(\lambda_0 : \dots : \lambda_m)$ le coordinate omogenee di $\mathbb{P}(W)$ date dalla base $\{w_0, \dots, w_m\}$.

ESEMPIO. In $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$ consideriamo i punti

$$A = (1: 0: -1: 4) \quad B = (2: 3: 0: 5)$$

Allora, la rappresentazione parametrica del sottospazio $S = \langle A, B \rangle$ con $(\lambda: \mu)$ è

$$\begin{cases} x_0 = \lambda + 2\mu \\ x_1 = 3\mu \\ x_2 = -\lambda \\ x_3 = 4\lambda - 5\mu \end{cases}$$

11.7.1 Coordinate proiettive e punti in posizione generale

OSSERVAZIONE. Sia $\mathbb{P}(V)$ con un riferimento proiettivo fissato. Consideriamo i punti fondamentali P_0, \dots, P_n e il punto unità U .

- P_0, \dots, P_n, U sono $n+2$ punti.
- P_0, \dots, P_n, U sono in posizione generale: essendo $P_i = [e_i]$ con e_0, \dots, e_n base di V , allora P_0, \dots, P_n sono indipendenti. Se sostituiamo l' i -esimo punto con $U = [e_1 + \dots + e_n]$, allora:

$$P_0, \dots, \check{P}_i, \dots, U$$

Sono indipendenti per ogni $i = 0, \dots, n$.^a

^aIndichiamo con \check{P}_i il punto che sostituiamo.

ATTENZIONE! Sia $\mathcal{B} = \{e_0, \dots, e_n\}$ una base che induce un *riferimento proiettivo* su $\mathbb{P}(V)$. Per ogni i sia $\lambda_i \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ e consideriamo $v_i = \lambda_i e_i$. Allora $\mathcal{B}' = \{v_0, \dots, v_n\}$ è ancora una base e i *punti fondamentali* del riferimento indotto da \mathcal{B}' sono gli stessi del riferimento indotto da \mathcal{B} . Infatti

$$[e_i] = [v_i] = P_i$$

Però i due riferimenti sono **diversi**; dato v espresso nella base \mathcal{B}

$$v = x_0 e_0 + \dots + x_n e_n,$$

la sua classe in $\mathbb{P}(V)$, rispetto a \mathcal{B} , è

$$[v] = (x_0 : \dots : x_n).$$

Possiamo partire dall'espressione di v nella base \mathcal{B} a quella nella base \mathcal{B}' , moltiplicando e dividendo ogni e_i per il corrispettivo λ_i :

$$v = \frac{x_0}{\lambda_0} (\lambda_0 e_0) + \dots + \frac{x_n}{\lambda_n} (\lambda_n e_n) = \frac{x_0}{\lambda_0} v_0 + \dots + \frac{x_n}{\lambda_n} v_n.$$

Passiamo dunque alla base \mathcal{B}' alla classe in $\mathbb{P}(\mathbb{K})$:

$$[v] = \left(\frac{x_0}{\lambda_0} : \dots : \right).$$

Notiamo che effettivamente il punto $[v]$ non cambia, ma i riferimenti *non* sono multipli e quindi sono diversi!

- Conoscere i punti fondamentali *non basta* a determinare la base \mathcal{B} .
- Riferimenti proiettivi *diversi* possono avere gli stessi punti fondamentali.

OSSERVAZIONE. Supponiamo di avere $n+2$ punti P_0, \dots, P_{n+1} in $\mathbb{P}(V)$, cioè $\forall i = 0, \dots, n+1 \exists v_i \in V : P_i = [v_i]$. Allora

P_0, \dots, P_{n+1} sono in posizione generale $\iff v_0, \dots, v_n$ sono indipendenti e

$$v_{n+1} = a_0 v_0 + \dots + a_n v_n \text{ con } a_i \neq 0 \quad \forall i = 0, \dots, n$$

Infatti, se v_0, \dots, v_n è una base (in quanto sono indipendenti), $v_0, \dots, \check{v}_i, \dots, v_n, v_{n+1}$ sono indipendenti se e solo se $a_i \neq 0$.

TEOREMA II.7.I. (ESISTENZA DI UNA BASE DATI $n + 2$ PUNTI IN POSIZIONE GENERALE).

Sia $\mathbb{P}(V)$ di dimensione n . Dati $n + 2$ punti P_0, \dots, P_{n+1} in posizione generale, esiste una base $\mathcal{B} = \{e_0, \dots, e_n\}$ di V tale che

$$P_0 = [e_0], \dots, P_n = [e_n], P_{n+1} = [e_0 + \dots + e_n].$$

Inoltre, se $\mathcal{B}' = \{f_0, \dots, f_n\}$ è un'altra base di V che soddisfa la condizione sopra, allora \mathcal{B}' è proporzionale a \mathcal{B} , cioè esiste $\mu \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ tale che $f_i = \mu e_i \forall i = 0, \dots, n$.

DIMOSTRAZIONE. Sia $P_i = [v_i]$ al variare di $i = 0, \dots, n + 1$. I punti P_0, \dots, P_n sono indipendenti^a, dunque per definizione v_0, \dots, v_n è una base di V . Poniamo

$$v_{n+1} = \lambda_0 v_0 + \dots + \lambda_n v_n \quad \lambda_i \in \mathbb{K}$$

Allora, per l'osservazione precedente, $\lambda_i \neq 0 \forall i$ perché i punti sono in posizione generale. Consideriamo $e_0 = \lambda_0 v_0, e_1 = \lambda_1 v_1, \dots, e_n = \lambda_n v_n$. Si ha che $\mathcal{B} = \{e_0, \dots, e_n\}$ è una base di V perché $\lambda_i \neq 0 \forall i$. Segue che

$$\begin{aligned} [e_i] &= [v_i] = P_i \forall i = 0, \dots, n \\ [e_0 + \dots + e_n] &= [\lambda_0 v_0 + \dots + \lambda_n v_n] = [v_{n+1}] = P_{n+1} \end{aligned}$$

Adesso, sia $\mathcal{B}' = \{f_0, \dots, f_n\}$ come da ipotesi. Allora $[f_i] = P_i = [e_i] \forall i = 0, \dots, n$, cioè $\exists \mu_i \in \mathbb{K} \setminus \{0\} : f_i = \mu_i e_i \forall i = 0, \dots, n$. Inoltre, soddisfa anche $[f_0 + \dots + f_n] = P_{n+1}$, pertanto

$$[f_0 + \dots + f_n] = [e_0 + \dots + e_n].$$

In altre parole, esiste $\mu \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ tale che

$$\begin{aligned} f_0 + \dots + f_n &= \mu(e_0 + \dots + e_n) \\ &\Downarrow \\ \mu_0 e_0 + \dots + \mu_n e_n & \end{aligned}$$

e_0, \dots, e_n è una base: per l'unicità della scrittura deve essere $\mu = \mu_0 = \dots = \mu_n$, cioè $f_i = \mu e_i \forall i = 0, \dots, n$. □

^aPerché se $n + 2$ punti sono in posizione generale, presi $n + 1$ punti fra di loro sono indipendenti.

11.8 TRASFORMAZIONI PROIETTIVE

DEFINIZIONE II.8.I. (TRASFORMAZIONE PROIETTIVA E PROIETTIVITÀ).

Un'applicazione $f : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V')$ tra spazi proiettivi si dice **trasformazione proiettiva o isomorfismo proiettivo** se esiste $\varphi : V \longrightarrow V'$ isomorfismo che induce un altro isomorfismo lineare

$$\begin{aligned} \tilde{\varphi} : \mathbb{P}(V) &\longrightarrow \mathbb{P}(V') \\ [v] &\longmapsto [\varphi(v)] \end{aligned}$$

tale per cui $f = \tilde{\varphi}$. Se $V = V'$, diciamo che f è una **proiettività** di $\mathbb{P}(V)$.

DIMOSTRAZIONE.

- $\tilde{\varphi}$ è ben definita:
 1. $\varphi(v) \neq 0$ perché $v \neq 0$ e φ è iniettiva, pertanto $\ker \varphi = \{0\}$ e dunque l'unico vettore mappato a 0 tramite φ è solo 0.
 2. Se $[v] = [w]$, allora $w \sim v$, cioè $w = \lambda v$ con $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$; segue che per linearità di φ vale $\varphi(w) = \lambda \varphi(v)$ e quindi $[\varphi(w)] = [\varphi(v)]$.
- $\tilde{\varphi}$ è iniettiva: se $\tilde{\varphi}([v]) = \tilde{\varphi}([w])$, allora

$$[\varphi(v)] = [\varphi(w)] \implies \exists \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} : \varphi(w) = \lambda \varphi(v) = \varphi(\lambda v)$$

Poiché φ è iniettiva, segue che $w = \lambda v$ e dunque $[v] = [w]$.

- $\tilde{\varphi}$ è suriettiva: infatti, se $[w] \in \mathbb{P}(V')$, essendo φ suriettiva esiste un vettore v tale che $w = \varphi(v)$. Segue che $[w] = [\varphi(v)] = \varphi([v])$. \square

Dato che spazi vettoriali della stessa dimensione sono sempre *isomorfi*, due spazi proiettivi della stessa dimensione sono sempre *isomorfi* e $\mathbb{P}(V)$ è sempre isomorfo a $\mathbb{P}^n(\mathbb{K})$, con $\dim V = n + 1$.

LEMMA II.8.1. (UGUAGLIANZA DI PROIETTIVITÀ).

Siano $\varphi, \psi : V \longrightarrow V'$ isomorfismi. Allora:

$$\tilde{\varphi} = \tilde{\psi} \iff \exists \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} : \psi = \lambda \varphi$$

DIMOSTRAZIONE.

\Leftarrow) Se $v \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$, allora $\psi(v) = \lambda \varphi(v)$. Segue che

$$\tilde{\varphi}([v]) = [\varphi(v)] = [\psi(v)] = \tilde{\psi}([v])$$

\Rightarrow) Sia $h := \psi^{-1} \circ \varphi : V \longrightarrow V$ automorfismo. Vogliamo mostrare che $h = \lambda \text{Id}_V$ con $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$. Se $v \in V \setminus \{0\}$, abbiamo

$$\begin{aligned} \tilde{\varphi}([v]) &= \tilde{\psi}([v]) \\ &\stackrel{||}{=} \psi([v]) = [\psi(v)] \stackrel{||}{=} [\varphi(v)] = [\varphi(v)] \end{aligned} \implies \lambda_v \in \mathbb{K} \setminus \{0\} : \varphi(v) = \lambda_v \psi(v) \implies h(v) = \psi^{-1}(\varphi(v)) = \lambda_v v$$

Segue che v è autovettore di $h \forall v \in V \setminus \{0\}$, in particolare ogni vettore non nullo è autovettore di h . Segue che h è diagonalizzabile e ha un unico autovalore λ . Infatti, presi λ_1 e λ_2 , si avrebbero i seguenti autovalori indipendenti:

$$v_1 \in V_{\lambda_1} \setminus \{0\} \quad v_2 \in V_{\lambda_2} \setminus \{0\}$$

Considerato che

$$\begin{cases} h(v_1) = \lambda_1 v_1 \\ h(v_2) = \lambda_2 v_2 \\ h(v_1 + v_2) = \lambda(v_1 + v_2) \\ h(v_1 + v_2) = h(v_1) + h(v_2) \end{cases} \implies \lambda(v_1 + v_2) = \lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2$$

Da cui segue, in quanto $v_1, v_2, v_1 + v_2 \neq 0$, che $\lambda = \lambda_1 = \lambda_2$ e quindi è unico. Allora, $h = \lambda \text{Id}_V$ e pertanto $\varphi = \lambda \psi$. \square

11.8.1 Gruppo lineare proiettivo

OSSERVAZIONE. Consideriamo $\mathbb{P}(V)$ e l'insieme delle proiettività $\mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V)$.

- La *composizione* di proiettività è una *proiettività* (banalmente *indotta* dalla composizione delle applicazioni lineari).
- Poiché $Id_{\mathbb{P}(V)} = \widetilde{Id}_V \Rightarrow$ L'identità $Id_{\mathbb{P}(V)}$ è una *proiettività*.
- Se $\tilde{\varphi} : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V)$, allora $\tilde{\varphi}^{-1} = \widetilde{\varphi^{-1}} : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V)$. In altre parole, l'*inversa* di una proiettività è ancora una proiettività.

L'insieme delle proiettività risulta un **gruppo** rispetto alla *composizione*.

DEFINIZIONE 11.8.2. (GRUPPO LINEARE PROIETTIVO).

Il **gruppo lineare proiettivo** $\mathbb{P}\text{GL}(V)$ è il gruppo delle proiettività dello spazio vettoriale V con operazione la composizione di proiettività ed elemento neutro $Id_{\mathbb{P}(V)}$.

11.8.1.1 Descrizione matriciale del gruppo lineare proiettivo

Consideriamo gli isomorfismi $\mathbb{K}^{n+1} \longrightarrow \mathbb{K}^{n+1}$. Sappiamo che la matrice associata agli isomorfismi è una matrice invertibile, cioè si ha una *isomorfismo di gruppi* fra l'insieme degli isomorfismi in \mathbb{K}^{n+1} al *gruppo generale lineare* $\text{GL}(n+1, \mathbb{K})$:

$$\left\{ \text{isomorfismi } \mathbb{K}^{n+1} \longrightarrow \mathbb{K}^{n+1} \right\} \leftrightarrow \text{GL}(n+1, \mathbb{K})$$

E con il gruppo lineare proiettivo si può fare? Consideriamo

$$\begin{aligned} \phi : \text{GL}(n+1, \mathbb{K}) &\longrightarrow \mathbb{P}\text{GL}_{n+1}(\mathbb{K}) \\ \varphi_A &\longmapsto \tilde{\varphi}_A \end{aligned}$$

ϕ è *omomorfismo* di gruppi *suriettivo*, ma non iniettivo. Infatti, il nucleo non è *triviale*:

$$\begin{aligned} \ker \phi &= \left\{ \varphi_A \mid \varphi_A = Id_{\mathbb{P}^n(\mathbb{K})} = \widetilde{Id}_{\mathbb{K}^{n+1}} \right\} = \left\{ \varphi_A \mid \varphi_A = \lambda Id_{\mathbb{K}^{n+1}}, \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} \right\} = \\ &= \{ \varphi_A \mid A = \lambda I, \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} \} \end{aligned}$$

Tuttavia, per il *primo teorema di isomorfismo per i gruppi* possiamo considerare il seguente diagramma commutativo:

$$\begin{array}{ccc} \text{GL}(n+1, \mathbb{K}) & \xrightarrow{\phi} & \mathbb{P}\text{GL}_{n+1}(\mathbb{K}) \\ \pi \downarrow & \nearrow \exists f & \\ \overline{\text{GL}(n+1, \mathbb{K})} & & \{ \lambda I \mid \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} \} \end{array}$$

Si ha pertanto l'isomorfismo

$$\mathbb{P}\text{GL}_{n+1}(\mathbb{K}) \cong \text{GL}(n+1, \mathbb{K}) / \{ \lambda I \mid \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} \}$$

Si può anche considerare l'isomorfismo tra $\{ \lambda I \mid \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} \}$ e $\mathbb{K} \setminus \{0\}$, e riscrivere l'isomorfismo trovato come

$$\mathbb{P}\text{GL}_{n+1}(\mathbb{K}) \cong \text{GL}(n+1, \mathbb{K}) / (\mathbb{K} \setminus \{0\})$$

ESEMPIO. Consideriamo la seguente proiettività della *retta proiettiva* $\mathbb{P}^1(\mathbb{R})$:

$$\begin{aligned} f : \mathbb{P}^1(\mathbb{R}) &\longrightarrow \mathbb{P}^1(\mathbb{R}) \\ (x_0 : x_1) &\longmapsto (ax_0 + bx_1 : cx_0 + dx_1) \end{aligned}$$

Considerato il gruppo lineare proiettivo $\mathbb{P}^2(\mathbb{R}) = \mathrm{GL}(2, \mathbb{R}) / \{\lambda I\}$, per definizione di f si ha $f = \tilde{\varphi}$, dove a φ è associata la matrice

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

e dunque possiamo scrivere l'applicazione lineare φ come

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \end{pmatrix} &\longmapsto A \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Pertanto, f si può anche scrivere come

$$\begin{aligned} f : \mathbb{P} \mathrm{GL}_2(\mathbb{R}) &\longrightarrow \mathbb{P}^1(\mathbb{R}) \\ [v] &\longmapsto [Av] \end{aligned}$$

Notiamo che se la matrice associata a φ fosse $2A$, per *proporzionalità* si avrebbe comunque la proiettività f . In modo analogo, λA con $\lambda \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ induce la *stessa proiettività* f di A .

11.8.2 Altri aspetti delle trasformazioni proiettive

OSSERVAZIONE. Se f è una proiettività di $\mathbb{P}(V)$ e $S \subseteq \mathbb{P}(V)$ un sottospazio proiettivo, allora $f(S)$ è ancora un sottospazio proiettivo della stessa dimensione di S . Se $S = \mathbb{P}(W)$ e consideriamo per definizione $f = \tilde{\varphi}$ con $\varphi : V \longrightarrow W$, allora

$$\begin{aligned} \forall [v] \in S \quad f([v]) &= \tilde{\varphi}([v]) = [\varphi(v)], \quad \varphi(v) \in W \\ f(S) &= \mathbb{P}(\varphi(W)) \end{aligned}$$

DEFINIZIONE II.8.3. (PROIETTIVAMENTE EQUIVALENTI).

Due sottoinsiemi A, B di $\mathbb{P}(V)$ si dicono **proiettivamente equivalenti** se esiste una proiettività f di $\mathbb{P}(V)$ tale che:

$$B = f(A)$$

ESEMPIO. Due sottospazi proiettivi di $\mathbb{P}(V)$ della *stessa* dimensione sono sempre *proiettivamente equivalenti*.

TEOREMA II.8.1. (ESISTENZA E UNICITÀ DI UNA TRASFORMAZIONE PROIETTIVA DATI $n+2$ PUNTI IN POSIZIONE GENERALE).

Siano $\mathbb{P}(V)$ e $\mathbb{P}(V')$ di dimensione n . Siano:

- $P_0, \dots, P_{n+1} \in \mathbb{P}(V)$ $n+2$ punti in posizione generale.
- $Q_0, \dots, Q_{n+1} \in \mathbb{P}(V')$ $n+2$ punti in posizione generale.

Allora esiste ed è unica $f : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V')$ trasformazione proiettiva tale che $f(P_i) = Q_i \forall i = 0, \dots, n+1$. In particolare, se una proiettività fissa $n+2$ punti $f(P_i) = P_i \forall i = 0, \dots, n+1$ in posizione generale, allora è l'identità.

DIMOSTRAZIONE.

- **Esistenza:** siano, $\forall i$

- $P_i = [v_i]$ $v_i \in V$.
- $Q_i = [w_i]$ $w_i \in V'$.

Sappiamo, dall'osservazione a pag. 211, che

- v_0, \dots, v_n è base di V , con $v_{n+1} = \lambda_0 v_0 + \dots + \lambda_n v_n$ con $\lambda_i \neq 0 \forall i$.
- w_0, \dots, w_n è base di V' , con $w_{n+1} = \mu_0 w_0 + \dots + \mu_n w_n$ con $\mu_i \neq 0 \forall i$.

A meno di cambiare i rappresentanti dei punti, possiamo supporre senza perdita di generalità che $\lambda_i = \mu_i = 1$. Si ha dunque

$$\begin{aligned} v_{n+1} &= v_0 + \dots + v_n \\ w_{n+1} &= w_0 + \dots + w_n \end{aligned}$$

Sia $\varphi : V \longrightarrow V'$ l'applicazione lineare tale per cui $\varphi(v_i) = w_i \forall i = 0, \dots, n$. Per linearità

$$\varphi(v_{n+1}) = \varphi(v_0 + \dots + v_n) = \varphi(v_0) + \dots + \varphi(v_n) = w_0 + \dots + w_n = w_{n+1}$$

Poiché $\text{Im } \varphi$ contiene una base per costruzione, φ è suriettiva. In particolare, essendo endomorfismo ($\dim V = \dim V'$), φ è anche *isomorfismo*. Allora $f := \tilde{\varphi} : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V')$ è una *trasformazione proiettiva* e

$$f(P_i) = f([v_i]) = [\varphi(v_i)] = [w_i] = Q_i \forall i = 0, \dots, n+1$$

- **Unicità:** sia $g : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V')$ un'altra trasformazione proiettiva tale che $g(P_i) = Q_i \forall i = 0, \dots, n+1$. Per definizione, esiste $\psi : V \longrightarrow V'$ isomorfismo per cui $g = \tilde{\psi}$ e

$$[\psi(v_i)] = [w_i] \forall i$$

Si ha che $\exists a_i \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ tale che $\psi(v_i) = a_i w_i$. Allora

$$\begin{array}{rcl} a_{n+1} w_{n+1} & = & \psi(v_{n+1}) = \psi(v_0 + \dots + v_n) \\ \parallel & & \parallel \\ a_{n+1} (w_0 + \dots + w_n) & & \psi(v_0) + \dots + \psi(v_n) \\ \parallel & & \parallel \\ a_{n+1} w_0 + \dots + a_{n+1} w_n & & a_0 w_0 + \dots + a_n w_n \end{array}$$

Poiché w_0, \dots, w_n è base, la scrittura è unica. Segue che $a_0 = a_1 = \dots = a_{n+1} = a$. Allora

$$\psi(v_i) = aw_i = a\varphi(v_i) \implies \psi = a\varphi \implies g = \tilde{\psi} = \tilde{\varphi} = f$$

□

ESEMPI.

- In una *retta proiettiva* (dim 1), una proiettività è determinata dalle immagini di 3 *punti distinti*, dato che è equivalente alla condizione di “*punti in posizione generale*”.
- In un *piano proiettivo* (dim 2), una proiettività è determinata dalle *immagini* di 4 punti, a 3 a 3 *non allineati*.
- Se $A, B \subseteq \mathbb{P}(V)$ sono insiemi finiti, ciascuno contenente k punti in posizione generale, con $k \leq n + 2$, allora A e B sono sempre proietivamente equivalenti.

ESEMPIO. Approfondiamo l'ultimo esempio. In $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$, cioè dim 2, si prenda $A = \{P_1, P_2\}$, $B = \{Q_1, Q_2\}$ con $P_1 \neq P_2, Q_1 \neq Q_2$. Ho due punti distinti sia in A e B , dunque esiste sempre una proiettività $f : \mathbb{P}^2 \longrightarrow \mathbb{P}^2$ tale che $f(A) = B$. Se invece A e B contengono 3 punti, se i 3 punti in A sono *allineati* mentre i 3 punti in B non lo sono, allora A e B non sono proietivamente equivalenti.

11.8.3 Trasformazioni proiettive in coordinate

Supponiamo di avere fissato dei *riferimenti proiettivi* su $\mathbb{P}(V)$ e $\mathbb{P}(V')$, dati da delle basi \mathcal{B} di V e \mathcal{B}' di V' , e sia $f : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V')$ una trasformazione proiettiva. Sappiamo che $f = \tilde{\varphi}$ con $\varphi : V \longrightarrow V'$ isomorfismo lineare. Sia $A \in \mathrm{GL}(n+1, \mathbb{K})$ la matrice associata a φ rispetto alle basi \mathcal{B} e \mathcal{B}' . Abbiamo visto che φ è determinata solo a meno di multipli: chiaramente, lo stesso è vero anche per A . Siano allora

$$\begin{aligned} P &= (x_0 : \dots : x_n) \in \mathbb{P}(V) \\ f(P) &= (y_0 : \dots : y_n) \in \mathbb{P}(V') \end{aligned}$$

Allora $\exists \rho \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ tale che $\rho y = Ax$.

OSSERVAZIONE (CAMBIAMENTI DI COORDINATE).

Se in $\mathbb{P}(V)$ abbiamo due riferimenti proiettivi, uno dalla base \mathcal{B} , e uno dalla base \mathcal{B}' , sia M la *matrice del cambiamento di base* in V tale che

$$x' = Mx$$

con x in coordinate rispetto alla base \mathcal{B} e x' in coordinate rispetto alla base \mathcal{B}' . Allora, se $P \in \mathbb{P}(V)$ ha coordinate $(x_0 : \dots : x_n)$ rispetto a \mathcal{B} e $(x'_0 : \dots : x'_n)$ rispetto a \mathcal{B}' . Esiste $\rho \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$ tale che $\rho x' = Mx$.

11.8.4 Punti fissi di proiettività**DEFINIZIONE 11.8.4. (PUNTO FISSO).**

Un punto $P \in \mathbb{P}(V)$ è **fisso** per $f : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V)$ proiettività se $f(P) = P$.

Sia $\varphi : V \longrightarrow V$ un *automorfismo* tale che $f = \tilde{\varphi}$, e sia $P = [v]$, con $v \in V \setminus \{0\}$. Allora

$$f(P) = [\varphi(v)] = [v] \iff \exists \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\} : \varphi(v) = \lambda v \iff v \text{ è un autovettore per } \varphi$$

In particolare, φ è invertibile, dunque *non* ha l'autovettore *nullo*. Segue che i punti fissi di f sono tutti e soli i punti $[v]$ con v autovettore di φ .

OSSERVAZIONI.

1. Se $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, allora ogni proiettività ha almeno un punto fisso, dato che φ ha sempre almeno un autovettore.
2. Se $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ e $\dim \mathbb{P}(V) = n$, allora $\dim V = n + 1$. Il *polinomio caratteristico* $C_\varphi(t) \in \mathbb{R}[t]$ ha grado $n + 1$. Se n è *pari*, φ ha almeno un autovalore, dato che il polinomio caratteristico ha grado $n + 1$ *dispari*: infatti, o è di grado *uno* (e quindi ha banalmente soluzione) oppure, in quanto si può decomporre in fattori a coefficienti reali al più di grado *due*, ammetterà *sempre* almeno un fattore di grado *uno*.
3. Portiamo un conto esempio al caso n dispari. Sia

$$\begin{aligned} f : \mathbb{P}(\mathbb{R}) &\longrightarrow \mathbb{P}(\mathbb{R}) \\ (x:y) &\longmapsto (-y:x) \end{aligned}$$

La matrice A associata a f è

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

Il polinomio caratteristico *non* ha radici *reali*:

$$C_A(t) = \det \begin{pmatrix} -t & -1 \\ 1 & -t \end{pmatrix} = t^2 + 1$$

Segue che A non ha autovettori reali e pertanto f *non* ha punti fissi.

4. In generale, l'*insieme* dei punti fissi di $f : \mathbb{P}(V) \longrightarrow \mathbb{P}(V)$ è dato da

$$\{ \mathbb{P}(V_\lambda) \mid \lambda \text{ autovalore di } \varphi \}$$

Questo è un insieme di sottospazi proiettivi a 2 a 2 disgiunti.

DEFINIZIONE II.8.5. (INSIEME FISSO).

Se $S \subseteq \mathbb{P}(V)$ è un sottospazio, diciamo che S è **fisso** per una proiettività f se $f(S) = S$

II.8.5 Impratichiamoci! Trasformazioni proiettive

ESERCIZIO. In $\mathbb{P}^1(\mathbb{R})$ determinare la proiettività f tale che

$$f(2:1) = (1:1) \quad f(1:2) = (0:1) \quad f(1:-1) = (1:0)$$

SOLUZIONE. Notiamo che i punti

$$(2:1) \quad (1:2) \quad (1:-1) \quad \text{e} \quad (1:1) \quad (0:1) \quad (1:0)$$

sono distinti, dunque sono in posizione generale e la proiettività è garantita. Prendiamo la generica matrice $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ associata a φ indotta da f e consideriamo $\rho y = Ax$:

$$\begin{cases} \rho y_0 = ax_0 + bx_1 \\ \rho y_1 = cx_0 + dx_1 \end{cases}$$

Imponiamo il passaggio per $f(2: 1) = (1: 1)$:

$$\begin{cases} \rho = 2a + b \\ \rho = 2c + d \end{cases} \implies 2a + b = 2c + d$$

In sostanza, *eliminiamo* il parametro ρ per ottenere un'equazione lineare *omogenea* tra gli elementi della matrice. Facciamo lo stesso con i rimanenti punti $f(1: 2) = (0: 1)$ e $f(1: -1) = (1: 0)$, utilizzando rispettivamente $\mu y = Ax$ e $\eta y = Ax$:

$$\begin{cases} 0 = a + 2b \\ \mu = c + 2d \end{cases} \implies a + 2b = 0$$

$$\begin{cases} \eta = a - b \\ 0 = c - d \end{cases} \implies c - d = 0$$

Costruiamo così un sistema lineare omogeneo di 3 equazioni in 4 incognite a, b, c, d , con una matrice dei coefficienti di rango 3:

$$\begin{cases} 2a + b = 2c + d \\ a + 2b = 0 \\ c - d = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} a = 2c \\ b = -c \\ c = c \\ d = c \end{cases} \implies A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} = c \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

A meno di multipli, $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ è la matrice cercata. Segue dunque che la proiettività cercata è

$$\begin{aligned} f : \mathbb{P}^1(\mathbb{R}) &\longrightarrow \mathbb{P}^1(\mathbb{R}) \\ (x_0 : x_1) &\longmapsto (2x_0 - x_1 : x_0 + x_1) \end{aligned}$$

11.9 GEOMETRIA AFFINE E GEOMETRIA PROIETTIVA

Abbiamo già accennato all'esistenza di una relazione che intercorre fra *geometria affine* e *geometria proiettiva*. Diamo innanzitutto qualche richiamo dei concetti della geometria affine.

DEFINIZIONE II.9.1. (SPAZIO AFFINE).

Sia V uno spazio vettoriale di dimensione finita su un campo \mathbb{K} . Uno **spazio affine** di dimensione n su V (con spazio vettoriale associato V di dimensione n) è un insieme $\mathcal{A}(V)$ non vuoto di *punti* (elementi) tale che sia data un'applicazione

$$\begin{aligned} \mathcal{A}(V) \times \mathcal{A}(V) &\longrightarrow V \\ (P, Q) &\longmapsto \overrightarrow{PQ} \end{aligned}$$

che alla coppia di punti (P, Q) associa il vettore di V con punto iniziale P e punto finale Q e tale che siano soddisfatti i seguenti assiomi:

1. $\forall P \in \mathcal{A}(V), \forall v \in V$ esiste un unico punto $Q \in \mathcal{A}(V)$ tale che $\overrightarrow{PQ} = v$.
2. $\forall P, Q, R \in \mathcal{A}(V)$ terna di punti di $\mathcal{A}(V)$ si ha $\overrightarrow{PQ} + \overrightarrow{QR} = \overrightarrow{PR}$.

DEFINIZIONE II.9.2. (RIFERIMENTO AFFINE E COORDINATE AFFINI).

Un **riferimento affine** $\mathcal{R} = (O, e_1, e_2, \dots, e_n)$ sullo spazio $\mathcal{A}(V)$ è assegnato fissando un punto $O \in \mathcal{A}(V)$ detta **origine** ed una base $\mathcal{B} = (e_1, e_2, \dots, e_n)$ di V . Dunque, per ogni $P \in \mathcal{A}(V)$ si ha la n -upla (X_1, X_2, \dots, X_n) dette *coordinate affini* del punto $P \in \mathcal{A}(V)$ (uniche per riferimento affine fissato) tale per cui

$$P = \overrightarrow{OV} = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n$$

Per i nostri scopi, parleremo spesso degli spazi affini di dimensione n su \mathbb{K} .

DEFINIZIONE II.9.3. (AFFINITÀ).

Un' **affinità** o **trasformazione lineare affine** di $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ è un'applicazione

$$\varphi : \mathcal{A}(\mathbb{K}^n) \longrightarrow \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$$

della forma $\varphi(x) = Ax + b$ con $A \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ un'applicazione lineare invertibile e b una *traslazione*.

DEFINIZIONE II.9.4. (SOTTOSPAZIO AFFINE).

Un **sottospazio affine** di $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ è un *traslato* di un sottospazio vettoriale $W \subseteq \mathbb{K}^n$:

$$S = W + x_0 = \{w + x_0 \mid w \in W, x_0 \in \mathcal{A}(W)\}.$$

OSSERVAZIONI.

- W è l'unico traslato di S per l'origine ($x_0 = O$) e si dice **sottospazio direttore** di S , cioè ne dà appunto la *direzione*. Si definisce $\dim S := \dim W$.
- Un punto in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ è un sottospazio affine di dimensione 0 ($W = \{0\}$; dopotutto non ha particolarmente senso parlare di direzione del punto).
- Una **retta affine** r in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ è un sottospazio affine di dim 1: $W = \mathcal{L}(v)$, cioè r si può individuare assegnando un punto $P \in r$ e un qualsiasi vettore v parallelo alla retta r .
- Un **piano affine** π in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ è un sottospazio affine di dim 2: $W = \mathcal{L}(v, w)$, cioè π si può individuare assegnando un punto $P \in r$ e una coppia di vettori l.i. paralleli al piano π .
- Un **iperpiano affine** è un sottospazio di dimensione $n - 1$.
- Due sottospazi affini della stessa dimensione si dicono **paralleli** se hanno lo stesso sottospazio direttore.

ESEMPIO. Consideriamo $r = W + x_0$ retta affine, che ha dunque $\dim r = \dim W = 1$. W è la retta vettoriale in \mathbb{K}^n , mentre un qualunque $v \in W \setminus \{0\}$ è la *direzione* della retta.

Un sottospazio affine $S \subseteq \mathbb{K}^n$ può essere descritto con equazioni cartesiane oppure in forma parametrica.

- **Equazioni cartesiane.** S'è visto come l'insieme delle *soluzioni* del sistema lineare

$$Ax = b \quad \begin{pmatrix} X_1 \\ \vdots \\ X_n \end{pmatrix} \in \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$$

con b che descrive la traslazione dovuta a $x_0 \in \mathcal{A}(W)$. In tal caso W è il sottospazio vettoriale delle soluzioni del sistema lineare omogeneo associato $Ax = 0$.

- **Forma parametrica.** Supponiamo $\dim S = \dim W = m$. Siano $v_1, \dots, v_m \in \mathbb{K}^n$ i vettori di una base di W ; rispetto ad una base di \mathbb{K}^n , e dunque rispetto ad un sistema di riferimento affine con origine O , essi sono espressi nelle componenti

$$v_i = (V_{i,1}, \dots, V_{i,n}) \in \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$$

Consideriamo $S = W + c$, con il punto $c = (C_1, \dots, C_n)$ rispetto allo stesso sistema affine di prima. I punti x di S in forma parametrica sono dati da

$$x = t_1 v_1 + \dots + t_m v_m + c \quad t_1, \dots, t_m \in \mathbb{K},$$

da cui otteniamo il sistema $n \times (m+1)$ seguente

$$\begin{cases} X_1 = t_1 V_{1,1} + \dots + t_m V_{m,1} + C_1 \\ \vdots \\ X_n = t_1 V_{1,n} + \dots + t_m V_{m,n} + C_n \end{cases}$$

ESEMPIO. La retta r ($\dim W = 1$) passante per c con direzione v è descritto parametricamente da

$$\begin{cases} X_1 = t V_1 + c_1 \\ \vdots \\ X_n = t V_n + c_n \end{cases}$$

Consideriamo ora lo *spazio proiettivo numerico* $\mathbb{P}^n = \mathbb{P}^n(\mathbb{K}) = \mathbb{P}(\mathbb{K}^{n+1})$ e i punti in coordinate omogenee $(x_0 : \dots : x_n)$ rispetto ad un dato sistema di riferimento proiettivo. Consideriamo il seguente sottoinsieme di \mathbb{P}^n :

$$U_0 := \{P = (x_0 : \dots : x_n) \in \mathbb{P}^n \mid x_0 \neq 0\}$$

La condizione $x_0 \neq 0$ è *ben posta*; infatti, se $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$, allora $x_0 \neq 0 \iff \lambda x_0 \neq 0$. Consideriamo anche il suo complementare, che è l'iperpiano coordinato rispetto alla prima coordinata omogenea:

$$\mathbb{P}^n \setminus U_0 = H_0 = \{P = (x_0 : \dots : x_n) \in \mathbb{P}^n \mid x_0 = 0\} = \{P = (0 : \dots : x_n) \in \mathbb{P}^n\}$$

Sia $P \in U_0$: essendo $a_0 \neq 0$ si ha $P = (a_0 : \dots : a_n) = (1 : \frac{a_1}{a_0} : \dots : \frac{a_n}{a_0})$. In particolare, $\frac{a_1}{a_0}, \dots, \frac{a_n}{a_0}$ sono univocamente determinate da P .

ESEMPIO. Sia $\mathbb{P}^2(\mathbb{R}) = \{\text{rette vettoriali in } \mathbb{R}^3\}$ con punti di componenti $(x_0 : x_1 : x_2)$. Allora H_0 è una retta proiettiva in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ e risulta

$$\begin{aligned} H_0 &= \{P = (x_0 : x_1 : x_2) \in \mathbb{P}^n \mid x_0 = 0\} = \{P = (0 : x_1 : x_2) \in \mathbb{P}^n\} \\ &= \{\text{rette vettoriali di } \mathbb{R}^3 \text{ contenute nel piano affine } x_0 = 0\} \end{aligned}$$

Infatti, prendiamo $\mathcal{A}(\mathbb{R}^3)$ e consideriamo il piano $x_0 = 1$, parallelo al piano $x_0 = 0$. Se $r \subseteq \mathbb{R}^3$ è una retta vettoriale che *non* appartiene al piano affine $\{x_0 = 0\}$ ($r \not\subseteq \{x_0 = 0\}$), r interseca il piano $x_0 = 1$ in un solo punto! In particolare, se r ha direzione (a_0, a_1, a_2) , il punto nel piano $\{x_0 = 1\}$ avrà coordinate $(\frac{a_1}{a_0}, \frac{a_2}{a_0})$.

Possiamo identificare $U_0 \subseteq \mathbb{P}^n$ con $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$. Consideriamo le due funzioni seguenti:

$$\begin{aligned} j = j_0 : \quad \mathcal{A}(\mathbb{K}^n) &\longrightarrow U_0 \subseteq \mathbb{P}^n \\ (X_1, \dots, X_n) &\longmapsto (1: X_1: \dots: X_n) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \phi : \quad U_0 \subseteq \mathbb{P}^n &\longrightarrow \mathcal{A}(\mathbb{K}^n) \\ (x_0: \dots: x_n) &\longmapsto \left(\frac{x_1}{x_0}, \dots, \frac{x_n}{x_0} \right) \end{aligned}$$

- ϕ è ben definita, dato che $x_0 \neq 0$ per definizione di U_0 .
- j e ϕ sono l'una l'inversa dell'altra:

$$\begin{aligned} \mathcal{A}(\mathbb{K}^n) &\xrightarrow{j} U_0 \xrightarrow{\phi} \mathcal{A}(\mathbb{K}^n) \\ (X_1, \dots, X_n) &\longmapsto (1: X_1: \dots: X_n) \longmapsto (X_1, \dots, X_n) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} U_0 &\xrightarrow{\phi} \mathcal{A}(\mathbb{K}^n) \xrightarrow{j} U_0 \\ (x_0: \dots: x_n) &\longmapsto \left(\frac{x_1}{x_0}, \dots, \frac{x_n}{x_0} \right) \longmapsto \left(1: \frac{x_1}{x_0}: \dots: \frac{x_n}{x_0} \right) = (x_0: \dots: x_n) \end{aligned}$$

Si ha dunque che j e ϕ sono *biunivoche*. In questo modo identifichiamo $U_0 \subseteq \mathbb{P}^n$ con $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$, mentre l'iperpiano H_0 corrisponde allo spazio proiettivo di dimensione $n - 1$; si ha dunque

$$\mathbb{P}^n = U_0 \amalg H_0 = \mathcal{A}(\mathbb{K}^n) \amalg \mathbb{P}^{n-1}.$$

La coppia (U_0, j) è detta **carta affine** di \mathbb{P}^n .

In altre parole, \mathbb{P}^n si può vedere come un'estensione o *ampliamento* dello spazio affine \mathbb{K}^n . Diciamo allora che:

- I punti di H_0 sono detti **punti impropri** o **punti all'infinito**.
- H_0 è detto **iperpiano improprio** o **iperpiano all'infinito**.
- I punti di $U_0 = \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ sono detti **punti propri**.

INTUITIVAMENTE... In molti casi, possiamo liberamente parlare di $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ come lo spazio vettoriale \mathbb{K}^n inteso in senso *geometrico* come insieme di punti con un punto qualunque come origine.

ESEMPIO. Consideriamo la retta proiettiva $\mathbb{P}^1(\mathbb{K})$. L'iperpiano all'infinito è

$$H_0 = \left\{ P = (x_0: x_1) \in \mathbb{P}^1 \mid x_0 = 0 \right\} = \{(0: 1)\},$$

mentre invece l'insieme dei punti propri è

$$U_0 = \left\{ P = (x_0: x_1) \in \mathbb{P}^1 \mid x_0 \neq 0 \right\}.$$

In particolare, si ha la corrispondenza biunivoca $U_0 \xleftrightarrow{1:1} \mathbb{K}$ definita come

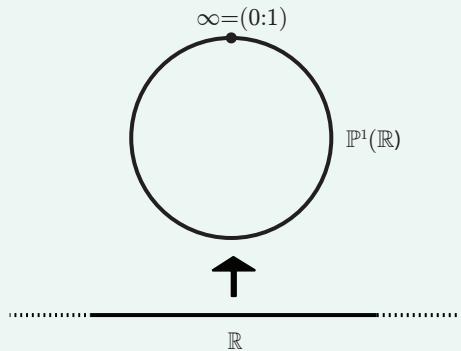
$$(x_0: x_1) = \left(1: \frac{x_1}{x_0} \right) \mapsto \frac{x_1}{x_0} \in \mathbb{K}$$

In altre parole, si può vedere la retta proiettiva come il campo \mathbb{K} con l'aggiunto di un unico punto, l'*infinito* ∞ .

$$\mathbb{P}^1 = \mathbb{K} \cup (0:1) = \mathbb{K} \cup \{\infty\}$$

Se $\mathbb{K} = \mathbb{R}$, essendo $S^1 \setminus \{1 \text{ punto}\} \cong \mathbb{R}$, si ha

$$\mathbb{P}^1(\mathbb{R}) = \mathbb{R} \cup \{\infty\} \cong S^1$$



11.10.1 Chiusura proiettiva di un sottospazio affine

DEFINIZIONE II.10.1. (CHIUSURA PROIETTIVA DELLA RETTA AFFINE).

Sia $r \subseteq \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ una retta affine. La **chiusura proiettiva** di r è il sottospazio proiettivo $\bar{r} \subseteq \mathbb{P}^n$ generato da $r \subseteq U_0 \subseteq \mathbb{P}^n$.

PROPOSIZIONE II.10.1. (CHIUSURA PROIETTIVA DELLA RETTA AFFINE).

\bar{r} è una retta proiettiva e si ha

$$\bar{r} = r \cup P_\infty$$

dove $P_\infty = \bar{r} \cap H_0$ è detto punto all'*infinito* o punto *improprio* della retta r .

DIMOSTRAZIONE. Sia $v \in \mathbb{K}^n \setminus \{0\}$ la direzione di r e $w \in r$ un punto della retta. Allora r ha descrizione parametrica in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$

$$\begin{cases} X_1 = tv_1 + w_1 \\ \vdots \\ X_n = tv_n + w_n \end{cases} \quad t \in \mathbb{K}$$

Consideriamo la retta proiettiva $R \subseteq \mathbb{P}^n$ con descrizione parametrica

$$\begin{cases} x_0 = s \\ x_1 = tv_1 + sw_1 \\ \vdots \\ x_n = tv_n + sw_n \end{cases} \quad (s: t) \in \mathbb{P}^1$$

R è la retta proiettiva per i punti

$$t = 0 : (1: w_1 : \dots : w_n) \quad s = 0 : (0: v_1 : \dots : v_n) = P_\infty.$$

Ponendo $s = 1$ otteniamo

$$\begin{cases} x_0 = 1 \\ x_1 = tv_1 + w_1 \\ \vdots \\ x_n = tv_n + w_n \end{cases} \quad t \in \mathbb{K}$$

Al variare di $t \in \mathbb{K}$, questi sono tutti e soli i punti di $j(r) \subseteq U_0 \subseteq \mathbb{P}^n$. Si ha dunque che R è una retta proiettiva contenente r :

$$\begin{aligned} R &= r \cup P_\infty \\ P_\infty &= R \cap H_0 = \{(0: v_1: \dots : v_n)\} \end{aligned}$$

R è necessariamente il più piccolo sottospazio proiettivo contenente r , dato che è la retta più un solo punto. Pertanto, $R = \bar{r}$. \square

OSSERVAZIONI.

- I. Il punto improprio di r è $P_\infty = (0: v_1: \dots : v_n)$ e corrisponde esattamente alla *direzione* $v = (v_1, \dots, v_n)$ di r . Poiché $P_\infty = [v]$ con v la direzione di r , ne segue che l'iperpiano improprio di $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ è

$$\begin{aligned} H_0 &= \mathbb{P}^{n-1}(\mathbb{K}) = \mathbb{P}(K^n) = \{\text{rette vettoriali in } \mathbb{K}^n\} = \\ &= \{\text{direzioni delle rette affini in } \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)\} \end{aligned}$$

2. Due rette affini $r_1, r_2 \subseteq \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ hanno lo stesso punto improprio se e solo hanno la *stessa direzione*, cioè se sono *parallele*. Se $r_1 \neq r_2$ e r_1 e r_2 sono parallele, allora $r_1 \cap r_2 = \emptyset$ in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$, ma $\overline{r_1} \cap \overline{r_2} = P_\infty$ in \mathbb{P}^n . Ciò ci porta a dire che due rette parallele r_1 e r_2 si incontrano sempre all'*infinito*!
3. Se $n = 2$, cioè operando in \mathbb{P}^2 , due rette distinte $r_1, r_2 \subseteq \mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$ sono o *incidenti* o *parallele*, ma in \mathbb{P}^2 si intersecano sempre.
4. Viceversa, sia $l \subseteq \mathbb{P}^n$ una retta proiettiva. Abbiamo due casi:
 - $l \subseteq H_0, l \cap U_0 = \emptyset$.
 - $l \not\subseteq H_0 \implies l + H_0 = \mathbb{P}^n$.

Infatti, si ha che $l + H_0$ è un sottospazio proiettivo che contiene strettamente H_0 , dato che $l \not\subseteq H_0$, e usando la formula di Grassmann otteniamo

$$\dim(l + H_0) = \dim l + \dim H_0 - \dim(l \cap H_0) = 1 + n - 1 + 0 = n = \dim \mathbb{P}^n,$$

da cui ricaviamo che $l + H_0 = \mathbb{P}^n$. Sempre dalla formula di Grassmann

$$\dim(l \cap H_0) = 0 \implies l \cap H_0 = \{\text{1 punto}\} = \{Q\},$$

cioè $l \cap U_0 = l \setminus \{Q\}$. In altre parole, l è una retta affine in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ con un *punto improprio* Q e necessariamente l è la chiusura proiettiva di $l \setminus \{Q\}$.

5. Sia $n = 2$, cioè operiamo in \mathbb{P}^2 . Una retta $r \subseteq \mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$ è descritta da un'equazione lineare

$$ax + by + c = 0 \quad (a, b) \neq (0, 0)$$

con la corrispondenza biunivoca fra le coordinate (x, y) vettoriali e (X_1, X_2) affini. Abbiamo tuttavia anche la corrispondenza con le coordinate omogenee in \mathbb{P}^2 , rispettivamente $(x: y: z)$ e $(x_0: x_1: x_2)$. Chiamiamo $(x: y: z)$ le coordinate omogenee su \mathbb{P}^2 con

$$H_0 = \left\{ P = (x: y: z) \in \mathbb{P}^2 \mid z = 0 \right\} = \left\{ P = (x: y: 0) \in \mathbb{P}^2 \right\}.$$

Allora la chiusura proiettiva $\bar{r} \subseteq \mathbb{P}^2$ di r ha in \mathbb{P}^2 l'equazione lineare omogenea seguente:

$$ax + by + cz = 0$$

Infatti, per $z = 1$ si ottiene l'equazione di r , mentre ponendo $z = 0$ (cioè il passaggio per H_0) troviamo il punto improprio P_∞ di r :

$$\begin{cases} z = 0 \\ ax + by = 0 \end{cases} \quad P_\infty = (-b : a : 0)$$

La direzione della retta $ax + by + c = 0$ è data dal punto improprio P_∞ e corrisponde al vettore $(-b : a : 0)$.

Generalizziamo il concetto di chiusura proiettiva a un generico sottospazio affine.

DEFINIZIONE II.10.2. (CHIUSURA PROIETTIVA DI UN SOTTOSPAZIO).

Dato $S \subseteq \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ un sottospazio affine con $S \neq \emptyset$, la **chiusura proiettiva** $\bar{S} \subseteq \mathbb{P}^n$ di S è il sottospazio proiettivo generato da S . Esso ha dimensione $\dim \bar{S} = \dim S = m$.

- **Equazioni cartesiane.** Se S come sottospazio affine è dato in forma cartesiana dal sistema lineare $h \times (n+1)$

$$Ax + b = 0 \quad \begin{pmatrix} X_1 \\ \vdots \\ X_n \end{pmatrix} \in \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$$

$$\begin{cases} a_{1,1}X_1 + \dots + a_{1,n}X_n + b_1 = 0 \\ \vdots \\ a_{h,1}X_1 + \dots + a_{h,n}X_n + b_h = 0 \end{cases}$$

allora \bar{S} è descritto dal sistema lineare omogeneo $h \times (n+1)$ in (x_0, \dots, x_n) seguente:

$$(A \mid b)x = 0 \quad \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \\ x_0 \end{pmatrix} \in \mathbb{P}^n$$

$$\begin{cases} a_{1,1}x_1 + \dots + a_{1,n}x_n + b_1x_0 = 0 \\ \vdots \\ a_{h,1}x_1 + \dots + a_{h,n}x_n + b_hx_0 = 0 \end{cases}$$

OSSERVAZIONE. Studiamo le dimensioni di S e \bar{S} usando i sistemi cartesiani appena definiti:

$$\begin{aligned} \dim S &= \dim \mathbb{K}^n - \text{rk}(A) = n - \text{rk}(A) \\ \dim \bar{S} &= \dim \mathbb{P}^n - \text{rk}(A \mid b) - 1 = (n+1 - \text{rk}(A \mid b)) - 1 = n - \text{rk}(A \mid b) \end{aligned}$$

Per Rouché-Capelli vale $\text{rk } A = \text{rk } (A \mid b)$ in quanto $S \neq \emptyset$. In questo modo abbiamo dimostrato che $\dim \bar{S} = \dim S$.

I punti *impropri* del sottospazio affine S sono dati da $\bar{S} \cap H_0$, con \bar{S} la chiusura proiettiva di S e H_0 l'iperpiano improprio. Dal sistema (II.10.1) si ha che $\bar{S} \cap H_0$ è dato da

$$\begin{cases} x_0 = 0 \\ a_{1,1}x_1 + \dots + a_{1,n}x_n = 0 \\ \vdots \\ a_{h,1}x_1 + \dots + a_{h,n}x_n = 0 \end{cases}$$

Esso corrisponde al sistema lineare omogeneo in \mathbb{K}^n $Ax = 0$ associato al sistema lineare $Ax + b = 0$ che definisce S . In altre parole, $\bar{S} \cap H_0$ corrisponde al *sottospazio vettoriale direttore* $W \subseteq \mathbb{K}^n$ e vale $\bar{S} \cap H_0 = \mathbb{P}(W)$ direzione di S . La sua dimensione per definizione di direzione è:

$$\dim(\bar{S} \cap H_0) = \dim S - 1 = \dim \bar{S} - 1$$

- **Equazioni parametriche.** Se $S(\dim S = m)$ è data in *forma parametrica* e il sottospazio direttore $W \subseteq \mathbb{K}^n$ ha una base $\{v_1, \dots, v_m\}$ (tali che $v_i = (V_{i,1}, \dots, V_{i,n}) \in \mathcal{A}(\mathbb{K}^n)$ per un dato sistema di riferimento affine), posto $c \in S$ ricordiamo che l'espressione parametrica di S è

$$X = t_1 v_1 + \dots + t_m v_m + c \quad t_1, \dots, t_m \in \mathbb{K}$$

$$\begin{cases} X_1 = t_1 V_{1,1} + \dots + t_m V_{m,1} + C_1 \\ \vdots \\ X_n = t_1 V_{1,n} + \dots + t_m V_{m,n} + C_n \end{cases}$$

Allora, \bar{S} è il sottospazio generato dagli $m + 1$ punti *indipendenti*

$$(0: v_{i,1}: \dots : v_{i,n}) \quad i = 1, \dots, m, \text{ e } (1: c_1: \dots : c_n).$$

Pertanto, \bar{S} ha descrizione parametrica

$$\begin{cases} x_0 = t_0 \\ x_1 = t_1 V_{1,1} + \dots + t_m V_{m,1} + t_0 c_1 \\ \vdots \\ x_n = t_1 V_{1,n} + \dots + t_m V_{m,n} + t_0 c_n \end{cases}$$

$$\text{con } (t_0: \dots : t_m) \in \mathbb{P}^m.$$

II.10.2 Un esempio di proiettività

Vediamo un esempio di proiettività di \mathbb{P}^1 .

ESEMPIO. Si consideri $\mathbb{P}^1(\mathbb{K}) = \mathbb{K} \cup \{\infty\}$ con $\infty = (0: 1)$. Sia f una proiettività definita come

$$\begin{aligned} f : \quad \mathbb{P}^1 &\longrightarrow \mathbb{P}^1 \\ (x_0: x_1) &\longmapsto (ax_0 + bx_1: cx_0 + dx_1) \end{aligned}$$

Si ha che $f(0: 1) = (b: d)$, mentre la sua controimmagine è $f(-b: a) = (0: 1)$; infatti, siccome le coordinate sono omogenee, basta porre $ax_0 + bx_1 = 0$. Sia $t = \frac{x_1}{x_0}$ la coordinata

affine su \mathbb{K} , se $x_0 \neq 0$ tutti i punti $(x_0 : x_1)$ si possono scrivere come

$$(x_0 : x_1) = \left(1 : \frac{x_1}{x_0}\right) = (1 : t),$$

il che corrisponde al punto $t \in \mathbb{K}$. Vediamo ora come si comporta l'immagine grazie a queste osservazioni se $ax_0 + bx_1 \neq 0$:

$$f(x_0 : x_1) = (ax_0 + bx_1 : cx_0 + dx_1) = \left(1 : \frac{cx_0 + dx_1}{ax_0 + bx_1}\right) = \left(1 : \frac{x_0(c + d\frac{x_1}{x_0})}{x_0(a + b\frac{x_1}{x_0})}\right) = \left(1 : \frac{dt + c}{bt + a}\right)$$

Dunque la proiettività f corrisponde alla trasformazione

$$F : \mathbb{K} \cup \{\infty\} \longrightarrow \mathbb{K} \cup \{\infty\} \text{ con } F(t) = \begin{cases} \frac{dt+c}{bt+a}, & t \in \mathbb{K}, t \neq -\frac{a}{b} \\ \infty, & t = -\frac{a}{b} \\ \frac{d}{b}, & t = \infty \end{cases}$$

dove per $t = -\frac{a}{b}$ si ottiene $f(-b : a) = (0 : 1) = \infty$, mentre la prima equazione è detta *trasformazione lineare fratta*, che è definita sulla retta affine tranne dove si annulla il denominatore. Notiamo che F diventa un'affinità

$$\begin{aligned} F : \mathbb{K} &\longrightarrow \mathbb{K} \\ t &\longmapsto at + \beta \end{aligned}$$

se e solo se il denominatore diventa una costante ponendo $b = 0$, ovvero se è della forma $F(t) = \alpha$, il che significa che la proiettività fissa il punto all'infinito, ovvero $f(0 : 1) = (0 : 1)$, mentre la parte affine viene mandata in se stessa. Questo ragionamento si può vedere anche in dimensione superiore.

11.10.3 Impratichiamoci! Geometria affine e geometria proiettiva

Esercizio. Sia $\mathbb{K} = \mathbb{R}$. Allora, preso \mathbb{R}^n con la topologia Euclidea e $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ con la topologia quoziante, mostrare che U_0 è un aperto di $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ e che $j : \mathbb{R}^n \longrightarrow U_0$ è un omeomorfismo.

11.11 DIGRESSIONE: SPAZI PROIETTIVI COMPLESSI

RICORDIAMO... Nel caso di \mathbb{R}^n si è già visto che lo spazio proiettivo reale è un quoziante del tipo $\mathbb{P}^n(\mathbb{R}) = (\mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}) / \sim$, dunque è dotato in maniera naturale di una topologia. Si può anche vedere come *quoziante della sfera* S^n dove si identificano i punti antipodali grazie alla *suriezione* $\pi : S^n \longrightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$; è anche una *varietà topologica compatta* di dimensione n . Inoltre $\mathbb{P}^1(\mathbb{R}) \cong S^1$ e abbiamo analizzato il piano proiettivo reale $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$.

Anche nel caso complesso per $\mathbb{P}^n(\mathbb{C}) = (\mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\}) / \sim$ si ha in maniera naturale una topologia quoziante data dalla topologia Euclidea su $\mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} \cong \mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}$. Vogliamo vedere che è una *varietà topologica compatta* di dimensione $2n$. Infatti, mentre $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ è localmente euclideo di dimensione n , si ha che $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ localmente si comporta come $\mathbb{C}^n \cong \mathbb{R}^{2n}$, dunque la dimensione topologica è $2n$.

RICORDIAMO... Ricordiamo la corrispondenza fra numeri complessi, reali e la norma:

$$z_j = x_j + iy_j \implies z = (z_1, \dots, z_{n+1}) \in \mathbb{C}^{n+1} \iff (x_1, y_1, \dots, x_{n+1}, y_{n+1}) \in \mathbb{R}^{2n+2}$$

$$\|z\|^2 = \sum_{j=1}^{n+1} |z_j|^2 = \sum_{j=1}^{n+1} (|x_j|^2 + |y_j|^2) \implies \|\lambda z\| = \sqrt{\sum_{j=1}^{n+1} |\lambda z_j|^2} = |\lambda| \|z\|, \lambda \in \mathbb{C}$$

TEOREMA II.13.1. ($\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ È UNA VARIETÀ TOPOLOGICA DI DIMENSIONE $2n$).

DIMOSTRAZIONE.

- $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è **connesso**: è quoziente di $\mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\}$, che è connesso.
- $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è **compatto**: per avere la tesi, si vuole vedere lo spazio come *quoziente di un compatto o immagine tramite una funzione continua di un compatto*. Ricordiamo la relazione di equivalenza

$$z \sim w \iff \exists \lambda \in \mathbb{C} \setminus \{0\}: w = \lambda z.$$

Vogliamo dimostrare che un sistema completo di rappresentanti del piano proiettivo sono i *punti della sfera complessa* $S^{2n+1} \subseteq \mathbb{C}^{n+1} = \mathbb{R}^{2n+2}$. Se $z \in \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} \implies \|z\| \neq 0$ e pertanto $S^{2n+1} \ni \frac{1}{\|z\|} \cdot z \sim z$. Poiché un sistema completo di rappresentanti è la sfera, si ha $\pi(S^{2n+1}) = \mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ e dunque $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è compatto.

- $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è di Hausdorff: partiamo con una considerazione che segue dal punto precedente. Nel caso reale i punti sulla sfera sono equivalenti solo se *antipodali*; nel caso complesso la questione è differente. Consideriamo $z, w \in S^{2n+1}$; per definizione del piano proiettivo

$$z \sim w \iff \exists \lambda \in \mathbb{C} \setminus \{0\}: w = \lambda z.$$

Siccome $w, z \in S^{2n+1}$ hanno norma unitaria $1 = \|w\| = \|\lambda z\| = |\lambda| \|z\| = |\lambda|$. Essendoci *infiniti* numeri di norma 1 in \mathbb{C} , allora ci sono *infiniti* numeri nella stessa classe, e quindi i punti $\lambda z \in S^{2n+1}$ sono tutti equivalenti. Consideriamo ora $\pi_0 = \pi|_{S^{2n+1}} : S^{2n+1} \longrightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{C})$. Per dimostrare che $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è di Hausdorff, è sufficiente dimostrare che π_0 è un'identificazione *chiusa* per il teorema 4.4.1 (pag. 58), ovvero il piano proiettivo si ottiene come quoziente della sfera. Sia $C \subset S^{2n+1}$ un chiuso. Allora $\pi_0(C)$ è chiuso in $\mathbb{P}^n(\mathbb{C}) \iff \pi_0^{-1}(\pi_0(C))$ è chiuso in S^{2n+1} . Per le osservazioni precedenti

$$\pi_0(z) = \pi_0(w) \iff \exists \lambda \in \mathbb{C} \text{ con } |\lambda| = 1: w = \lambda z$$

In effetti, la relazione di equivalenza su S^{2n+1} viene da un'azione del gruppo $S^1 = \{\lambda \in \mathbb{C} \mid |\lambda| = 1\}$ rispetto al prodotto con elemento neutro 1:

$$F : S^1 \times S^{2n+1} \longrightarrow S^{2n+1}$$

$$(\lambda, z) \longmapsto \lambda z$$

- F è un'applicazione continua.
- $S^1 \times S^{2n+1}$ è compatto e Hausdorff.

Fà chiusa in quanto funzione continua da un compatto in Hausdorff. Dato un chiuso $C \subseteq S^{2n+1}$, prendendo la controimmagine dell'immagine agisco sui punti di C con tutti gli elementi di S^1 , cioè prendo tutte le orbite che intersecano C :

$$\pi_0^{-1}(\pi_0(C)) = F(S^1 \times C) \subseteq S^{2n+1}$$

$\overset{\text{chiuso in}}{\underset{S^1 \times S^{2n+1}}{\text{}}}$

Segue che $\pi_0^{-1}(\pi_0(C))$ è chiuso e $\pi_0(C)$ è chiuso in $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$, cioè π_0 è applicazione chiusa e π_0 identificazione per il teorema 4.2.1 (Manetti 5.4), pag. 52. Pertanto, $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è anche quoziente di S^{2n+1} . Siccome S^{2n+1} è un compatto e di Hausdorff e π_0 è un'identificazione chiusa, allora $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è Hausdorff per il teorema citato in precedenza.

- $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è localmente euclideo di dimensione 2n: per dimostrarlo riprendiamo le costruzioni introdotte a pag. 222. Consideriamo la famiglia di insiemi

$$U_j := \{z_j \neq 0\} = \mathbb{P}^n(\mathbb{C}) \setminus H_j, \text{ con } H_j \text{ } j\text{-esimo iperpiano coordinato.}$$

Per semplicità sia $j = 0$. Si consideri la proiezione al quoziente $\pi : \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ e la controimmagine $\pi^{-1}(U_0) = \{z \in \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} \mid z_0 \neq 0\}$, aperto in $\mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\}$ in quanto abbiamo tolto un iperpiano. Segue che U_0 è aperto in $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ e lo stesso vale per tutti gli U_j . Si considerano le seguenti mappe biunivoche, una inversa dell'altra:

$$\begin{array}{ccc} j : & \mathbb{C}^n & \longrightarrow U_0 \\ & (z_1, \dots, z_n) & \longmapsto (1: z_1: \dots: z_n) \\ & & \end{array} \quad \begin{array}{ccc} \phi : & U_0 & \longrightarrow \mathbb{C}^n \\ & (z_0: \dots: z_n) & \longmapsto \left(\frac{z_1}{z_0}, \dots, \frac{z_n}{z_0} \right) \end{array}$$

Mostriamo che j e ϕ siano omeomorfismi; siccome sono già biunivoche e una inversa dell'altra basta dimostrare che sono entrambe continue.

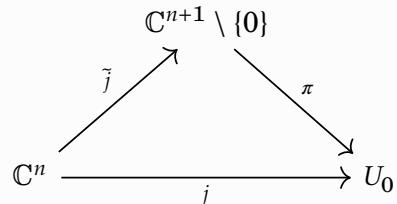
Per mostrare che j è continua consideriamo il diagramma a lato, che rappresenta la fattorizzazione di j in $\mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\}$ tramite

$$\tilde{j}((z_1, \dots, z_n)) = (1, z_1, \dots, z_n)$$

e la proiezione π , che in questo caso opera nel seguente modo:

$$\pi((1, z_1, \dots, z_n)) = (1: z_1: \dots: z_n)$$

Siccome \tilde{j} e π sono continue, allora anche la loro composizione j lo è.



Per la continuità dell'inversa ϕ si procede con la fattorizzazione tramite una restrizione dell'inversa di π a $\pi^{-1}U_0$

$$p := \pi|_{\pi^{-1}(U_0)} : \pi^{-1}(U_0) \longrightarrow U_0$$

e tramite $\hat{\phi}$:

$$\hat{\phi}(z_0, \dots, z_n) = \left(\frac{z_1}{z_0}, \dots, \frac{z_n}{z_0} \right)$$

$$\begin{array}{ccc} \pi^{-1}(U_0) \subset \mathbb{C}^{n+1} & & \\ p \swarrow \quad \searrow \hat{\phi} & & \\ U_0 & \xrightarrow{\phi} & \mathbb{C}^n \end{array}$$

Entrambe sono *continue*: la prima è la restrizione di una funzione continua e la seconda, essendo ben definita ($U_0 = \{z_0 \neq 0\}$), risulta banalmente continua: inoltre, quest'ultima lavora solo con vettori e non con classi di equivalenza! Per dimostrare che ϕ è continua utilizzeremo le proprietà della topologia quoziente (vedasi 5.4), dimostrando che p è un'*identificazione*: è già *continua* e *suriettiva*, dunque basta solo che sia aperta o chiusa per il teorema 4.2.1. Osserviamo che $\pi : \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è anch'essa un quoziente dato dall'azione del gruppo $G = \mathbb{C} \setminus \{0\}$ rispetto al prodotto per la moltiplicazione su $\mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\}$. In particolare, è un'azione per omeomorfismi. Infatti, fissato $\lambda \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$,

$$\begin{aligned} \theta_\lambda : \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} &\longrightarrow \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} \\ z &\longmapsto \lambda z \end{aligned}$$

è continua: per la proposizione 5.3.1 si ha che $\pi : \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è un'applicazione aperta, pertanto anche p che è una sua restrizione è aperta. Dalle considerazioni di cui sopra p è un'identificazione. Ne segue che U_0 è un aperto di $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ omeomorfo a \mathbb{C}^n e quindi a \mathbb{R}^{2n} . Allo stesso modo, $\forall j \in \{0, \dots, n\}$, U_j è un aperto di $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ omeomorfo a \mathbb{C}^n tramite la mappa

$$\begin{aligned} \phi_j : U_j &\longrightarrow \mathbb{C}^n \\ (z_0 : \dots : z_n) &\longmapsto \left(\frac{z_0}{z_j}, \dots, \frac{z_{j-1}}{z_j}, \frac{z_{j+1}}{z_j}, \dots, \frac{z_n}{z_j} \right) \end{aligned}$$

Siccome in *coordinate omogenee* c'è sempre un elemento *non* nullo, allora ogni punto sta in uno degli aperti U_j , cioè

$$\mathbb{P}^n(\mathbb{C}) = U_0 \cup \dots \cup U_n$$

$\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ è *localmente euclideo* di dimensione $2n$, dunque è *varietà topologica compatta*.

□

OSSERVAZIONI.

- Su un campo \mathbb{K} qualsiasi si ha sempre la mappa ϕ_j , una corrispondenza biunivoca fra i sottoinsiemi U_j (complementari di un iperpiano coordinato) e \mathbb{K}^n (senza aspetto topologico): vale sempre che lo spazio proiettivo è unione di tali U_j . In particolare, nel caso reale, tali U_j sono *aperti* ed il ragionamento è *analogo* a quello

fatto poc' anzi nel caso complesso.

- Non abbiamo dimostrato che è a base numerabile perché, essendo compatto, segue dal teorema 9.1.1 (pag. 139), inoltre si potrebbe dimostrare facilmente “a mano” mostrando che gli aperti U_j sono a base numerabile, dunque anche la loro unione finita lo è.

11.13.1 Retta proiettiva complessa

Cosa succede per la *retta proiettiva complessa*? Essa è una varietà topologica compatta di dimensione 2 (dunque una *superficie topologica compatta*) che abbiamo già classificato! Scopriamo di che superficie si tratta. Si ha

$$\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) = U_0 \cup \{(0: 1)\} \text{ con } U_0 \cong \mathbb{C} \cong \mathbb{R}^2$$

In altre parole, la retta proiettiva complessa è un *piano* unito ad un *punto*. Dimostriamo ora che è omeomorfa a S^2 , detta anche **sfera di Riemann**, e analizziamo poi la differenza con il piano proiettivo reale.

TEOREMA 11.13.2. ($\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) \cong S^2$).

INTUITIVAMENTE... Per ottenere la sfera si può pensare di *richiudere* il piano \mathbb{R}^2 su se stesso, aggiungendo il punto all'infinito $\{(0: 1)\}$.

DIMOSTRAZIONE. Costruiamo l'omeomorfismo con $S^2 \subset \mathbb{R}^3$ attraverso la *proiezione stereografica*. Consideriamo

$$\begin{array}{ccccccc} S^2 \setminus \{N\} & \xrightarrow{p_N} & \mathbb{R}^2 & \xrightarrow{k} & \mathbb{C} & \xrightarrow{j} & U_0 \\ & & \searrow & & \swarrow & & \\ & & F|_{S^2 \setminus \{N\}} & & & & \end{array}$$

con $p_N : S^2 \setminus \{N\} \longrightarrow \mathbb{R}^2$ la *proiezione stereografica* dal polo nord $N = (0, 0, 1)$,

$$\begin{aligned} k : \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{C} \\ (x, y) &\longmapsto x + iy \end{aligned}$$

l'identificazione canonica di \mathbb{R}^2 con \mathbb{C} e

$$\begin{aligned} j : \mathbb{C} &\longrightarrow U_0 \\ w &\longmapsto (1: w) \end{aligned}$$

l'immersione di \mathbb{C} come carta affina in $\mathbb{P}^1(\mathbb{C})$. Allora definiamo una funzione F su $S^2 \setminus \{N\}$

$$F|_{S^2 \setminus \{N\}} := j \circ k \circ p$$

dove poniamo $F(N) := (0: 1)$ in quanto è l'unico punto rimasto da dover “mappare”, ricordando che $\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) = U_0 \cup \{(0: 1)\}$. Siccome j , k , p sono tutti omeomorfismi, allora la loro composizione $F|_{S^2 \setminus \{N\}}$ è biunivoca e continua su $S^2 \setminus \{N\}$. Perché F sia continua in

tutti i suoi punti basta verificarla che lo sia in un intorno (aperto) contenente N perché valga il lemma di incollamento. Considieriamo la proiezione stereografica dal polo sud $S = (0, 0, -1)$ scegliamo l'aperto $S^2 \setminus \{S\}$, intorno di N . Dobbiamo mostrare la continuità di $F|_{S^2 \setminus \{S\}}$. Scriviamo le due proiezioni stereografiche, sia da N , sia da S ; fissato un punto $P_0 = (x_0, y_0, z_0)$ sulla sfera, allora consideriamo le semirette uscenti da N e da S che passano per P_0 ^a:

$$NP_0: \begin{cases} x = 0 + tx_0 \\ y = 0 + ty_0 \\ z = 1 + t(z_0 - 1) \end{cases} \quad P_0 - N \quad SP_0: \begin{cases} x = 0 + tx_0 \\ y = 0 + ty_0 \\ z = -1 + t(z_0 + 1) \end{cases} \quad P_0 - S$$

Per trovare le immagini delle proiezioni stereografiche intersechiamo le due semirette con il piano xy , cioè poniamo $z = 0$:

$$N: 1 + t(z_0 - 1) = 0 \implies t = \frac{1}{1-z_0} \quad S: -1 + t(z_0 + 1) = 0 \implies t = \frac{1}{1+z_0}$$

Notiamo che i denominatori non si annullano in entrambi i casi per la definizione delle proiezioni stereografiche sulla sfera meno N ed S rispettivamente. Ne segue che l'immagine di \mathbb{R}^2 tramite la mappa standard k è

$$N: \left(\frac{x_0}{1-z_0}, \frac{y_0}{1-z_0} \right) \mapsto w = \frac{x_0}{1-z_0} + i \frac{y_0}{1-z_0} \in \mathbb{C} \quad S: \left(\frac{x_0}{1+z_0}, \frac{y_0}{1+z_0} \right) \mapsto u = \frac{x_0}{1+z_0} + i \frac{y_0}{1+z_0} \in \mathbb{C}$$

Si ha che $w = \frac{1}{\bar{u}}$ e, viceversa, $u = \frac{1}{\bar{w}}$; infatti, quando $P_0 \in S^2 \setminus \{N, S\}$ allora $w, u \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$. Verifichiamolo usando le proprietà dei numeri complessi:

$$\frac{1}{\bar{u}} = \frac{1}{\frac{x_0}{1+z_0} - i \frac{y_0}{1+z_0}} = \frac{1+z_0}{x_0 - iy_0} \stackrel{!}{=} \frac{(x_0 + iy_0)(1+z_0)}{x_0^2 + y_0^2} \stackrel{!!}{=} \frac{(x_0 + iy_0)(1+z_0)}{1 - z_0^2} = \frac{x_0 + iy_0}{1 - z_0} = w$$

L'uguaglianza (!) vale perché, in quanto $P_0 \neq N, S$ allora $x_0 + iy_0 \neq 0$, mentre quella (!!?) segue dal fatto che il punto sta sulla sfera, quindi $x_0^2 + y_0^2 + z_0^2 = 1 \implies x_0^2 + y_0^2 = 1 - z_0^2$. Abbiamo dunque ottenuto $F|_{S^2 \setminus \{N, S\}}$ come una composizione di mappe

$$\begin{array}{ccccccc} S^2 \setminus \{N, S\} & \xrightarrow{p_N} & \mathbb{R}^2 & \xrightarrow{k} & \mathbb{C} & \xrightarrow{j} & U_0 \\ & & \searrow & & \nearrow F|_{S^2 \setminus \{N, S\}} & & \end{array}$$

dove $j(w) = (1: w) = (1: \frac{1}{\bar{u}}) = (\bar{u}: 1)$, lavorando in coordinate omogenee. Inoltre, F si estende in modo continuo su $S^2 \setminus \{S\}$

$$\begin{array}{ccccccc} S^2 \setminus \{S\} & \xrightarrow{p_S} & \mathbb{R}^2 & \xrightarrow{k} & \mathbb{C} & \xrightarrow{c} & \mathbb{C} \xrightarrow{j} U_0 \\ P & \longmapsto & u & \longmapsto & \bar{u} & \longmapsto & (\bar{u}: 1) \end{array}$$

con c coniugio dei complessi (che è un omeomorfismo). In questo modo $F|_{S^2 \setminus \{S\}}$ è composizione di omeomorfismi e quindi continua. Dunque F è continua, chiusa in quanto funzione da S^2 compatto in $\mathbb{P}^1(\mathbb{C})$ Hausdorff e biunivoca, pertanto F è un *omeomorfismo*. \square

^aLe equazioni sono scritte in *forma parametrica*, pertanto abbiamo evidenziato il punto per cui passano e la direzione.

OSSERVAZIONE ($\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) \neq \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$).

Notiamo che $\mathbb{P}^1(\mathbb{C})$ e $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ sono entrambe compattificazioni del piano, ma in modo *profondamente diverso*!

- $\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) = \mathbb{C} \cup \{\infty\} \cong S^2$, è l'unione di un **piano** con un **punto all'infinito** ed abbiamo appena dimostrato essere omeomorfo alla *sfera di Riemann* S^2 .
- $\mathbb{P}^2(\mathbb{R}) = \mathbb{R}^2 \cup \mathbb{P}^1(\mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^2 \cup S^1$, è il piano unito alla retta impropria $\mathbb{P}^1(\mathbb{R})$; topologicamente, esso è l'**interno del disco** omeomorfo a \mathbb{R}^2 unito al bordo S^1 con la relazione di equivalenza per i punti antipodali. Per il teorema di classificazione delle superfici compatte (pag. 148), sappiamo che $S^2 \not\cong \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$.

11.15 BIRAPPORTO

Nei nostri precedenti studi di Topologia abbiamo messo in primo piano lo studio delle *proprietà topologiche*, quegli aspetti di uno spazio topologico che si preservano sotto *omeomorfismi*. Anche nella Geometria Proiettiva risulta di fondamentale importanza la ricerca di **invarianti** rispetto alle proiettività.

Nella geometria Euclidea del piano diverse trasformazioni mantengono relazioni metriche come distanze, angoli e rapporti di distanze, ma passando alla *retta proiettiva* la maggior parte di queste vengono *distorte*. Tuttavia, già nella matematica del tardo periodo greco si trovò che un *rapporto di rapporto di distanze* sul piano si preservava tramite certe trasformazioni. Questo concetto, approfondito e generalizzato (separandolo completamente dalla *distanza Euclidea*) nell'ottica della Geometria proiettiva nel *secolo XIX*, diventò il **birapporto**, risultando uno degli invarianti proiettivi più usati.

DEFINIZIONE II.15.1. (BIRAPPORTO).

Sia $\mathbb{P}^1(V)$ una retta proiettiva, ovvero $\dim V = 2$. Siano $P_1, P_2, P_3, P_4 \in \mathbb{P}^1(V)$ dei punti con P_1, P_2, P_3 distinti. Il **birapporto** dei punti P_1, P_2, P_3, P_4 (ordinati) è

$$\beta(P_1, P_2, P_3, P_4) = \frac{y_1}{y_0} \in \mathbb{K} \cup \{\infty\} \text{ con } \beta = \infty \text{ se } y_0 = 0$$

dove $(y_0 : y_1)$ sono le coordinate di P_4 nel riferimento proiettivo in cui P_1 e P_2 sono i punti fondamentali e P_3 il punto unità, cioè $P_1 = (1 : 0), P_2 = (0 : 1), P_3 = (1 : 1)$.

OSSERVAZIONI.

1. $y_0, y_1 \in \mathbb{K} \implies \beta \in \mathbb{K} \cup \{\infty\}$
2. β è ben definito perché P_1, P_2, P_3 sono distinti e quindi sono in posizione generale^a, ovvero determinano in maniera univoca il riferimento proiettivo per il teorema II.7.1, pag. 212.
3. Per ipotesi i primi tre punti sono distinti, mentre non si fanno ipotesi sul quarto

punto; vediamo cosa succede in alcuni casi speciali:

$$\begin{aligned} P_4 = P_1 &\iff (y_0 : y_1) = (1 : 0) &&\iff \beta = 0 \\ P_4 = P_2 &\iff (y_0 : y_1) = (0 : 1) &&\iff \beta = \infty \\ P_4 = P_3 &\iff (y_0 : y_1) = (1 : 1) \iff y_0 = y_1 \iff \beta = 1 \end{aligned}$$

Dunque $\beta \in \{0, 1, \infty\}$ esattamente quando P_4 coincide con uno dei primi 3 punti. Quindi, se P_1, P_2, P_3, P_4 sono distinti, allora $\beta \in \mathbb{K} \setminus \{0, 1\}$. Viceversa se $a \in \mathbb{K} \setminus \{0, 1\}$ e $P_4 = (1 : a)$ allora $\beta = a$, dunque β assume tutti i valori possibili in \mathbb{K} .

^aIn una retta proiettiva essere distinti equivale ad essere in posizione generale.

Vogliamo ora scoprire come si calcola il birapporto non solo nel sistema di riferimento della definizione, ma in uno qualunque.

TEOREMA II.15.1. (BIRAPPORTO DI QUATTRO PUNTI).

Siano $P_1, P_2, P_3, P_4 \in \mathbb{P}^1(V)$ dei punti nella retta proiettiva con P_1, P_2, P_3 distinti. Supponiamo che $P_i = (\lambda_i : \mu_i), i = 1, \dots, 4$. Allora

$$\beta(P_1, P_2, P_3, P_4) = \frac{\left| \begin{array}{cc|c|cc} \lambda_1 & \lambda_4 & . & \lambda_2 & \lambda_3 \\ \mu_1 & \mu_4 & . & \mu_2 & \mu_3 \end{array} \right|}{\left| \begin{array}{cc|c|cc} \lambda_1 & \lambda_3 & . & \lambda_2 & \lambda_4 \\ \mu_1 & \mu_3 & . & \mu_2 & \mu_4 \end{array} \right|}$$

DIMOSTRAZIONE. Poiché $P_1 \neq P_2$, si ha che $(\lambda_1, \mu_1), (\lambda_2, \mu_2)$ sono una base di \mathbb{K}^2 . Siano ora

$$a, b \in \mathbb{K}: (\lambda_3, \mu_3) = a(\lambda_1, \mu_1) + b(\lambda_2, \mu_2) = (a\lambda_1, a\mu_1) + (b\lambda_2, b\mu_2) \quad (\text{II.2})$$

In sostanza, facciamo una *combinazione lineare* e portiamo dentro gli scalari. Per costruzione con questi vettori ottengo la base che dà il riferimento proiettivo con P_1, P_2 punti fondamentali e P_3 punto unità (riscalando in modo tale che sia la somma degli altri due vettori). Per ottenere P_4 , scrivo il corrispettivo vettore come una combinazione lineare dei vettori della base:

$$\textcircled{*} \quad \exists c, d \in \mathbb{K}: (\lambda_4, \mu_4) = c(a\lambda_1, a\mu_1) + d(b\lambda_2, b\mu_2) \quad (\text{II.3})$$

Segue che P_4 ha coordinate $(c : d)$ nel nuovo riferimento proiettivo e quindi $\beta = \frac{d}{c}$. Per non appesantire la scrittura useremo come la seguente notazione per i determinanti:

$$\delta_{ij} = \begin{vmatrix} \lambda_i & \lambda_j \\ \mu_i & \mu_j \end{vmatrix}$$

Notiamo che la prima combinazione lineare (??) dà il seguente sistema lineare di 2 equazioni in 2 incognite a, b :

$$\begin{cases} \lambda_1 a + \lambda_2 b = \lambda_3 \\ \mu_1 a + \mu_2 b = \mu_3 \end{cases}$$

Risolvendo il sistema con il metodo di Cramer^a si ottiene:

$$a = \frac{\begin{vmatrix} \lambda_3 & \lambda_2 \\ \mu_3 & \mu_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} \lambda_1 & \lambda_2 \\ \mu_1 & \mu_2 \end{vmatrix}} = \frac{\delta_{32}}{\delta_{12}} \quad b = \frac{\begin{vmatrix} \lambda_1 & \lambda_3 \\ \mu_1 & \mu_3 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} \lambda_1 & \lambda_2 \\ \mu_1 & \mu_2 \end{vmatrix}} = \frac{\delta_{13}}{\delta_{12}}$$

La seconda combinazione lineare (II.3) invece dà un sistema lineare in c, d , dove sostituisco i valori di a, b trovati:

$$\begin{cases} (a\lambda_1)c + (b\lambda_2)d = \lambda_4 \\ (a\mu_1)c + (b\mu_2)d = \mu_4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{\delta_{32}}{\delta_{12}}\lambda_1c + \frac{\delta_{13}}{\delta_{12}}\lambda_2d = \lambda_4 \\ \frac{\delta_{32}}{\delta_{12}}\mu_1c + \frac{\delta_{13}}{\delta_{12}}\mu_2d = \mu_4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} (\delta_{32}\lambda_2)c + (\delta_{13}\lambda_2)d = \delta_{12}\lambda_4 \\ (\delta_{32}\mu_2)c + (\delta_{13}\mu_2)d = \delta_{12}\mu_4 \end{cases}$$

Applicando ancora Cramer, poiché il determinante è lineare in ogni colonna, possiamo estrarre i δ_{ij} dalle colonne e riscriverli *riordinando gli indici*: scambiamo l'ordine delle colonne cambiamo il segno, ma facendolo sia al numeratore, sia al denominatore, i segni si semplificano e lo stesso vale per d :

$$c = \frac{\begin{vmatrix} \delta_{12}\lambda_4 & \delta_{13}\lambda_2 \\ \delta_{12}\mu_4 & \delta_{13}\mu_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} \delta_{32}\lambda_1 & \delta_{13}\lambda_2 \\ \delta_{32}\mu_1 & \delta_{13}\mu_2 \end{vmatrix}} = \frac{\cancel{\delta_{12}}\cancel{\delta_{13}}\cancel{\delta_{42}}}{\cancel{\delta_{32}}\cancel{\delta_{13}}\cancel{\delta_{12}}} = \frac{-\delta_{24}}{-\delta_{23}} = \frac{\delta_{24}}{\delta_{23}}$$

$$d = \frac{\begin{vmatrix} \delta_{32}\lambda_1 & \delta_{12}\lambda_4 \\ \delta_{32}\mu_1 & \delta_{12}\mu_4 \end{vmatrix}}{\delta_{32}\delta_{13}\delta_{12}} = \frac{\cancel{\delta_{32}}\cancel{\delta_{12}}\cancel{\delta_{14}}}{\cancel{\delta_{32}}\cancel{\delta_{13}}\cancel{\delta_{12}}} = \frac{\delta_{14}}{\delta_{13}}$$

$$\Rightarrow \beta = \frac{d}{c} = \frac{\delta_{14}}{\delta_{24}} \cdot \frac{\delta_{23}}{\delta_{13}} \quad \square$$

^aNelle "Note aggiuntive", a pag. 289, si possono trovare alcuni brevi cenni al metodo di Cramer.

OSSERVAZIONE. Il birapporto può anche essere definito tramite questa formula, che è *ben definita*: supponendo di moltiplicare i punti per uno scalare, la stessa costante appare al numeratore e al denominatore, dunque si semplifica, pertanto il birapporto così definito *non dipende* dalla scelta delle coordinate omogenee. Inoltre, al denominatore il primo determinante è sempre diverso da 0 perché i punti sono distinti, mentre il secondo determinante al denominatore è *nullo* se e solo $P_2 = P_4$, ottenendo la definizione originale.

TIPS & TRICKS! Se tutti e 4 i punti sono diversi da $(0: 1)$, ovvero se $\forall i, \lambda_i \neq 0$ $P_i = (1: z_i)$, $i = 1, \dots, 4$ allora

$$\beta(P_1, P_2, P_3, P_4) = \frac{(z_4 - z_1)(z_3 - z_2)}{(z_4 - z_2)(z_3 - z_1)}.$$

Infatti, $P_i = (\lambda_i : \mu_i) = (1 : z_i)$, cioè $z_i = \frac{\mu_i}{\lambda_i}$; per la linearità delle colonne si ottiene

$$\begin{vmatrix} \lambda_1 & \lambda_4 \\ \mu_1 & \mu_4 \end{vmatrix} = \lambda_1 \lambda_4 \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ \frac{\mu_1}{\lambda_1} & \frac{\mu_4}{\lambda_4} \end{vmatrix} = \lambda_1 \lambda_4 \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ z_1 & z_4 \end{vmatrix} = \lambda_1 \lambda_2 (z_4 - z_1)$$

Procedendo allo stesso modo con gli altri determinanti e applicando la definizione equivalente di *birapporto*, si ottiene il risultato di sopra in quanto i λ si semplificano.

11.15.1 Birapporto e trasformazioni proiettive

RICORDIAMO... Date due rette proiettive $\mathbb{P}^1(V)$ e $\mathbb{P}^1(V')$ ($\dim \mathbb{P}^1(V) = 1 = \dim \mathbb{P}^1(V')$), e $P_1, P_2, P_3 \in \mathbb{P}^1(V)$ distinti e $Q_1, Q_2, Q_3 \in \mathbb{P}^1(V')$ distinti, esiste sempre ed è unica la trasformazione proiettiva $f : \mathbb{P}^1(V) \longrightarrow \mathbb{P}^1(V')$ tale che $f(P_i) = Q_i$, $i = 1, 2, 3$ grazie al teorema II.8.1, pag. 215.

Ci interessa ora provare un risultato più generale: l'esistenza di una proiettività con 4 punti non tutti in posizione generale.

TEOREMA II.16.1. (ESISTENZA DI UNA PROIETTIVITÀ TRA RETTE PROIETTIVE CON 4 PUNTI DI CUI 3 DISTINTI).

Siano $\mathbb{P}^1(V)$ e $\mathbb{P}^1(V')$ due rette proiettive, con:

- $P_1, P_2, P_3, P_4 \in \mathbb{P}^1(V)$ (di cui i primi 3 distinti).
- $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4 \in \mathbb{P}^1(V')$ (di cui i primi 3 distinti).

Allora esiste una trasformazione proiettiva $f : \mathbb{P}^1(V) \longrightarrow \mathbb{P}^1(V')$ tale che

$$f(P_i) = Q_i, \forall i = 1, \dots, 4 \iff \beta(P_1, P_2, P_3, P_4) = \beta(Q_1, Q_2, Q_3, Q_4).$$

OSSERVAZIONE. Consideriamo i primi 3 punti e scegliamone dei rappresentanti per cui:

$$v_1, v_2, v_3 \in V: P_i = [v_i], i = 1, 2, 3 \text{ e } v_3 = v_1 + v_2$$

In altri termini, $\{v_1, v_2\}$ è base di V che dà il riferimento proiettivo di $\mathbb{P}^1(V)$ in cui $P_1 = (1: 0)$, $P_2 = (0: 1)$, $P_3 = (1: 1)$. Sia $P_4 = [v_4]$ con $v_4 = av_1 + bv_2$. Allora $P_4 = (a: b)$ e $\beta(P_i) = \frac{b}{a}$. Allo stesso modo per l'altra quaterna, siano:

$$v'_1, v'_2, v'_3 \in V': Q_i = [v'_i], i = 1, 2, 3 \text{ con } v'_3 = v'_1 + v'_2$$

Siccome P_1, P_2, P_3 e Q_1, Q_2, Q_3 sono in posizione generale, allora esiste ed è unica una trasformazione proiettiva $f : \mathbb{P}^1(V) \longrightarrow \mathbb{P}^1(V')$ tale che $f(P_i) = Q_i$. Inoltre, $f = \tilde{\varphi}$ con $\varphi : V \longrightarrow V'$ applicazione lineare tale che $\varphi(v_1) = v'_1$, $\varphi(v_2) = v'_2$, cioè porta una base di V in una base di V' ; segue che $\varphi(v_4) = \varphi(av_1 + bv_2) = av'_1 + bv'_2$ e pertanto $f(P_4) = [\varphi(v_4)] = (a: b)$ nel riferimento in $\mathbb{P}^1(V')$.

DIMOSTRAZIONE.

\Rightarrow) Siccome f è unica e $f(P_4) = Q_4 \Rightarrow Q_4 = (a: b)$ nel riferimento in cui $Q_1 = (1: 0)$, $Q_2 = (0: 1)$, $Q_3 = (1: 1) \Rightarrow \beta(Q_1, Q_2, Q_3, Q_4) = \frac{b}{a} = \beta(P_1, P_2, P_3, P_4)$.

\Leftarrow) Se $\beta(Q_1, Q_2, Q_3, Q_4) = \frac{b}{a}$, allora distinguiamo i casi in cui il birapporto è in \mathbb{K} o infinito:

- $\frac{b}{a} \in \mathbb{K} \Rightarrow Q_4 = (1: \frac{b}{a}) = (a: b) = f(P_4)$
- $\frac{b}{a} = \infty \Rightarrow a = 0 \Rightarrow Q_4 = (0: 1) = f(P_4)$

□

COROLLARIO II.I6.I. (BIRAPPORTO È INVARIANTE PROIETTIVO).

Siano $\mathbb{P}^1(\mathbb{K})$ e siano dati i punti $P_1, P_2, P_3, P_4 \in \mathbb{P}^1(\mathbb{K})$ di cui i primi 3 distinti, e altri quattro punti $Q_1, Q_2, Q_3, Q_4 \in \mathbb{P}^1(\mathbb{K})$ di cui i primi 3 distinti. Allora esiste una proiettività

$$f : \mathbb{P}^1(\mathbb{K}) \longrightarrow \mathbb{P}^1(\mathbb{K})$$

tale che

$$f(P_i) = Q_i, \forall i = 1, \dots, 4 \iff \beta(P_i) = \beta(Q_i)$$

cioè il birapporto delle quaterne è invariante per proiettività.

OSSERVAZIONE. Sia $\mathcal{S} = \{\text{quaterne ordinate di punti distinti in } \mathbb{P}^1(\mathbb{K})\}$. Prese due quaterne $\{P_1, P_2, P_3, P_4\}, \{Q_1, Q_2, Q_3, Q_4\} \in \mathcal{S}$, esse sono *proiettivamente equivalenti* se $\exists f$ proiettività tale che $f(P_i) = Q_i, \forall i = 1, 2, 3, 4$ e quindi, in base al teorema precedente, è vero se le due quaterne hanno lo stesso birapporto. Notiamo che quella appena data è una *relazione di equivalenza*, tale per cui le classi di equivalenza *proiettiva* di 4 punti *distinti e ordinati* in $\mathbb{P}^1(\mathbb{K})$ sono in corrispondenza biunivoca con il campo \mathbb{K} escluso 0 e 1 visto che sono 4 punti distinti^a, vale a dire

$$\frac{\mathcal{S}}{\sim} \longleftrightarrow \beta \in \mathbb{K} \setminus \{0, 1\}$$

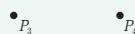
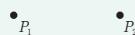
Si ha dunque che ad ogni quaterna di punti distinti associamo il suo *birapporto* (l'applicazione è *suriettiva*) e per ogni elemento nel campo troviamo una *quaterna di punti distinti* con tale birapporto (quozientando, l'applicazione è iniettiva)

^aSi veda l'analisi dei casi del birapporto con 2 punti uguali a pag. 234

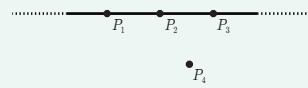
ATTENZIONE! In dimensione maggiore generalmente il birapporto *non è definito*, a meno che i 4 punti non siano *allineati* su una retta proiettiva r .

ESEMPIO. Nel piano proiettivo $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ consideriamo due quaterne di punti distinti $\{P_1, P_2, P_3, P_4\}$ e $\{Q_1, Q_2, Q_3, Q_4\}$. Scelta una quaterna, le disposizioni possibili sono le seguenti:

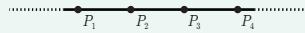
- In **posizione generale**, cioè a 3 a 3 non allineati.



- 3 punti allineati su una retta.

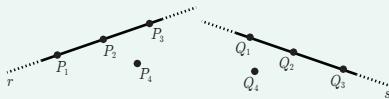


- 4 punti allineati su una retta.



Se i punti P_i sono proiettivamente equivalenti ai punti Q_i , allora tali posizioni devono essere *mantenute*: le proiettività mandano *rette in rette, posizioni generali in posizioni generali*. Per contronominale, se si verificano casi diversi per le due quaterne possiamo affermare che *non* sono proiettivamente equivalenti.

1. Sia P_i , sia Q_i sono in *posizione generale*. Siccome abbiamo 4 punti e $4 = \dim \mathbb{P}^2(\mathbb{K}) + 2$, allora esiste ed è unica la proiettività f di $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ tale che $f(P_i) = Q_i, i = 1, \dots, 4$.
2. P_1, P_2, P_3 allineati ma non P_4 , e lo stesso per i Q_i ; in altre parole, $P_1, P_2, P_3 \in r$ retta proiettiva e $Q_1, Q_2, Q_3 \in s$ retta proiettiva.

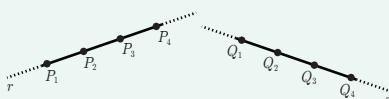


Vogliamo dimostrare che anche in questo caso le quaterne sono proiettivamente equivalenti, estendendo la proiettività fra i tre punti al quarto. Sceglieremo dei rappresentanti $P_i = [v_i]$, $i = 1, 2, 3, 4, v_i \in \mathbb{K}^3$ tale che $v_3 = v_1 + v_2$, lecito in quanto i punti sono allineati. Si ha che $\{v_1, v_2, v_4\}$ è una base di \mathbb{K}^3 : $P_4 \notin r$ significa che v_4 non è linearmente dipendente da v_1, v_2 . Allo stesso modo sia $Q_i = [w_i]$, $i = 1, 2, 3, 4, w_i \in \mathbb{K}^3$ tale che $w_3 = w_1 + w_2$ con $\{w_1, w_2, w_4\}$ base di \mathbb{K}^3 . Definiamo $\varphi : \mathbb{K}^3 \longrightarrow \mathbb{K}^3$ lineare tale che

$$\varphi(v_1) = w_1, \varphi(v_2) = w_2, \varphi(v_4) = w_4.$$

Allora $\varphi(v_3) = \varphi(v_1 + v_2) = w_1 + w_2 = w_3$ e dunque $f = \tilde{\varphi} : \mathbb{P}^2(\mathbb{K}) \longrightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ è una proiettività che manda P_i in Q_i , $\forall i = 1, 2, 3, 4$.

3. Tutti i punti sono allineati.



Essendo allineati, allora è definito il loro birapporto. Se le due quaterne sono proiettivamente equivalenti, sia $f : \mathbb{P}^2(\mathbb{K}) \longrightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ la proiettività: essa porta una quaterna nell'altra e necessariamente una retta nell'altra, ovvero $f(r) = s$; in altre parole, la restrizione alle due rette $f|_r : r \longrightarrow s$ porta P_i in Q_i , $\forall i$ e quindi $\beta(P_i) = \beta(Q_i)$. Viceversa, se $\beta(P_i) = \beta(Q_i)$ allora esiste una trasformazione proiettiva $g : r \longrightarrow s$ che manda P_i in Q_i , $\forall i = 1, 2, 3, 4$. Si ha che g si estende in maniera non unica ad una proiettività di $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$. Infatti, dati:

- $r = \mathbb{P}(U), U \subset \mathbb{K}^3$.
- $s = \mathbb{P}(W), W \subset \mathbb{K}^3$.

con U e W piani vettoriali, si ha che $g = \tilde{\psi}$ con $\psi : U \longrightarrow W$ isomorfismo lineare.

Vogliamo estenderla ad un *automorfismo lineare* $\varphi : \mathbb{K}^3 \longrightarrow \mathbb{K}^3$ scegliendo basi con due vettori nel piano ed uno esterno, ovvero $u_1, u_2 \in U$ base di U e $u_3 \notin U$.

Dunque $\{\psi(u_1), \psi(u_2)\}$ è una base di W e $w_3 \notin W$, pertanto $\{u_1, u_2, u_3\}$ è base di \mathbb{K}^3 e $\{\psi(u_1), \psi(u_2), w_3\}$ un'altra base. Ponendo $\varphi : \mathbb{K}^3 \longrightarrow \mathbb{K}^3$ tale che

- $\varphi(u_1) := \psi(u_1);$
- $\varphi(u_2) := \psi(u_2);$
- $\varphi(u_3) := w_3;$

si ha $f = \tilde{\varphi}$. Dunque, i punti sono *proiettivamente equivalenti* se e solo se hanno lo stesso *birapporto*.

II.16.1 Eserciziamoci! Birapporto

Esercizio. Verificare che se P_1, P_2, P_3, P_4 sono tutti diversi da $(1: 0)$, cioè $P_i = (w_i : 1)$, per ogni $i = 1, \dots, 4$, allora vale

$$\beta = \frac{(w_2 - w_1)(w_3 - w_2)}{(w_4 - w_2)(w_3 - w_1)}$$

11.17 PIANO PROIETTIVO DUALE

Una **retta** in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ ha equazione

$$r : a_0x_0 + a_1x_1 + a_2x_2 = 0$$

Essa è un'**equazione lineare omogenea** in coordinate omogenee, dunque è determinata dai coefficienti a_0, a_1, a_2 dell'equazione con la proprietà che devono essere *non tutti nulli*; inoltre, fissati i coefficienti, l'equazione è determinata *a meno di costante moltiplicativa non nulla*. Dunque si può associare a r un **punto** del piano proiettivo dato dai coefficienti delle coordinate omogenee

$$(a_0 : a_1 : a_2) \in \mathbb{P}^2(\mathbb{K})$$

Si ha una *corrispondenza biunivoca* fra le rette in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ e lo spazio proiettivo in sè:

$$\begin{array}{ccc} \{\text{rette in } \mathbb{P}^2(\mathbb{K})\} & \longleftrightarrow & \mathbb{P}^2(\mathbb{K}) \\ r : a_0x_0 + a_1x_1 + a_2x_2 = 0 & \longleftrightarrow & (a_0 : a_1 : a_2) \end{array}$$

ESEMPIO. In $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$:

$$l_i : x_0 + x_1 + 2x_2 = 0 \iff (1 : 1 : 2) \in \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$$

DEFINIZIONE II.17.1. (PIANO PROIETTIVO DUALE).

Inteso $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ come lo spazio che *parametrizza le rette* in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$, lo chiamiamo **piano proiettivo duale** e lo denotiamo con $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})^*$.

In prima istanza, questo significa semplicemente che si interpreta un punto del *piano duale* come un punto *associato* ad una *retta* di $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$.

II.17.1 Fascio di rette

DEFINIZIONE II.17.2. (FASCIO DI RETTE).

Un **fascio di rette** \mathcal{F} in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ è l'insieme delle rette di equazione

$$\mathcal{F}: \lambda l_1 + \mu l_2 = 0, (\lambda: \mu) \in \mathbb{P}^1(\mathbb{K}),$$

dove l_1, l_2 sono due rette fissate e distinte.

OSSERVAZIONE. Possiamo pensare al fascio di rette come una **collezione di rette**, le cui equazioni si ottengono come *combinazione lineare* delle due rette del fascio con λ, μ come **parametri**.

ESEMPIO. Consideriamo le rette $l_1: x_0 + x_1 + 2x_2 = 0$ e $l_2: 3x_0 - 2x_1 + 4x_2 = 0$. Il fascio di rette determinato da l_1, l_2 è

$$(\lambda + 3\mu)x_0 + (\lambda - 2\mu)x_1 + 2(\lambda + 2\mu)x_2 = 0$$

- $(\lambda: \mu) = (1: 0) \rightarrow l_1$.
- $(\lambda: \mu) = (0: 1) \rightarrow l_2$.
- $(\lambda: \mu) = (1: 1): 4x_0 - x_1 + 6x_2 = 0$.

OSSERVAZIONE. Abbiamo detto che ad ogni retta corrisponde un punto del piano proiettivo duale. Il fascio \mathcal{F} corrisponde, sul piano duale $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})^*$, alla **retta** passante per i punti corrispondenti a l_1 e l_2

$$\begin{aligned} l_1: a_0x_0 + a_1x_1 + a_2x_2 = 0 &\longrightarrow (a_0: a_1: a_2) \\ l_2: b_0x_0 + b_1x_1 + b_2x_2 = 0 &\longrightarrow (b_0: b_1: b_2) \end{aligned}$$

ossia è descritto da

$$\begin{aligned} \mathcal{F}: (\lambda a_0 + \mu b_0)x_0 + (\lambda a_1 + \mu b_1)x_1 + (\lambda a_2 + \mu b_2)x_2 = 0 \\ \downarrow \\ (\lambda a_0 + \mu b_0: \lambda a_1 + \mu b_1: \lambda a_2 + \mu b_2) \end{aligned}$$

In altri termini, $(\lambda a_0 + \mu b_0: \lambda a_1 + \mu b_1: \lambda a_2 + \mu b_2)$ rappresenta la retta per i due punti duali *in forma parametrica*.

ESEMPIO. Prendiamo

$$\begin{aligned} l_1: x_0 + x_1 + 2x_2 = 0 &\longleftrightarrow (1: 1: 2) = Q_1 \\ l_2: 3x_0 - 2x_1 + 4x_2 = 0 &\longleftrightarrow (3: -2: 4) = Q_2 \quad \mathcal{F} \longleftrightarrow (\lambda + 3\mu: \lambda - 2\mu: 2(\lambda + 2\mu)) \end{aligned}$$

Il fascio rappresenta la retta $\overline{Q_1 Q_2}$ in forma *parametrica*.

OSSERVAZIONE. Siccome due rette distinte nel piano si intersecano *in un punto solo*, consideriamo $P := l_1 \cap l_2$. Allora:

- Ogni retta del fascio passa per P perché è lì che la combinazione lineare *si annulla*.
- P è l'unico punto comune a tutte le rette del fascio \mathcal{F} .
- Viceversa, ogni retta per P appartiene al fascio \mathcal{F} .

Ciò significa che \mathcal{F} è la *famiglia delle rette* per il punto fissato P , che è detto **punto base del fascio**.

ESEMPIO. Consideriamo

$$\begin{aligned} \begin{cases} l_1: x_0 + x_1 + 2x_2 = 0 \\ l_2: 3x_0 - 2x_1 + 4x_2 = 0 \end{cases} &\implies \begin{cases} x_0 = -x_1 - 2x_2 \\ -3x_1 - 6x_2 - 2x_1 + 4x_2 = 0 \implies -5x_1 - 2x_2 = 0 \end{cases} \\ &\implies \begin{cases} x_0 = 4x_1 \\ x_2 = -\frac{5}{2}x_1 \end{cases} \end{aligned}$$

Otteniamo, a meno di multipli, il punto $P = (8: 2: -5) = l_1 \cap l_2$. Tale fascio \mathcal{F} corrisponde alla retta in $(\mathbb{P}^2)^*$ per i punti $Q_1 = (1: 1: 2)$ e $Q_2 = (3: -2: 4)$ che, scritta in forma *parametrica*, corrisponde a $(\lambda + 3\mu: \lambda - 2\mu: 2(\lambda + 2\mu))$. Cerchiamo ora l'equazione *cartesiana* della retta $\overline{Q_1 Q_2}$ nelle coordinate $(a_0: a_1: a_2)$:

$$\left| \begin{array}{ccc} a_0 & a_1 & a_2 \\ 1 & 1 & 2 \\ 3 & -2 & 4 \end{array} \right| = 8a_0 + 2a_1 - 5a_2 = 0$$

Notiamo che i coefficienti della retta ottenuta sono esattamente le **coordinate omogenee** di P , intersezione delle due rette!

Più in generale, fissato un punto base $P \in \mathbb{P}^2(\mathbb{K})$, l'insieme delle rette per P in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$

$$\mathcal{F}_P = \{\text{rette per } P \text{ in } \mathbb{P}^2(\mathbb{K})\}$$

è un fascio di rette corrispondente a una **retta** nel piano proiettivo duale $(\mathbb{P}^2(\mathbb{K}))^*$. Se le coordinate del punto sono $P = (c_0: c_1: c_2)$, la retta corrispondente nel piano proiettivo duale $(\mathbb{P}^2(\mathbb{K}))^*$ ha equazione cartesiana

$$c_0a_0 + c_1a_1 + c_2a_2 = 0.$$

Infatti, data una retta r qualsiasi di equazione $a_0x_0 + a_1x_1 + a_2x_2 = 0$, il punto P appartiene a r , cioè $P \in r$, se e solo se vale l'equazione precedente $c_0a_0 + c_1a_1 + c_2a_2 = 0$. Per scrivere il fascio \mathcal{F} in forma *parametrica* scelgo due rette distinte passanti per P .

OSSERVAZIONE (INTERPRETAZIONE AFFINE DEL FASCIO DI RETTE PROIETTIVE).

Se interpretiamo $\mathcal{A}(\mathbb{K}^2) = U_0 \subset \mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ e consideriamo il fascio di rette proiettive \mathcal{F} con punto base P in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$, abbiamo due possibilità: P è punto base *proprio* o *all'infinito*.

- Se P è un **punto proprio**, allora $P \in \mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$ e \mathcal{F} corrisponde alle *rette affini* in \mathbb{K}^2 per il punto P (passando dalla chiusura proiettiva della retta proiettiva a quella affine).
- Se P invece è un **punto improprio**, esso corrisponde ad una *direzione* di rette nel piano affine e \mathcal{F} corrisponde a tutte le rette affini che hanno questa direzione fissata, ovvero è un **fascio di rette parallele**.

Il caso proiettivo è interessante perché la distinzione fra questi due tipi di fasci è data solo dal fatto se il punto P è proprio o improprio.

II.17.2 Spazi vettoriali duali e spazi proiettivi duali

Sappiamo che $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ è il proiettivizzato di \mathbb{K}^3 , ovvero $\mathbb{P}^2 = \mathbb{P}^2(\mathbb{K}^3)$. Inoltre, in *Geometria Uno*, abbiamo definito gli **spazi vettoriali duali** come¹:

$$(\mathbb{K}^3)^* = \{ \text{forme lineari } \alpha \text{ su } \mathbb{K}^3 \} = \left\{ \alpha : \mathbb{K}^3 \longrightarrow \mathbb{K} \mid \alpha(x_0, x_1, x_2) = ax_0 + a_1x_1 + a_2x_2 \right\}$$

¹A differenza della notazione vista in *Geometria Uno*, qui consideriamo gli indici delle coordinate da 0 a 2.

Quando consideriamo la retta $r: a_0x_0 + a_1x_1 + a_2x_2 = 0$, r è il proiettivizzato del **nucleo** di α , il quale è un *piano vettoriale* $\ker \alpha \subset \mathbb{K}^3$ la cui equazione è appunto $a_0x_0 + a_1x_1 + a_2x_2 = 0$. In altre parole, si ha una corrispondenza fra i punti della retta proiettiva duale e le classi proiettive delle forme lineari $[\alpha]$:

$$\begin{array}{ccc} (\mathbb{P}^2)^* & = & \mathbb{P}^2(\mathbb{K}^3)^* \\ r & \leftrightarrow & [\alpha] \end{array}$$

Infatti, α è una forma lineare *non nulla* determinata *a meno di multipli*. Si ha che $\{x_0, x_1, x_2\}$ è una base di $(\mathbb{K}^3)^*$ che induce le coordinate proiettive $(a_0 : a_1 : a_2)$ su $(\mathbb{P}^2)^*$. Pertanto, tale *interpretazione astratta* diventa operativa fissando la *base duale* delle forme lineari: scrivo α come combinazione lineare della base, e i coefficienti saranno le data dalle *coordinate proiettive associate*. Generalizziamo ulteriormente ad uno spazio vettoriale qualunque.

DEFINIZIONE II.17.3. (SPAZIO PROIETTIVO DUALE).

Dato uno spazio vettoriale V , il suo *spazio proiettivo associato* $\mathbb{P}(V)$ ed il suo *spazio vettoriale duale* $V^* = \left\{ \text{forme lineari } \alpha : V \longrightarrow \mathbb{K} \right\}$, si definisce lo **spazio proiettivo duale** di $\mathbb{P}^n(V)$ come

$$\mathbb{P}(V)^* := \mathbb{P}(V^*).$$

Poiché $\dim V^* = \dim V$, allora $\mathbb{P}(V)^* = \mathbb{P}(V)$.

In particolare, si ha la corrispondenza biunivoca

$$\mathbb{P}(V)^* \longleftrightarrow \{\text{iperpiani di } \mathbb{P}(V)\}$$

$$[\alpha] \longleftrightarrow \mathbb{P}(\ker \alpha) \subset \mathbb{P}(V)$$

In coordinate, al piano di equazione $a_0x_0 + \dots + a_nx_n = 0$ associamo il punto $(a_0 : \dots : a_n)$, nello stesso modo in cui ad un vettore associo i coefficienti della scrittura secondo tale base.

II.17.3 Impraticiamoci! Piano proiettivo duale

ESERCIZIO. In $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ scrivere in forma parametrica il fascio delle rette per il punto base P di coordinate $(1 : -1 : 4)$.

SOLUZIONE. Scegliamo due rette distinte, a nostro piacere, che passano per il punto P ; ad esempio, $l_1: x_0 + x_1 = 0$ e $l_2: 4x_0 - x_2 = 0$. Il fascio sarà

$$\begin{aligned} \mathcal{F}: \quad & \lambda(x_0 + x_1) + \mu(4x_0 - x_2) = 0, \quad (\lambda: \mu) \in \mathbb{P}^1 \\ & (\lambda + 4\mu)x_0 + \lambda x_1 - \mu x_2 = 0, \quad (\lambda: \mu) \in \mathbb{P}^1 \end{aligned}$$

Se facciamo variare λ e μ otteniamo tutte le rette di $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ che passano per P .

CAPITOLO 12

CONICHE PROIETTIVE

“Chiunque sa cos’è una curva, fino a quando non si ha studiato abbastanza Matematica per confondersi con tutte le innumerevoli eccezioni esistenti.”

FELIX KLEIN, *dopo aver studiato troppa Matematica.*

NELLA Geometria Euclidea le **coniche** sono curve ottenute dall’intersezione di un *cono* con un *piano*. Nel piano affine $\mathcal{A}(\mathbb{R}^2)$ si generalizzano (includendo anche casi degeneri) studiando le *forme quadratiche* e classificandole *a meno di rototraslazione*. Vogliamo estendere ulteriormente al *piano proiettivo* queste coniche, tenendo dunque conto del ruolo svolto dalla *retta all’infinito*.

12.1 CURVE ALGEBRICHE PIANE PROIETTIVE

Consideriamo $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ con coordinate omogenee $(x_0 : x_1 : x_2)$. Indichiamo con $\mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ l’*anello dei polinomi* in x_0, x_1, x_2 a coefficienti in \mathbb{K} . Se $F \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ è un polinomio *qualsiasi*, l’equazione $F(x_0, x_1, x_2) = 0$ non dà una condizione *bendefinita* in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$: ad esempio, $x_0 + 1 = 0$ non ha senso perché x_0 è determinato solo a meno di multipli. Cerchiamo dunque dei polinomi che ha senso studiare in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$.

DEFINIZIONE 12.1.1. (POLINOMIO OMogeneo).

Sia $F \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ un polinomio. Si dice che F è un **polinomio omogeneo** se tutti i monomi a coefficienti *non nulli* hanno lo *stesso grado*.

ESEMPIO.

- $F = x_0^3 + x_0x_1^2 - 3x_1x_2x_3 \in \mathbb{R}[x_0, x_1, x_2]$ è un polinomio omogeneo di grado 3.
- $G = x_0^3 - x_1x_2 + 1$ non è un polinomio omogeneo.

OSSERVAZIONE. Se $\deg F = 1$, cioè $F = a_0x_0 + \dots + a_nx_n + b$, allora F è omogeneo se e solo se $b = 0$.

OSSERVAZIONE. Se $F \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ è omogeneo di grado d allora

$$F(\lambda x_0, \lambda x_1, \dots, \lambda x_n) = \lambda^d F(x_0, \dots, x_n).$$

Infatti, F è somma di monomi di grado d del tipo $a x_0^{i_0} x_1^{i_1} \cdots x_n^{i_n}$ con $\sum_{j=0}^n i_j = d$ e si ha che

$$a(\lambda x_0)^{i_0} (\lambda x_1)^{i_1} \cdots (\lambda x_n)^{i_n} = \lambda^{i_0 + \dots + i_n} (a x_0^{i_0} \cdots x_n^{i_n}) = \lambda^d (a x_0^{i_0} \cdots x_n^{i_n}).$$

Torniamo al piano proiettivo \mathbb{P}^2 con le coordinate omogenee $(x_0 : x_1 : x_2)$ e consideriamo $F \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ un polinomio omogeneo nelle coordinate omogenee di grado d . Se abbiamo un punto $P = (c_0 : c_1 : c_2) \in \mathbb{P}^2$, allora tutte le possibili scelte per le coordinate di P sono $(\lambda c_0 : \lambda c_1 : \lambda c_2)$ con $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$. Valutando F in P , otteniamo $F(\lambda c_0, \lambda c_1, \lambda c_2) = \lambda^d F(c_0, c_1, c_2)$: in altre parole, F si annulla in una scelta di coordinate se e solo se si annulla in qualsiasi scelta di coordinate, cioè

$$F(c_0, c_1, c_2) = 0 \iff F(\lambda c_0, \lambda c_1, \lambda c_2) = 0, \forall \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}.$$

Pertanto, l'equazione $F(x_0, x_1, x_2) = 0$ è ben posta in \mathbb{P}^2 .

ESEMPIO. $x_0^2 - x_1 x_2 = 0$ definisce un sottoinsieme del piano proiettivo.

DEFINIZIONE 12.1.2. (CURVA ALGEBRICA PIANA PROIETTIVA).

Una **curva algebrica piana proiettiva** C di \mathbb{P}^2 è il luogo degli zeri dato da un polinomio omogeneo $F \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$:

$$C = \{(x_0, x_1, x_2) \in \mathbb{P}^2 \mid F(x_0, x_1, x_2) = 0\}.$$

La curva è definita a meno di multipli: se $G = \lambda F$ con $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$, G e F descrivono la stessa curva. Diciamo che la curva C è **reale** se $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ e quindi $C \subseteq \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$, **complessa** se $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ e quindi $C \subseteq \mathbb{P}^2(\mathbb{C})$.

DEFINIZIONE 12.1.3. (EQUAZIONE DI UNA CURVA).

L'**equazione** di una curva C è il polinomio F (a meno di multipli) che la descrive.

DEFINIZIONE 12.1.4. (SUPPORTO DI UNA CURVA).

Il **supporto** di una curva C descritta da un polinomio F (a meno di multipli) è l'insieme dove il polinomio si annulla. L'equazione determina il supporto, ma in generale non vale il contrario.

DEFINIZIONE 12.1.5. (GRADO DI UNA CURVA).

Il **grado** della curva C è il grado dell'equazione F .

ESEMPIO. Preso il polinomio $F(x_0, x_1, x_2) = a_0 x_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2 = 0$, la curva C descrive una retta.

DEFINIZIONE 12.1.6. (RETTE E CONICHE PROIETTIVE).

- Le **rette proiettive** sono curve di grado 1.

- Le **coniche proiettive** sono curve di grado 2.

D'ora in poi ci restringeremo ai casi $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ e $\mathbb{K} = \mathbb{C}$.

DEFINIZIONE 12.1.7. (CURVA IRRIDUCIBILE).

Una curva C è **irriducibile** se lo è la sua equazione F . Altrimenti si considera la sua fattorizzazione in irriducibili

$$F = F_1^{m_1} \cdot \dots \cdot F_r^{m_r}.$$

Siccome ogni fattore irriducibile F_i è omogeneo, ognuno definisce una curva $C_i: F_i = 0$, dette **componenti irriducibili** della curva C . Se $m_i > 1$ diciamo che C_i è una componente di **molteplicità** m_i in C

ESEMPIO.

- Le rette, essendo curve di grado 1, sono *sempre irriducibili*.

Le coniche sono curve di grado 2. Dunque, considerata una conica C di equazione $F = 0$, ci sono 3 possibilità:

1. C è **irriducibile**.
2. C è il prodotto di fattori lineari distinti e non multipli

$$F = L_1 \cdot L_2$$

con L_i forme lineari *non* proporzionali. Pertanto, C è una **coppia di rette distinte**; ad esempio, $C: F = x_0x_1$ è unione delle rette $x_0 = 0$ e $x_1 = 0$.

3. C è data da fattori lineari associati, cioè F è un quadrato a meno di uno scalare:

$$F = \lambda L^2, \lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}.$$

Allora C è una **retta doppia**: la retta è la sola componente irriducibile ed è di molteplicità 2; ad esempio $C: F = x_0^2$.

12.2 CONICHE PROIETTIVE

DEFINIZIONE 12.2.1. (CONICA).

Una **conica** C di \mathbb{P}^2 è il luogo degli zeri dato da un polinomio omogeneo $F \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ di grado 2 in x_0, x_1, x_2 a coefficienti *reali* o *complessi*.

$$F = a_{00}x_0^2 + a_{01}x_0x_1 + a_{02}x_0x_2 + a_{11}x_1^2 + a_{12}x_1x_2 + a_{22}x_2^2$$

In generale, i polinomi omogenei di grado 2 sono *forme quadratiche*. Pertanto, vogliamo associare alla forma la corrispondente matrice simmetrica. Per evitare di dividere per due i termini misti, ci è lecito immaginarli già nella forma $2a_{01}, 2a_{02}, 2a_{12}$, ottenendo così

$$F = a_{00}x_0^2 + 2a_{01}x_0x_1 + 2a_{02}x_0x_2 + a_{11}x_1^2 + 2a_{12}x_1x_2 + a_{22}x_2^2$$

Allora la matrice simmetrica 3×3 associata alla forma quadratica è

$$A = (a_{ij}) = \begin{pmatrix} a_{00} & a_{01} & a_{02} \\ a_{01} & a_{11} & a_{12} \\ a_{02} & a_{12} & a_{22} \end{pmatrix} \in S(\mathbb{K}^{3,3})$$

ed è tale per cui $F = x^t A x$ con $x = \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$ è il vettore delle coordinate omogenee.

DEFINIZIONE 12.2.2. (RANGO DELLA CONICA).

Il **rango** della conica C è il rango della matrice associata A .

OSSERVAZIONE. Come già osservato, l'equazione della conica C determina F solo a meno di multipli, dunque anche la matrice A è determinata *a meno di multipli*. Tuttavia, il rango rimane *ben definito* in quanto $\text{rk}(\lambda A) = \text{rk}(A)$, $\forall \lambda \neq 0$. Inoltre, il rango *non* può essere 0 perché essendo l'equazione di una conica il polinomio *non* può essere nullo (non descriveremmo una conica!).

Vogliamo studiare le coniche e le curve di grado maggiore a meno di equivalenza proiettiva, allo stesso modo in cui abbiamo classificato le coniche in \mathbb{P}^2 a meno di rototraslazioni.

Sia dunque $f : \mathbb{P}^2 \longrightarrow \mathbb{P}^2$ una proiettività, la cui matrice associata $M \in \text{GL}(3, \mathbb{K})$ è tale per cui $x' = Mx$. Allora f porta la conica $C: F = 0$ nella conica $\tilde{C}: \tilde{F} = 0$, dove \tilde{F} si ottiene sostituendo in F il vettore $x = M^{-1}x'$.

ESEMPIO. Sia $C: x_0x_1 = 0$ una coppia di rette e f una proiettività tale che:

$$f(x_0 : x_1 : x_2) = (x_0 + x_1 : x_0 - 2x_1 : x_2)$$

Scriviamo, usando la matrice associata alla proiettività, il vettore immagine x'_i in funzione di x_i e poi ricaviamo x_i in funzione di x'_i .

$$\begin{aligned} f: \begin{cases} x'_0 = x_0 + x_1 \\ x'_1 = x_0 - 2x_1 \\ x'_2 = x_2 \end{cases} &\implies \begin{cases} -3x_1 = x'_1 - x'_0 \implies x_1 = \frac{1}{3}(x'_0 - x'_1) \\ x_0 = x'_0 - x_1 = x'_0 - \frac{1}{3}(x'_0 - x'_1) = \frac{1}{3}(2x'_0 + x'_1) \end{cases} \\ &\implies f^{-1}: \begin{cases} x_0 = \frac{1}{3}(2x'_0 + x'_1) \\ x_1 = \frac{1}{3}(x'_0 - x'_1) \\ x_2 = x'_2 \end{cases} \end{aligned}$$

In sostanza abbiamo ottenuto l'espressione dell'inversa di f , quindi la trasformata di C tramite f è $(2x'_0 + x'_1)(x'_0 - x'_1) = 0$, che è ancora una coppia di rette. In particolare, notiamo che esse sono le immagini tramite f delle rette $x_0 = 0$ e $x_1 = 0$, a meno dei fattori moltiplicativi $1/3$.

Osserviamo che la proiettività manda il supporto della prima conica nel supporto della seconda conica e che, trasformando la conica tramite una proiettività, trasformiamo la forma quadratica F tramite un cambiamento di coordinate di \mathbb{K}^3 . Dunque, se A è la matrice associata a C e \tilde{A} è la matrice associata alla trasformata \tilde{C} tramite f , allora A e \tilde{A} sono **congruenti**. Infatti, il *cambiamento di coordinate* su uno spazio vettoriale per la forma quadratica è dato da $\tilde{A} = M^T A M$ con $M \in \text{GL}(3, \mathbb{K})$ con M una matrice associata della proiettività, interpretata come matrice del cambiamento di base. Viceversa, date due coniche C_1 e C_2 le cui matrici associate (simmetriche) A_1 e A_2 sono congruenti, allora C_1 e C_2 sono *proietivamente equivalenti*: questo perché, in generale, forme quadratiche congruenti differiscono per un cambiamento di base. Otteniamo così la seguente corrispondenza:

$$C_1 \text{ e } C_2 \text{ equivalenti} \iff A_1 \text{ e } A_2 \text{ congruenti}$$

Pertanto lo studio delle coniche, a meno di equivalenze proiettive, passa per lo studio delle matrici congruenti.

12.2.1 Classificazione delle coniche proiettive complesse

RICORDIAMO... Nel campo dei complessi ($\mathbb{K} = \mathbb{C}$) due matrici simmetriche sono congruenti se e solo se hanno lo stesso rango. In generale, se le matrici simmetriche sono congruenti allora hanno lo stesso rango, ma non il viceversa!

A meno di equivalenza proiettiva, ci sono solo 3 possibili coniche: quelle di rango 1, 2 e 3.

TEOREMA 12.3.1. (CLASSIFICAZIONE DELLE CONICHE PROIETTIVE COMPLESSE).

1. Due coniche in $\mathbb{P}^2(\mathbb{C})$ sono proiettivamente equivalenti se e solo se hanno lo stesso rango.
2. Ogni conica di $\mathbb{P}^2(\mathbb{C})$ è proiettivamente equivalente ad una ed una sola delle tre coniche canoniche:

$$\underline{\text{rk 3}}: x_0^2 + x_1^2 + x_2^2 = 0 \quad \text{Conica irriducibile}$$

$$\underline{\text{rk 2}}: x_0^2 + x_1^2 = (x_0 + ix_1)(x_0 - ix_1) = 0 \quad \text{Coppia di rette distinte}$$

$$\underline{\text{rk 1}}: x_0^2 = 0 \quad \text{Retta doppia}$$

12.3.1 Classificazione delle coniche proiettive reali

Sia C una conica in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ con matrice associata A , simmetrica reale 3×3 . Come abbiamo detto, poiché la matrice non è complessa, non è sufficiente il rango per la congruenza: affinché sia congruente ad un'altra matrice simmetrica serve anche la **segnatura**, cioè il numero di autovalori positivi e negativi non nulli della matrice¹.

OSSERVAZIONE. Siccome A è determinata a meno di multipli, in principio la segnatura potrebbe cambiare. Tuttavia, osserviamo che se A ha segnatura (p, q) con p il numero di autovalori positivi e q il numero di autovalori negativi, allora λA può avere segnatura (p, q) se $\lambda > 0$ oppure (q, p) se $\lambda < 0$. Quindi, la segnatura di una conica è definita solo “a meno del segno”, nel senso che $(p, q) = (q, p)$.

TEOREMA 12.3.2. (CLASSIFICAZIONE DELLE CONICHE PROIETTIVE REALI).

1. Due coniche in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ sono proiettivamente equivalenti se e solo se hanno la stessa segnatura a meno del segno; dalla segnatura si deduce anche il rango.
2. Ogni conica in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ è proiettivamente equivalente a una ed una sola delle seguenti coniche, con segnature distinte a meno del segno:

$\underline{\text{rk 3}}$ $(3, 0)/(0, 3) \quad x_0^2 + x_1^2 + x_2^2 = 0$ $(1, 2)/(2, 1) \quad x_0^2 + x_1^2 - x_2^2 = 0$	$x_0^2 + x_1^2 + x_2^2 = 0$ $x_0^2 + x_1^2 - x_2^2 = 0$	<i>Conica irriducibile senza punti reali (supporto vuoto)</i> <i>Conica irriducibile a punti reali, contiene infiniti punti in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$</i>
$\underline{\text{rk 2}}$ $(2, 0)/(0, 2) \quad x_0^2 + x_1^2 = 0$ $(1, 1) \quad x_0^2 - x_1^2 = (x_0 - x_1)(x_0 + x_1) = 0$	$x_0^2 + x_1^2 = 0$ $x_0^2 - x_1^2 = (x_0 - x_1)(x_0 + x_1) = 0$	<i>Coppia di rette non reali con 1 punto reale (0: 0: 1)</i> <i>Conica irriducibile a punti reali, coppia di rette reali distinte</i>
$\underline{\text{rk 1}}$ $(1, 0) \quad x_0^2 = 0$	$x_0^2 = 0$	<i>Retta doppia</i>

¹Nelle “Note aggiuntive”, a pag. 290, si può trovare la regola di Cartesio, un comodo procedimento per il calcolo della segnatura.

12.4 CURVE ALGEBRICHE PIANE AFFINI E CHIUSURA PROIETTIVA

Siccome abbiamo interpretato il piano proiettivo come un'estensione di quello affine, possiamo confrontare la classificazione delle curve nel piano proiettivo con quella nel *caso affine*.

DEFINIZIONE 12.4.1. (CURVA ALGEBRICA PIANA AFFINE).

Una **curva algebrica piana affine** C di $\mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$ è il luogo degli zeri dato da un polinomio $f \in \mathbb{K}[x, y]$:

$$C = \{(x, y) \in \mathbb{P}^2 \mid f(x, y) = 0\}$$

La curva è definita a meno di multipli: se $g = \lambda f$ con $\lambda \in \mathbb{K} \setminus \{0\}$, g e f descrivono la stessa curva. Diciamo che la curva C è **reale** se $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ e quindi $C \in \mathcal{A}(\mathbb{R}^2)$, **complessa** se $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ e quindi $C \in \mathcal{A}(\mathbb{C}^2)$.

DEFINIZIONE 12.4.2. (EQUAZIONE DI UNA CURVA).

L'**equazione** di una curva C è il polinomio f (a meno di multipli) che la descrive.

DEFINIZIONE 12.4.3. (SUPPORTO DI UNA CURVA).

Il **supporto** di una curva C descritta da un polinomio f (a meno di multipli) è l'insieme dove il polinomio si annulla. L'equazione determina il supporto, ma in generale non vale il contrario.

DEFINIZIONE 12.4.4. (GRADO DI UNA CURVA).

Il **grado** della curva C è il grado dell'equazione f .

DEFINIZIONE 12.4.5. (CURVA IRRIDUCIBILE).

Una curva C è **irriducibile** se lo è la sua equazione f . Altrimenti si considera la sua fattorizzazione in irriducibili

$$f = f_1^{m_1} \cdot \dots \cdot f_r^{m_r}.$$

Siccome ogni fattore irriducibile f_i è omogeneo, ognuno definisce una curva $C_i: f_i = 0$, dette **componenti irriducibili** della curva C . Se $m_i > 1$ diciamo che C_i è una componente di **moltiplicità** m_i in C

DEFINIZIONE 12.4.6. (RETTE E CONICHE AFFINI).

- Le **rette affini** $ax + by + c = 0$ sono curve di grado 1.
- Le **coniche affini** $ax^2 + by^2 + cxy + dx + ey + f = 0$ sono curve di grado 2.

12.4.O.1 Omogeneizzazione di un polinomio

Vediamo ora qual è il legame fra curve affini e proiettive utilizzando la *chiusura proiettiva*. Ricordiamo che $\mathcal{A}(\mathbb{K}^2) = U_0 \subset \mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ con $(x, y) \in \mathbb{K}^2$ che corrispondono a $x = x_1/x_0$ e $y = x_2/x_0$, dato $(x_0 : x_1 : x_2) \in \mathbb{P}^2(\mathbb{K})$. Sia C una curva affine di equazione $f(x, y) = 0$. Vogliamo associare a f un polinomio omogeneo nelle coordinate x_0, x_1, x_2 dello stesso grado di f . Consideriamo dunque il polinomio $F \in \mathbb{K}[x_0, x_1, x_2]$ così definito: se $d = \deg f$, allora

$$F := x_0^d f\left(\frac{x_1}{x_0}, \frac{x_2}{x_0}\right).$$

Esso è a tutti gli effetti un polinomio dello stesso grado di f . Infatti, F è un polinomio omogeneo di grado d : considerato un monomio in f , della forma $ax^i y^j$ (di grado $i + j$) se ne ottiene uno di grado d in x_0, x_1, x_2 :

$$ax^i y^j \implies x_0^d a \left(\frac{x_1}{x_0} \right)^i \left(\frac{x_2}{x_0} \right)^j = ax_0^{d-i-j} x_1^i x_2^j$$

Ripetendo questa procedura per ogni monomio si ottiene un polinomio omogeneo f di grado d come desiderato. Notiamo che, operativamente, l'omogeneizzazione consiste nel cambiare nome alle variabili x e y e moltiplicare per un'opportuna potenza di x_0 in modo tale che il monomio sia di grado d .

ESEMPIO. Vogliamo omogenizzare il polinomio $f = x^3 - 2xy + 3y + 1$. Prima di tutto si cambia il nome delle variabili e si ottiene $x_1^3 - 2x_1 x_2 + 3x_2 + 1$. Moltiplicando ciascun monomio per l'opportuna potenza di x_0 , il polinomio omogeneizzato rispetto a x_0 sarà $F = x_1^3 - 2x_0 x_1 x_2 + 3x_0^2 x_2 + x_0^3$.

OSSERVAZIONE. Possiamo “deomogeneizzare” un polinomio omogeneo $F(x_0, x_1, x_2)$: ponendo $x_0 = 1$ si riottiene il polinomio di partenza $f(x_1, x_2)$.

12.4.0.2 Chiusura proiettiva

DEFINIZIONE 12.4.7. (CHIUSURA PROIETTIVA DI UNA CURVA AFFINE).

La curva \bar{C} in $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ definita da $F = 0$ si dice **chiusura proiettiva** della curva affine C di equazione $f = 0$.

Se $P = (1: x: y) \in U_0$, allora $f(x, y) = F(P)$ e in particolare $\bar{C} \cap U_0 = C$.

DEFINIZIONE 12.4.8. (PUNTI IMPROPRI DI UNA CURVA).

I punti *impropri* o punti all'*infinito* della curva C sono dati dall'intersezione della chiusura proiettiva con la *retta impropria*, ovvero da $\bar{C} \cap \{x_0 = 0\}$

ESEMPIO (CHIUSURA PROIETTIVA DI UNA RETTA). Se C è una retta $ax + by + c = 0$, allora la chiusura proiettiva di C è $ax_1 + bx_2 + cx_0 = 0$ ed il *punto improprio* di C è $(0: -b: a)$, che corrisponde alla direzione della retta C .

ESEMPIO. Consideriamo in \mathbb{R}^2 le coniche:

$$\begin{aligned} C_1: \quad & y = x^2 && \text{Parabola} \\ C_2: \quad & x^2 + y^2 = 1 && \text{Circonferenza} \\ C_3: \quad & x^2 - y^2 = 1 && \text{Iperbole} \end{aligned}$$

Consideriamo ora le loro *chiusure proiettive reali* tramite l'omogeneizzazione, cioè le coniche proiettive \bar{C}_i in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$:

$$\begin{aligned} \bar{C}_1: \quad & x_0 x_2 = x_1^2 \\ \bar{C}_2: \quad & x_1^2 + x_2^2 = x_0^2 \\ \bar{C}_3: \quad & x_1^2 - x_2^2 = x_0^2 \end{aligned}$$

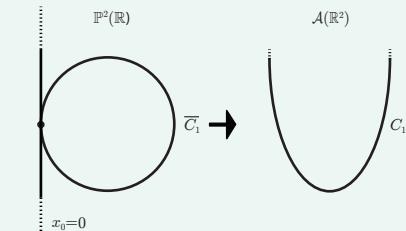
Scrivendo le matrici associate e guardandone la segnatura, si vede che *tutte e tre* hanno segnatura $(2, 1)/(1, 2)$ e quindi tutte proiettivamente equivalenti (per la classificazione delle coniche nel piano proiettivo reale) ad una *conica irriducibile a punti reali* in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$.

Consideriamo ora i loro punti impropri:

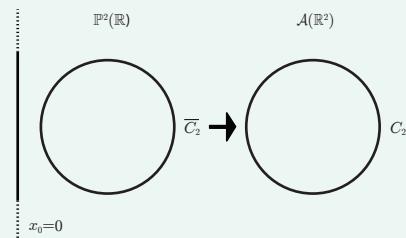
- **Parabola:** $\overline{C_1} \cap \{x_0 = 0\}$: $(0: 0: 1)$, dunque un solo punto improprio, ovvero la direzione $(0, 1)$ dell'asse $y = \mathcal{L}(0, 1)$, quindi è l'asse della parabola.
- **Circonferenza:** $\overline{C_2} \cap \{x_0 = 0\}$: $x_0 = 0 \implies x_1 = x_2 = 0$ ma non si possono avere tutte le coordinate omogenee nulle, dunque non ci sono punti impropri.
- **Iperbole:** $\overline{C_3} \cap \{x_0 = 0\}$: $x_1^2 - x_2^2 = 0$, dunque ci sono due punti impropri quali $(0: 1: 1)$ e $(0: 1: -1)$, a cui corrispondono le direzioni degli asintoti dell'iperbole.

Notiamo che le chiusure proiettive viste sono tutte proiettivamente equivalenti, ma hanno 3 posizioni diverse rispetto alla *retta impropria*:

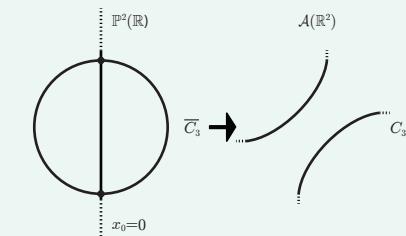
1. $\overline{C_1}$ è “*tangente*” alla retta impropria.



2. $\overline{C_2}$ è “*disgiunta*” dalla retta impropria.

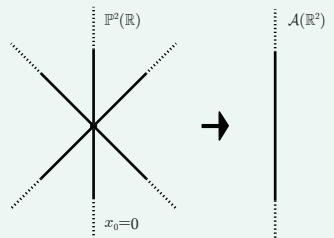


3. $\overline{C_3}$ è “*secante*” rispetto alla retta impropria.

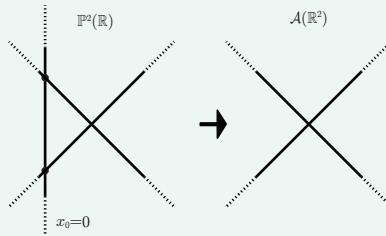


ESEMPIO. In $\mathcal{A}(\mathbb{R}^2)$ consideriamo la coppia di *rette parallele* distinte $x(x + 1) = 0$ e la coppia di *rette incidenti* distinte $xy = 0$. Prendendo le chiusure proiettive si ottiene $x_1(x_1 + x_0) = 0$ e $x_1x_2 = 0$, entrambe coppie di rette distinte reali in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ con segnatura $(1, 1)$. Dunque sono proiettivamente equivalenti fra loro ma hanno posizione diversa rispetto alla retta impropria.

- La prima ha un solo punto improprio $(0: 0: 1)$, che è la *direzione comune* delle due rette parallele nel piano affine.



- La seconda ha due punti impropri $(0: 0: 1)$ e $(0: 1: 0)$, che sono le direzioni delle due rette nel piano affine.



12.5 CLASSIFICAZIONE AFFINE DELLE CONICHE NEL CASO COMPLESSO

Ragionando dalla classificazione delle coniche proiettive si può mettere in relazione la classificazioni delle coniche affini $\mathcal{A}(\mathbb{C}^2)$, a meno di rototraslazione, prestando attenzione alla posizione rispetto alla retta impropria.

PROPOSIZIONE 12.5.1. (CLASSIFICAZIONE DELLE CONICHE AFFINI COMPLESSE).

Ogni conica in \mathbb{C}^2 si può ridurre con una trasformazione del tipo

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + b,$$

con $b \in \mathbb{C}^2$ e $A \in \mathrm{GL}(2, \mathbb{C})$ ad una delle cinque coniche seguenti:

	Due punti impropri distinti.	$x^2 + y^2 + 1 = 0$
<u>rk 3</u>	Un unico punto improprio.	$y - x^2 = 0$
	Due punti impropri distinti.	$x_0^2 - x_1^2 = (x_0 - x_1)(x_0 + x_1) = 0$
<u>rk 2</u>	Un unico punto improprio.	$x(x + 1) = 0$
<u>rk 1</u>		$x^2 = 0$

12.6 POLINOMI OMOGENEI IN 2 VARIABILI

I polinomi omogenei in *due variabili* si comportano per alcuni aspetti come polinomi in *una sola variabile*. Sia $F \in \mathbb{K}[x_0x_1]$ un polinomio omogeneo di grado d , costituito da $d+1$ monomi:

$$F = a_0x_0^d + a_1x_0^{d-1}x_1 + a_2x_0^{d-2}x_1^2 + \dots + a_{d-1}x_0x_1^{d-1} + a_dx_1^d$$

Ricordiamo che vedendo $(x_0 : x_1) \in \mathbb{P}^1$, allora F ha degli zeri su \mathbb{P}^1 , ovvero $F(P) = 0$ è ben posto per $P = (a : b) \in \mathbb{P}^1$.

DEFINIZIONE 12.6.1. (ANNULLARSI IN UN PUNTO).

Diciamo che F si **annulla** in $P = (a : b)$ all'ordine m se $(ax_1 - bx_0)^m$ è la massima potenza di $ax_1 - bx_0$ che divide F .

PROPOSIZIONE 12.6.1. (PROPRIETÀ DEI POLINOMI OMOGENEI IN 2 VARIABILI).

- I. F si annulla in un punto $P = (a : b) \in \mathbb{P}^1 \iff ax_1 - bx_0 \mid F$.

2. Se $d = \deg F$, F ha al più d zeri su \mathbb{P}^1 contati con molteplicità.
3. Se $F \in \mathbb{C}[x_0, x_1]$, allora F si fattorizza come prodotto di forme lineari e ha esattamente d zeri in \mathbb{P}^1 contati con molteplicità.^a

^aQuesto punto è analogo al caso in una variabile per cui, in \mathbb{C} , ogni polinomio si fattorizza come prodotto di polinomi di grado 1 ed ha tutti gli zeri ben definiti.

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo che $x_0 \nmid F$; ciò è vero se e solo se $a_d \neq 0$ o, alternativamente, $F(0: 1) \neq 0$. Poniamo

$$f := F(1, t) \in \mathbb{K}[t] = a_0 + a_1 t + \dots + a_{d-1} t^{d-1} + a_d t^d.$$

Esso è un polinomio nella sola variabile t , dato che abbiamo posto $x_0 = 1$ e $x_1 = t$, ed è ancora di grado d perché $a_d \neq 0 \implies \deg f = \deg F = d$. Inoltre:

- F è l'omogeneizzato di f rispetto a x_0 :

$$F = x_0^2 f\left(\frac{x_1}{x_0}\right)$$

- Gli zeri di F sono tutti e soli della forma $(1: \lambda)$ con λ radice di f , dato che *deomogeneizzando* passiamo da 2 variabili in 1 variabile, infatti $F(1, \lambda) = f(\lambda)$.

Pertanto, le proprietà di F che vogliamo dimostrare seguono da quelle di f che sappiamo già.

- I F si annulla in $(1: \lambda) = (a: b)$ $\iff f(\lambda) = 0 \iff t - \lambda \mid f \iff x_1 - \lambda x_0 \mid F$.
- II È immediato dal punto I, perché se F si annulla in $P_i = (a_i: b_i)$ distinti con molteplicità m_i , allora

$$(a_i x_1 - b_i x_0)^{m_i} \mid F, \forall i = 1, \dots, r.$$

Siccome i punti P_i sono distinti, allora i polinomi sono *primi fra loro* al variare di i , dunque anche il loro prodotto deve dividere F :

$$\prod_{i=1}^r (a_i x_1 - b_i x_0)^{m_i} \mid F \implies \sum_{i=1}^r m_i \leq d = \deg F$$

- III Segue immediatamente dal caso complesso in una variabile: f si scrive come

$$f = c(t - \lambda_1)^{m_1} \cdot \dots \cdot (t - \lambda_r)^{m_r};$$

siccome \mathbb{C} è algebricamente chiuso, $F = c(x_1 - \lambda_1 x_0)^{m_1} \cdot \dots \cdot (x_1 - \lambda_r x_0)^{m_r}$, cioè si fattorizza completamente con forma lineari. Non solo questo polinomio divide F ma, a meno di costante, ho l'*uguaglianza*, per cui il numero di zeri contati con molteplicità è pari al suo grado.

Se invece $x_0 \mid F$, allora $F = x_0^r G$ per un certo r , con G un polinomio omogeneo di grado $d - r$ tale per cui $x_0 \nmid G$. Allora i risultati trovati valgono per G e, tenendo conto che F si annulla in $(0: 1)$ con molteplicità r , segue la tesi della proposizione. \square

^aCon $\lambda = \frac{b}{a}$.

12.7 INTERSEZIONE TRA UNA RETTA ED UNA CURVA

12.7.1 Intersezione tra una retta ed una curva nel piano proiettivo

Sia C una curva in \mathbb{P}^2 di grado d ed equazione $F(x_0, x_1, x_2) = 0$ e sia $r \subset \mathbb{P}^2$ una retta proiettiva. Vogliamo intersecare la retta r con il supporto di C .

TIPS & TRICKS! Per studiare l'intersezione di due sottoinsiemi può essere comodo esprimere uno dei due sottoinsiemi in *forma parametrica* e sostituire i risultati trovati nelle equazioni dell'altro.

Scriviamo una parametrizzazione per r ; per farlo sono necessari 2 punti distinti $A, B \in r$. In questo modo, ogni punto di r si scrive come combinazione lineare di altri due punti noti della retta e dei loro vettori

$$P = \lambda A + \mu B = [\lambda v + \mu w],$$

dove v è un vettore che rappresenta $A - A = [v]$ - e w è un rappresentante per $B - A = [w]$ -, con $v, w \in \mathbb{K}^3$ e $(\lambda: \mu) \in \mathbb{P}^1$. Allora $C \cap r$ è dato da $F(\lambda v + \mu w) = 0$; dato che vogliamo trovare il punto di intersezione descritto dai parametri $(\lambda: \mu)$, possiamo vedere questa sostituzione come un polinomio G in λ e μ , cioè $G(\lambda, \mu) \in \mathbb{K}[\lambda, \mu]$:

$$G(\lambda, \mu) := F(\lambda v_0 + \mu w_0, \lambda v_1 + \mu w_1, \lambda v_2 + \mu w_2)$$

In particolare, abbiamo due possibilità:

1. $r \subseteq C$: la retta è contenuta nella conica, quindi *ogni punto della retta* soddisfa l'equazione; il polinomio è *identicamente nullo*, ovvero $G \equiv 0$.
2. $r \not\subseteq C$: la retta *non* è contenuta nella conica, allora G è un polinomio omogeneo di grado d in λ e μ le cui radici. Le radici di G sono i *punti di intersezione* $r \cap C$.

ESEMPIO. In $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ sia $C: x_0^2 + x_1^2 - x_2^2 = 0$, $r_1: x_1 = x_2$ e $r_2: x_0 + x_1 = 0$; vogliamo calcolare le intersezioni $r_i \cap C$:

- $r_1: x_1 = x_2 \rightarrow x_0^2 = 0$ e $r_1 \cap C = \{(0: 1: 1)\}$ ha molteplicità 2.
- $r_2: x_1 = -x_0 \rightarrow 2x_0^2 = x_2^2 \rightarrow x_2 = \pm\sqrt{2}x_0$ $x_0 = 1 \implies x_1 = -1, x_2 = \pm\sqrt{2}$
 \implies ho due punti di intersezione $(1: -1: \sqrt{2})$ e $(1: -1: -\sqrt{2})$

DEFINIZIONE 12.7.1. (MOLTEPLICITÀ DI INTERSEZIONE).

Se $(\lambda_0: \mu_0) \in \mathbb{P}^1$ è una radice di G di molteplicità m (ovvero è il massimo esponente della forma lineare che divide G), allora diciamo che C e r hanno **molteplicità di intersezione** m nel punto $P = \lambda_0 A + \mu_0 B$. Poniamo:

- $m = 0$ se $P \notin C \cap r$.
- $m = \infty$ se $P \in r$ e $r \subset C$.

OSSERVAZIONE. Se $r \not\subseteq C$, allora l'intersezione $C \cap r = \{P_1, \dots, P_n\}$ è finita. Sia m_i la molteplicità di intersezione in P_i ; il numero di questi punti di intersezione è minore del grado della curva:

$$\#(C \cap r) \leq \deg C.$$

Più precisamente,

$$\sum_{i=1}^n m_i \leq \deg C.$$

Infatti, le radici di $G(\lambda, \mu) = 0$ danno i punti di intersezione della curva con la retta e può avere al più d soluzioni, tante quante il grado della curva (anche se contate con molteplicità per la proposizione 12.6.1). Se $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, possiamo dire che la somma delle molteplicità è esattamente d :

$$\sum_{i=1}^n m_i = \deg C.$$

In particolare, la retta e la curva si intersecano *sempre* nel piano proiettivo complesso, ovvero $C \cap R \neq \emptyset$. Se $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ e d è **dispari** allora possiamo ancora concludere che la retta e la curva si intersecano sempre in quanto G deve annullarsi almeno in un punto reale, e quindi $C \cap r \neq \emptyset$.

ESEMPIO. Se $C \subset \mathbb{P}^2(\mathbb{C})$ è una conica ($\deg C = 2$) ed r è una retta non contenuta in C , ovvero $r \not\subseteq C$, allora

$$r \cap C = \begin{cases} \text{2 punti con molteplicità 1} \\ \text{1 punto con molteplicità 2} \end{cases}$$

Se la conica $C \subset \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ ed r è una retta non contenuta in C , ovvero $r \not\subseteq C$, allora c'è anche la possibilità che l'intersezione sia vuota, cioè $C \cap r = \emptyset$: ad esempio, $C: x_0^2 + x_1^2 - x_2^2 = 0$ e $r_3: x_2 = 0$.

TIPS & TRICKS! Se una conica C contiene tre punti *allineati*, allora C contiene una retta, è riducibile (l'equazione della retta divide quella della conica) e $\text{rk } C \leq 2$.

OSSERVAZIONE. Si può dimostrare che:

1. la molteplicità di intersezione fra C e r in P non dipende dalla parametrizzazione scelta per r ;
2. la molteplicità di intersezione è **invariante** per *proiettività*.

DIMOSTRAZIONE. Dimostriamo l'ultimo punto. Sia

$$\begin{aligned} f: \mathbb{P}^2 &\longrightarrow \mathbb{P}^2 \\ x &\longmapsto x' := Mx \end{aligned}$$

una proiettività, $C: F(x_0, x_1, x_2) = 0$ una conica e C' la trasformata di C tramite f . Allora $x = f^{-1}(x') = M^{-1}x'$ e

$$C': F'(x') := F \circ f^{-1}(x') = F(M^{-1}x') = 0$$

è un polinomio omogeneo di grado d . Le proiettività portano curve algebriche in curve algebriche, ovvero $r' = f(r)$ è una retta e $P' = f(P)$. Pertanto, la molteplicità di intersezione fra C e r in P è uguale alla molteplicità di intersezione fra C' e r' in P' . \square

12.7.2 Intersezione tra una retta ed una curva nel caso affine

Sia C una curva in \mathbb{K}^2 di equazione $f(x, y) = 0$ e sia r una retta affine. Scegliamo una parametrizzazione per r :

$$r: \begin{cases} x = tv_1 + w_1 \\ y = tv_2 + w_2 \end{cases}$$

Per intersecare C ed r sostituiamo la parametrizzazione di r nell'equazione di C ed otteniamo un polinomio nell'unico parametro t :

$$g(t) := f(tv_1 + w_1, tv_2 + w_2) \in \mathbb{K}[t]$$

In modo analogo al caso proiettivo, le radici di g corrispondono ai *punti di intersezione* e definiamo la **molteplicità di intersezione** di C ed r in un punto $P = t_0v + w$ come la molteplicità di t_0 come radice di $g(t)$.

OSSERVAZIONI.

1. La molteplicità di intersezione non dipende dalla scelta di parametrizzazione della retta r .
2. La molteplicità di intersezione è **invariante per affinità**.
3. La **molteplicità affine** è pari a quella proiettiva. Per precisare, sia $P \in C \cap r$, \bar{C} la chiusura proiettiva di C in $\mathbb{P}^2 \supset \mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$ ed \bar{r} la chiusura proiettiva di r in \mathbb{P}^2 ; allora la molteplicità di intersezione tra C e r in P è uguale alla molteplicità di intersezione fra \bar{C} e \bar{r} in P .

12.8 RETTA TANGENTE

DEFINIZIONE 12.8.1. (RETTA TANGENTE AD UNA CURVA IN UN PUNTO).

Sia C una curva piana (affine o proiettiva) ed r una retta (affine o proiettiva). Diciamo che r è **tangente** a C in un punto P se la molteplicità di intersezione fra C ed r in P è maggiore di 1.

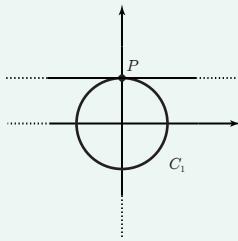
ESEMPIO. Sia C in $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ una conica di equazione $x_0^2 + x_1^2 - x_2^2 = 0$ e una retta di equazione $r_1: x_1 - x_2 = 0$; poiché l'intersezione è solo il punto $r_1 \cap C = \{(0: 1: 1)\} = P$, allora r_1 è tangente a C in P e "coincide" con la tangente nel senso geometrico. La conica C_1 in $\mathcal{A}(\mathbb{R}^2)$ si ottiene deomogeneizzando C rispetto alla variabile *non* nulla x_2 - in questo caso in P si ha che $x_0 = 0$ - per cui:

$$x = \frac{x_0}{x_2} \quad y = \frac{x_1}{x_2}$$

Dunque C_1 ha equazione:

$$\left(\frac{x_0}{x_2}\right)^2 + \left(\frac{x_1}{x_2}\right)^2 - 1 = 0$$

È pari quindi alla circonferenza $x^2 + y^2 = 1$ con $P = (0, 1)$. In questo caso la tangente in P è chiaramente la retta $y = 1$. Passando alle coordinate proiettive diventa $\frac{x_1}{x_2} = 1 \implies x_1 = x_2$. Notiamo come la chiusura proiettiva della tangente affine sia proprio la tangente proiettiva.



ESEMPIO. Sia C in $\mathcal{A}(\mathbb{R}^2)$ la curva di equazione $f : y^2 = x^2 + x^3 = x^2(x + 1)$, una **cubica** in quanto ha grado 3. Vogliamo calcolare quali sono le rette tangenti nel punto $P = (-1, 0) \in C$. Consideriamo pertanto il fascio di rette passanti per P e le intersechiamo con la cubica per determinare quali sono tangente con la definizione; guardiamo dunque quali hanno molteplicità di intersezione maggiore di 1. Il fascio di rette per P è

$$r: \begin{cases} x = -1 + tv_1 \\ y = tv_2 \end{cases},$$

con (v_1, v_2) direzione di r . Sostituiamo la parametrizzazione di r nell'equazione di C , costruendo la funzione $g(t)$:

$$\begin{aligned} t^2 v^2 &= (tv_1 - 1)^2 tv_1 \\ g(t) &= (tv_1 - 1)^2 tv_1 - t^2 v_2^2 = t[v_1(t^2 v_1^2 + 1 - 2tv_1) - tv_2^2] = t[v_1^3 t^2 - t(2v_1^2 + v_2^2) + v_1] \end{aligned}$$

Analizziamo cosa abbiamo trovato:

- $t = 0$ è sempre una soluzione: per costruzione abbiamo preso la retta che passava per P , dunque P è banalmente intersezione di una retta di *qualsiasi* direzione con la cubica.
- La molteplicità di intersezione fra C e r in P è la massima potenza di t che divide g ; pertanto è m se t^m è la massima potenza di t che divide g . In questo caso, quand'è che la molteplicità di intersezione è maggiore di 1? Nell'equazione che abbiamo scritto almeno t^2 deve dividere g : l'unica possibilità per questa curva di poter raccogliere un altro t è avere $v_1 = 0$. Allora r è la retta verticale che passa per P e abbiamo determinato che esiste ed è l'*unica* tangente in P .

Vediamo ora un caso in cui la retta tangente ad un punto non è unica. Consideriamo la stessa cubica ma *cambiamo il punto*, prendendo l'origine $Q = (0, 0) \in C$. Scriviamo il fascio di rette per Q

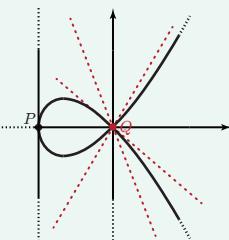
$$q: \begin{cases} x = tw_1 \\ y = tw_2 \end{cases}$$

con (w_1, w_2) direzione. Analogamente a prima:

$$h(t) = t^2 w_1^2 + t^3 w_1 - t^2 w_2^2 = t^2(w_1^2 - w_2^2 + tw_1^3)$$

Troviamo così che t^2 si può sempre raccogliere, dunque in questo caso la molteplicità di intersezione fra le rette e Q è sempre almeno 2. In particolare, ogni retta per Q ha intersezione maggiore di 2, dunque è *tangente*. Osserviamo che nel punto Q la curva si auto-interseca: ogni retta per l'origine interseca la curva almeno due volte, quindi è tangente. Fra queste, ci sono due *direzioni speciali* per cui la molteplicità è 3:

- $w_1^2 - w_2^2 = 0 \implies w_1 = w_2 \implies \mathcal{L}(1, 1): y = x$.
- $w_1 = -w_2 \implies \mathcal{L}(1, -1): y = -x$.



12.8.O.I Caso affine

Sia $C: f(x, y) = 0$ in \mathbb{K}^2 e $P = (x_0, y_0)$. Osserviamo che possiamo sempre scrivere il polinomio come un polinomio centrato in x_0, y_0 , cioè come polinomio in $x - x_0$ e $y - y_0$ invece che

come polinomio in x e y .

$$\begin{aligned} f &= \sum_{i,j \geq 0} a_{ij} x^i y^j = \sum_{i,j \geq 0} a_{ij} (x - x_0 + x_0)^i (y - y_0 + y_0)^j \stackrel{!}{=} \sum_{i,j \geq 0} b_{ij} (x - x_0)^i (y - y_0)^j \\ \implies f(x_0, y_0) &= b_{00} = f(P) \\ \implies f &= f(P) + b_{10}(x - x_0) + b_{01}(y - y_0) + \text{termini di grado} > 1 \\ \implies f &= f(P) + \alpha(x - x_0) + \beta(y - y_0) + \text{termini di grado} > 1 \end{aligned}$$

ponendo $\alpha := b_{10}$ e $\beta := b_{01}$; nel passaggio indicato con (!) si stanno sottintendendo conti con il binomio di Newton.

DEFINIZIONE 12.8.2. (DERIVATE PARZIALI).

Dato un polinomio $f = \sum_{i,j} a_{ij} x^i y^j \in \mathbb{K}[x, y]$, le **derivate parziali** di f sono i seguenti polinomi:

$$\frac{\partial f}{\partial x} := \sum_{i,j} a_{ij} i x^{i-1} y^j \quad \frac{\partial f}{\partial y} := \sum_{i,j} a_{ij} j x^i y^{j-1}$$

Si verifica che $\alpha = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)$ e $\beta = \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$.

DIMOSTRAZIONE. Se $P \in C$, segue dai ragionamenti precedenti che

$$f = \alpha(x - x_0) + \beta(y - y_0) + \text{termini di grado} > 1.$$

Applicando la definizione di derivata parziale si hanno:

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \sum_{i,j} a_{ij} i (x - x_0)^{i-1} (y - y_0)^j \quad \frac{\partial f}{\partial y} = \sum_{i,j} a_{ij} j (x - x_0)^i (y - y_0)^{j-1}$$

Valutando in $P = (x_0, y_0)$:

$$\frac{\partial f}{\partial x}(P) = a_{10} = \alpha \quad \frac{\partial f}{\partial y}(P) = a_{01} = \beta \quad \square$$

DEFINIZIONE 12.8.3. (GRADIENTE).

Il **gradiante** ∇f è il vettore con componenti le derivate parziali:

$$\nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \right)$$

Il gradiente valutato in $P = (x_0, y_0)$ è $\nabla f(P) = (\alpha, \beta) \in \mathbb{K}^2$.

12.8.O.2 Tangente e derivate parziali

Sia r la retta per P con direzione $v = (v_1, v_2)$ e descrizione parametrica:

$$\begin{cases} x = x_0 + tv_1 \\ y = y_0 + tv_2 \end{cases}$$

Allora:

$$g(t) = f(x_0 + tv_1, y_0 + tv_2) = \alpha tv_1 + \beta tv_2 + \text{termini in } t \text{ di grado} \geq 2 =$$

$$= (\alpha v_1 + \beta v_2)t + \text{termini in } t \text{ di grado } \geq 2$$

Si hanno dunque due possibilità, che dipendono dal coefficiente di t :

1. $\alpha = \beta = 0$, ovvero $\nabla f = 0$: il coefficiente è nullo indipendentemente dalla retta. Allora, per ogni r retta per P , $t^2 \mid g(t)$: la molteplicità di intersezione è ≥ 2 e ogni retta per P è tangente a C in P .
2. $\nabla f(P) = (\alpha, \beta) \neq 0$: il coefficiente di t determina in maniera *univoca* la direzione della retta, che è quella **ortogonale** a (α, β) . Ciò implica che esiste ed è unica la retta tangente a C in P ed è quella di direzione $(-\beta, \alpha)$ con equazione $\alpha(x - x_0) + \beta(y - y_0) = 0$, ossia

$$\frac{\partial f}{\partial x}(P)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(P)(y - y_0) = 0.$$

DEFINIZIONE 12.8.4. (PUNTO SINGOLARE).

Sia C una curva affine in \mathbb{K}^2 di equazione $f(x, y) = 0$. Un punto $P \in C$ è detto *non singolare* o **liscio** se $\nabla f(P) \neq 0$. Altrimenti P è detto **punto singolare**. Una curva C è detta **singolare** se ha almeno un punto singolare, altrimenti è detta curva *non singolare* o **liscia**.

Abbiamo visto prima che se P è *non singolare* esiste ed è unica la tangente a C in P . Essa ha equazione

$$\frac{\partial f}{\partial x}(P)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(P)(y - y_0) = 0$$

e, essendo non singolare, almeno uno dei due coefficienti non è nullo. Se invece P è *singolare*, allora ogni retta per P è tangente a C in P .

12.8.0.3 Caso proiettivo

Vogliamo analizzare la tangenza nel *caso proiettivo*. Tuttavia, prima di trattare di punti singolari o tangentici, ci servirà una proprietà dei polinomi omogenei, detta **relazione di Eulero** sui polinomi omogenei. Essa vale per un qualsiasi *numero di variabili* a coefficienti in un campo *qualsiasi* e mette in relazione un polinomio omogeneo con sue le derivate parziali, che per costruzione sono polinomi omogenei di un *grado inferiore*.

TEOREMA 12.8.1. (RELAZIONE DI EULERO).

Sia $F \in \mathbb{K}[x_0, \dots, x_n]$ polinomio omogeneo di grado m e le sue derivate parziali $\frac{\partial F}{\partial x_i} \in \mathbb{K}[x_0, \dots, x_n]$, polinomio omogenei di grado $m - 1$. Si ha che

$$\sum_{i=0}^n x_i \frac{\partial F}{\partial x_i} = mF$$

Nella relazione appena annunciata notiamo che moltiplichiamo ciascuna derivata parziale per x_i . Ciò è necessario per la *buona definizione* dell'equazione: siccome le derivate parziali sono omogenee di grado $m - 1$, moltiplichiamo per x_i affinché la somma sia omogenea di grado m come il polinomio F .

DIMOSTRAZIONE. Basta mostrarlo per un monomio $G = \lambda x_0^{j_0} \cdots x_n^{j_n}$ con $j_0 + \dots + j_n = m$, $\lambda \in \mathbb{K}$. Scrivendone le derivate parziali rispetto ad una variabile e poi moltiplicando

per x_i sistemiamo l'esponente i -esimo:

$$\begin{aligned} \frac{\partial G}{\partial x_i} &= \lambda j_i x_0^{j_0} \dots x_{i-1}^{j_{i-1}} \dots x_n^{j_n} \implies x_i \frac{\partial G}{\partial x_i} = \lambda j_i x_0^{j_0} \dots x_i^{j_i} \dots x_n^{j_n} \\ \implies \sum_{i=0}^n x_i \frac{\partial G}{\partial x_i} &= \sum_{i=0}^n \lambda j_i x_0^{j_0} \dots x_n^{j_n} = \lambda x_0^{j_0} \dots x_n^{j_n} \cdot \sum_{i=0}^n j_i = mG \end{aligned} \quad \square$$

PROPOSIZIONE 12.8.1. (RETTA TANGENTE E DERIVATE PARZIALI).

Sia C in \mathbb{P}^2 una curva di equazione $F(x_0, x_1, x_2) = 0$ con F polinomio omogeneo di grado d e $P \in C$. P è non singolare se e solo se almeno una delle derivate parziali di F non è nulla in P , cioè $\exists i \in \{0, 1, 2\}$: $\frac{\partial F}{\partial x_i}(P) \neq 0$. In tal caso esiste ed è unica la retta tangente a C in P ed ha equazione

$$\underbrace{\frac{\partial F}{\partial x_0}(P)x_0}_{\in \mathbb{K}} + \underbrace{\frac{\partial F}{\partial x_1}(P)x_1}_{\in \mathbb{K}} + \underbrace{\frac{\partial F}{\partial x_2}(P)x_2}_{\in \mathbb{K}}$$

i cui coefficienti sono le derivate parziali di F valutate in P .

DIMOSTRAZIONE. A meno di proiettività possiamo supporre che $P = (1: a: b) \in U_0 = \{x_0 \neq 0\}$, cioè che stia nella carta affine U_0 identificata a $\mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$: P corrisponde a $(a, b) \in \mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$. Poniamo $f(x, y) := F(1, x, y)$ e sia C_0 la curva in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$ di equazione $f(x, y) = 0$ per cui C è la chiusura proiettiva. Mettiamo in relazione le derivate parziali di f con quelle di F a partire dalla definizione stessa di f , valutandole nel punto:

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial F}{\partial x_1}(1, x, y) \\ \frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial F}{\partial x_2}(1, x, y) \end{cases} \implies \begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x}(a, b) = \frac{\partial F}{\partial x_1}(1, a, b) \\ \frac{\partial f}{\partial y}(a, b) = \frac{\partial F}{\partial x_2}(1, a, b) \end{cases} \quad (12.1)$$

Valutiamo la relazione di Eulero sui polinomi omogenei in $(1, a, b)$:

$$\frac{\partial F}{\partial x_0}(1, a, b) + a \frac{\partial F}{\partial x_1}(1, a, b) + b \frac{\partial F}{\partial x_2}(1, a, b) = dF(1, a, b) = 0$$

Si ha $F(1, a, b) = 0$ perché $P \in C$. Riusciamo così a esprimere la derivata parziale rispetto a x_0 in funzione delle altre due:

$$\frac{\partial F}{\partial x_0} = -a \frac{\partial F}{\partial x_1} - b \frac{\partial F}{\partial x_2} \quad (12.2)$$

Ne consegue che $\nabla f(a, b) = 0 \iff \nabla F(1, a, b) = (0, 0, 0)$; infatti, se il gradiente ∇f si annulla in P allora si annullano le derivate parziali di F rispetto a x_1, x_2 , pertanto per la relazione di Eulero anche la terza derivata parziale si annulla. Viceversa, se il gradiente di F si annulla bastano le relazioni (12.1) per avere che anche il gradiente di f si annulla. Dunque, il punto P è non singolare se e solo se $\nabla F(1, a, b) \neq \mathbf{0}$, verificando la prima parte della proposizione. Supponendo P non singolare, allora la retta tangente affine a C_0 in P

ha equazione

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a, b)(x - a) + \frac{\partial f}{\partial y}(a, b)(y - b) = 0.$$

La chiusura proiettiva di tale retta affine dà la retta tangente proiettiva a C in P :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a, b)(x_1 - ax_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(a, b)(x_2 - bx_0) = 0$$

Per le (12.1) si ha

$$\begin{aligned} & \frac{\partial F}{\partial x_1}(1, a, b)(x_1 - ax_0) + \frac{\partial F}{\partial x_2}(1, a, b)(x_2 - bx_0) = 0 \\ \implies & \underbrace{\left(-a \frac{\partial F}{\partial x_1}(1, a, b) - b \frac{\partial F}{\partial x_2}(1, a, b) \right)}_{(12.2)} x_0 + \frac{\partial F}{\partial x_1}(1, a, b)x_1 + \frac{\partial F}{\partial x_2}(1, a, b)x_2 = 0 \quad \square \\ \implies & \frac{\partial F}{\partial x_0}(P)x_0 + \frac{\partial F}{\partial x_1}(P)x_1 + \frac{\partial F}{\partial x_2}(P)x_2 \end{aligned}$$

OSSERVAZIONE (RETTE TANGENTI: SPAZIO AFFINE E PROIETTIVO A CONFRONTO).

Se C è una curva *affine* di equazione $f(x, y) = 0$, per trovare i punti singolari di C bisogna risolvere un sistema con l'equazione della curva e le derivate parziali di f . L'equazione della curva è necessaria perché potrei avere punti in cui il gradiente si annulla ma *non* appartengono alla curva! Invece, se C è una curva *proiettiva* di equazione $F(x_0, x_1, x_2) = 0$, per trovare i punti singolari di C bisogna solo risolvere il sistema delle derivate parziali nulle e *non serve* mettere anche l'equazione della curva per via della relazione di Eulero. Infatti, se P annulla ∇F , allora dalla relazione di Eulero si ha che

$$F(P) = \frac{1}{d} \left(a \frac{\partial F}{\partial x_0}(P) + b \frac{\partial F}{\partial x_1}(P) + c \frac{\partial F}{\partial x_2}(P) \right) = 0 \implies P \in C$$

Riassumendo, ecco i sistemi a confronto:

Affine	Proiettivo
$f(x, y) = 0$	$\frac{\partial F}{\partial x_0} = 0$
$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 0$	$\frac{\partial F}{\partial x_1} = 0$
$\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 0$	$\frac{\partial F}{\partial x_2} = 0$

ESEMPIO.

- Sia $C_0: x^2 + x^3 - y^2 = 0$ una curva affine e C la chiusura proiettiva di C_0 con equazione $F = x_0x_1^2 + x_1^3 - x_0x_2^2$. Cerchiamo i punti singolari:

$$\nabla F = 0 \iff \begin{cases} \frac{\partial F}{\partial x_0} = x_1^2 - x_2^2 = 0 \\ \frac{\partial F}{\partial x_1} = 2x_0x_1 + 3x_1^2 = 0 \\ \frac{\partial F}{\partial x_2} = 2x_0x_2 = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} x_0 = 0 \\ x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} \text{ oppure } \begin{cases} x_0 = t \\ x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases}$$

Il primo non è lecito nel piano proiettivo, dunque $Q = (1: 0: 0)$ è l'unico punto singolare di C e osserviamo che corrisponde al punto $Q = (0, 0) \in \mathbb{K}^2$. A pagina 256

avevamo visto che nel punto $P = (-1, 0) \in C_0$ la curva affine aveva una tangente; passando alla chiusura proiettiva, $P = (1: -1: 0) \in C$ è *non singolare*. Scriviamo la tangente $T_P C$ grazie alle derivate parziali:

$$\frac{\partial F}{\partial x_0}(P) = 1, \quad \frac{\partial F}{\partial x_1}(P) = (2x_0x_1 + 3x_1^2)(Q) = 1, \quad \frac{\partial F}{\partial x_2}(P) = (-2x_0x_2)(Q) = 0$$

Ne segue che $T_P C: x_0 + x_1 = 0$. Per ottenere la retta affine associata basta porre $x_0 = 1$, da cui $T_P C_0: x + 1 = 0$, perfettamente coerente con lo studio fatto nel caso affine. Avevamo visto che nel punto singolare $Q = (1: 0: 0)$, tutte le rette per esso hanno molteplicità di intersezione 2 con la curva C in Q , eccetto due rette speciali di direzione $(1, \pm 1)$ in cui la molteplicità di intersezione è 3. Q è detto **nodo**.

2. Consideriamo la curva affine C_0 data da $f(x, y) = y^2 - x^3$ e la chiusura proiettiva C di equazione $F(x_0, x_1, x_2) = x_0x_2^2 - x_1^3$. Siccome:

$$\frac{\partial F}{\partial x_0} = x_2^2, \quad \frac{\partial F}{\partial x_1} = -3x_1^2, \quad \frac{\partial F}{\partial x_2} = 2x_0x_2$$

Allora $P = (1: 0: 0)$ è l'unico punto singolare di C , che corrisponde all'origine di $\mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$. Consideriamo il fascio di rette per l'origine in $\mathcal{A}(\mathbb{K}^2)$ e vediamo qual è la molteplicità di intersezione. Sia la generica retta per l'origine:

$$r: \begin{cases} x = tv_1 \\ y = tv_2 \end{cases} \quad \text{con } v = (v_1, v_2) \text{ direzione di } r$$

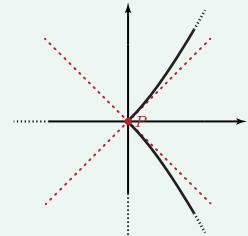
La intersechiamo con C_0 :

$$g(t) = t^2v_2^2 - t^3v_1^3 = 0 \implies t^2(v_2^2 - tv_1^3) = 0$$

Segue che la molteplicità di intersezione in P è 2 se $v_2 \neq 0$ ed è 3 se $v_2 = 0$.

Si noti che i risultati ottenuti sono simili al caso precedente: la differenza sta nel fatto che quasi tutte le rette hanno molteplicità 2 e c'è solo un'unica retta con molteplicità 3 e non *due* come nel caso precedente.

Disegnando la curva affine si nota dunque la presenza di una **cuspide**.



OSSERVAZIONE (PUNTI SINGOLARI DELLE CONICHE).

Sia C una conica proiettiva. Il *numero* di punti singolari dipende solo dal *rango*:

- $\text{rk } C = 3 \implies C$ non ha punti singolari.
- $\text{rk } C = 2 \implies C$ ha un punto singolare.
- $\text{rk } C = 1 \implies C$ è una retta doppia e ogni punto di C è singolare.

Infatti, sia A la matrice simmetrica associata a C , allora l'equazione associata a C e le derivate parziali sono:

$$F = X^t AX = \sum_{i,j=0}^2 a_{ij}x_i x_j \implies \frac{\partial F}{\partial x_h} = \sum_{\substack{j=0 \\ (i=j)}}^2 a_{hj}x_j + \sum_{\substack{i=0 \\ (j=h)}}^2 a_{ih}x_i = 2 \sum_{i=0}^2 a_{ih}x_i$$

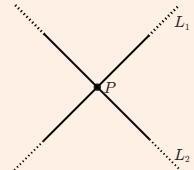
Un punto P rappresentato dal vettore v , ovvero $P = [v]$, è singolare per C se le derivate parziali si annullano, cioè se

$$\sum_{i=0}^2 a_{hi} v_i = \sum_{i=0}^2 a_{ih} v_i = 0, \forall h = 0, 1, 2.$$

In *notazione matriciale*, se si pensa al prodotto righe per colonne l'indice di riga di a è fissato in h mentre facciamo variare l'indice di colonna i . Se $v = \begin{pmatrix} v_0 \\ v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$ è il vettore, porre l' h -esima riga di Av pari a zero è proprio la condizione cercata $\sum_{i=0}^2 a_{ih} v_i = 0$. Ne segue che avere il gradiente nullo corrisponde a $Av = 0$, cioè $v \in \ker A$. Riassumendo, i punti singolari di C sono dati dai vettori che stanno nel nucleo della matrice A , che dipende dal rango di A :

- $\text{rk } A = 3 \implies \ker A = \{0\} \implies C \text{ non ha punto singolare.}$
- $\text{rk } A = 2 \implies \dim \ker A = 1 \implies C \text{ ha un punto singolare.}$
- $\text{rk } A = 1 \implies F = \lambda L^2 \implies C \text{ è una retta doppia e ogni punto di } C \text{ è singolare; è esattamente la retta proiettiva associata al nucleo di } A: L = \mathbb{P}(\ker A).$

Analizziamo il caso $\text{rk } C = 2$ rispetto alla classificazione delle coniche. Se $\mathbb{K} = \mathbb{C}$, $C = L_1 \cup L_2$ con $L_1 \neq L_2$ distinte e il punto singolare è il punto di *intersezione* delle due rette, ovvero $L_1 \cap L_2$. Se $\mathbb{K} = \mathbb{R}$, a meno di proiettività si hanno 2 casi in base alla segnatura:



- $(1, 1): C = L_1 \cup L_2$ e $P = L_1 \cap L_2$.
- $(2, 0)/(0, 2)$: La forma quadratica si fattorizza su \mathbb{C} e non su \mathbb{R} ; C ha come sostegno un unico punto P , che è proprio il punto singolare.

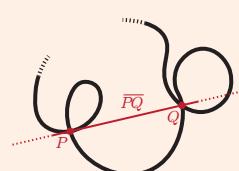
OSSERVAZIONE (PUNTI SINGOLARI E CUBICHE).

Nel piano proiettivo $\mathbb{P}^2(\mathbb{K})$ consideriamo C una *cubica* di equazione $F = 0$ con $\deg F = 3$. Se la curva C è *riducibile*, allora il polinomio F è *riducibile* per definizione, ma siccome il grado è solo 3, allora è necessariamente il prodotto di un polinomio di grado 1 per un altro polinomio di grado 2:

$$F = G \cdot H \text{ con } \deg G = 1 \text{ e } \deg H = 2$$

Il luogo degli zeri di F è *unione* dei luoghi degli zeri di G e H , dunque C è unione di una retta e di una conica.

Supponiamo invece che C sia *irriducibile*: C non può contenere una retta, altrimenti l'equazione della retta *dividerebbe* il polinomio F . Allora C ha *al più un punto singolare*. Supponiamo per assurdo ne abbia almeno due, come P e Q : potremmo considerare la retta $r = \overline{PQ}$ che passa per P e Q e intersecarla con la curva. Sicuramente $C \cap r \supseteq \{P, Q\}$ e, siccome P e Q sono due punti singolari, allora la molteplicità di intersezione è almeno 2.



Ma ciò non è possibile perché, dallo studio delle intersezioni fra una retta e una curva, sappiamo che dobbiamo contare con molteplicità *fino al grado della curva*: qui ci sono 2 punti con molteplicità 2, ma C ha grado 3, dunque la retta dovrebbe essere contenuta nella curva, il che è una contraddizione!

ESEMPIO. Sia $F = x_0^3 + x_1^3 + x_2^3$. Essa dà una curva *senza punti singolari* perché le derivate parziali sono multipli delle coordinate, dunque non possono mai essere tutti nulli

12.9 FASCI DI CONICHE PROIETTIVE

DEFINIZIONE 12.9.1. (FASCIO DI CONICHE).

Siano C_1 e C_2 due coniche *distinte* nel piano proiettivo \mathbb{P}^2 di equazioni F_1 e F_2 , dunque con F_1 e F_2 sono proporzionali. Il **fascio di coniche** \mathcal{F} generato da C_1 e da C_2 è dato da tutte le coniche di equazione

$$C_{\lambda,\mu}: \lambda F_1 + \mu F_2 = 0 \text{ con } (\lambda: \mu) \in \mathbb{P}^1.$$

Notiamo che se moltiplichiamo λ e μ per lo stesso scalare tutta l'equazione viene moltiplicata per lo stesso scalare, riottenendo la stessa conica di prima; λ e μ vanno presi in \mathbb{P}^1 e non solo in \mathbb{K} .

ESEMPIO.

1. Siano $C_1: x_0x_1 = 0$ e $C_2: (x_0 - x_1)x_2 = 0$ due coniche, entrambe coppie di rette. Il fascio da loro generato è $C_{\lambda,\mu}: \lambda x_0x_1 + \mu(x_0 - x_1)x_2 = \lambda x_0x_1 + \mu x_0x_2 - \mu x_1x_2 = 0$.
2. Siano $C_1: x_0x_1 = 0$ e $\tilde{C}_2: x_0x_2 = 0$ due coniche. Il fascio da loro generato è $C_{\lambda,\mu}: \lambda x_0x_1 + \mu x_0x_2 = x_0(\lambda x_1 + \mu x_2) = 0$; siccome $x_0 = 0$ appartiene ad entrambe le coniche si può raccogliere.

Dato un fascio di coniche ci si chiede qual è il rango delle coniche del fascio.

DEFINIZIONE 12.9.2. (CONICA DEGENERE).

Una conica C in \mathbb{P}^2 si dice **degenera** quando *non* ha rango massimo, ovvero se $\text{rk } C < 3$, dunque quando la matrice non è invertibile.

DIGRESSIONE. Si può dimostrare che il rango della conica, “essere riducibili” e “essere degeneri” sono tutte proprietà proiettive. Dalla classificazione delle coniche proiettive (reali o complesse) si vede dunque che una conica è *degenera* se e solo se è *riducibile*.

12.9.1 Studio delle coniche degeneri di un fascio

Dato un fascio, vogliamo vedere quante e quali sono le coniche degeneri del fascio. Supponiamo che C_1 e C_2 abbiano matrici simmetriche associate A_1 e A_2 , rispettivamente. È chiaro che la conica del fascio $C_{\lambda,\mu}$ generata da C_1 , C_2 sarà associata alla combinazione lineare $\lambda A_1 + \mu A_2$ delle matrici: è una matrice 3×3 i cui elementi sono 0 o forme lineari in λ e μ . Definiamo $D(\lambda, \mu) := \det(\lambda A_1 + \mu A_2)$, polinomio omogeneo in λ e μ . Si hanno due possibilità:

- $D(\lambda, \mu) \equiv 0$, quindi *tutte* le coniche del fascio sono degeneri.
- $D(\lambda, \mu)$ è omogeneo di grado 3, dunque le coniche degeneri corrispondono agli *zeri* del polinomio D su \mathbb{P}^1 . Poiché essi sono al più 3, ci sono *al più 3 coniche degeneri*.

TIPS & TRICKS! O tutte le coniche del fascio sono degeneri o sono al massimo 3, quindi se in un fascio ne trovo quattro degeneri, allora tutte lo sono!

Nel caso complesso gli zeri (contati con molteplicità) sono pari al grado, dunque si ha sempre almeno una conica degenera. Lo stesso vale anche nel caso reale, essendo il grado del polinomio dispari. Ristudiamo con quest'ottica gli esempi precedenti.

ESEMPIO.

- I. Il fascio è \mathcal{F}_1 : $2(\lambda x_0 x_1 + \mu x_0 x_2 - \mu x_1 x_2) = 0$ ed ha matrice

$$A_{\lambda,\mu} = \begin{pmatrix} 0 & \lambda & \mu \\ \lambda & 0 & -\mu \\ \mu & -\mu & 0 \end{pmatrix}.$$

Pertanto $D(\lambda, \mu) = \det A_{\lambda,\mu} = -\lambda(\mu^2) + \mu(-\lambda\mu) = -2\lambda\mu^2$. Ci sono solo due zeri di cui uno doppio: $(\lambda: \mu) = (1: 0)$ oppure $(0: 1)$. Questi valori dei parametri ci restituiscono i polinomi di partenza, corrispondono dunque a C_1 e C_2 , che sapevamo già essere degeneri in quanto coppie di rette. Abbiamo dunque scoperto che C_1 e C_2 sono le *uniche coniche degeneri* del fascio.

- II. Il fascio è \mathcal{F}_2 : $x_0(\lambda x_1 + \mu x_2) = 0$. In questo caso il determinante viene identicamente nullo ($D \equiv 0$). In questo fascio tutte le coniche hanno una retta in comune.

DEFINIZIONE 12.9.3. (PUNTI BASE DI UN FASCIO DI CONICHE).

I **punti base** di un fascio di coniche sono i punti che appartengono a *tutte* le coniche del fascio:

$$\{\text{punti base}\} = \bigcap_{C \in \mathcal{F}} C \subset \mathbb{P}^2$$

OSSERVAZIONE. I punti base di un fascio sono dati dall'intersezione delle due coniche che generano il fascio, cioè $C_1 \cap C_2$. Infatti, $C_1 \cap C_2 \supseteq \bigcap_{C \in \mathcal{F}} C$. Viceversa, se $P \in C_1 \cap C_2$ allora

$$F_1(P) = 0 \text{ e } F_2(P) = 0 \implies (\lambda F_1 + \mu F_2)(P) = 0, \forall \lambda, \mu \implies P \in C_{\lambda, \mu}, \forall (\lambda: \mu) \in \mathbb{P}^1$$

Dunque, per ogni qualunque combinazione lineare presa in P si annulla, dunque P è punto comune a tutte le coniche del fascio, cioè un punto base.

Vediamo i punti base degli esempi precedenti.

ESEMPIO.

- I. Per ottenere i punti base del fascio si intersecano le coniche che lo generano:

$$\begin{cases} x_0 x_1 = 0 \\ (x_0 - x_1)x_2 = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} x_0 = x_1 = 0 \\ x_0 = x_2 = 0 \\ x_1 = x_2 = 0 \end{cases}$$

Intersecando due coppie di rette *non coincidenti* si possono ottenere al più 4 punti, ma se ne ottengono meno se qualcuno di questi punti coincide con altri. In questo caso si hanno 3 punti base: $(1: 0: 0)$, $(0: 1: 0)$, $(0: 0: 1)$.

- II. I punti base sono dati dal sistema:

$$\begin{cases} x_0 x_1 = 0 \\ x_0 x_2 = 0 \end{cases}$$

$x_0 = 0$ è una retta appartenente a *tutte* le coniche del fascio, dunque si ha una *retta di punti base*. L'altro punto base è $P = (1: 0: 0)$; notiamo che quest'ultimo è il punto base del fascio di rette $\lambda x_1 + \mu x_2 = 0$, cioè il fascio di rette che contengono P .

DIGRESSIONE (NODI E CUSPIDI).

Un **nodo** è un punto P per cui la retta “generale” per P ha intersezione 2 con la curva e ce ne sono *esattamente* 2 che hanno intersezione > 2 . Una **cuspide** è un punto P in cui la retta “generale” per P ha intersezione 2 con la curva e ce n’è *una sola* che ha intersezione > 2

12.10 PARAMETRIZZAZIONE DELLE CONICHE NEL PIANO PROIETTIVO

Data l’equazione generale di una conica $F = a_{00}x_0^2 + 2a_{01}x_0x_1 + \dots + a_{22}x_2^2$ possiamo associare a C il punto $(a_{00}: a_{01}: a_{02}: a_{11}: a_{12}: a_{22}) \in \mathbb{P}^5$, in quanto servono sei coordinate per descrivere una conica. Tale punto la determina univocamente: entrambi sono *non nulli* e determinati *a meno di multipli*. In questo modo otteniamo una *corrispondenza biunivoca* fra le coniche in \mathbb{P}^2 e \mathbb{P}^5 :

$$\{\text{coniche in } \mathbb{P}^2\} \xleftarrow[1:1]{} \mathbb{P}^5$$

Con questa interpretazione, cosa corrisponde un fascio di coniche? Date C_1 e C_2 coniche, consideriamo il fascio \mathcal{F} da loro generato: a $C_1: F = \sum_{i,j} a_{ij}x_i x_j$ corrisponde ad un punto $A = (a_{00}: \dots : a_{22}) \in \mathbb{P}^5$ e a $C_2: G = \sum_{i,j} b_{ij}x_i x_j$ corrisponde un punto $B = (b_{00}: \dots : b_{22}) \in \mathbb{P}^5$. La conica $C_{\lambda,\mu}$ del fascio è la combinazione lineare di F e G , dunque i coefficienti dei monomi sono la combinazione lineare dei coefficienti delle equazioni di C_1 e C_2 :

$$c_{\lambda,\mu}: \lambda F + \mu G = \sum_{i,j} (\lambda a_{ij} + \mu b_{ij})x_i x_j \longleftrightarrow P_{\lambda,\mu} = (\lambda a_{00} + \mu b_{00}: \dots : \lambda a_{22} + \mu b_{22}) \in \mathbb{P}^5$$

A $C_{\lambda,\mu}$ associamo il punto $P_{\lambda,\mu}$, le cui coordinate omogenee sono combinazioni lineari di A e B . Facendo variare λ e μ , il punto $P_{\lambda,\mu}$ descrive in \mathbb{P}^5 una retta \overline{AB} generata dai punti A e B , pertanto *un fascio di coniche corrisponde esattamente ad una retta in \mathbb{P}^5* . Siccome una retta è individuata da due qualsiasi suoi punti, allo stesso modo il fascio è descritto da qualsiasi sue due coniche, pertanto la scelta delle coniche dà solo una *parametrizzazione diversa* del fascio. Questo ci permette di dare alcune informazioni aggiuntive sui punti base:

TIPS & TRICKS! (CALCOLO DEI PUNTI BASE CON DUE CONICHE QUALSIASI).

Dato un fascio \mathcal{F} di coniche, i punti base del fascio sono dati dall’intersezione di *due qualsiasi coniche* del fascio purché siano *distinte*, ovvero da $C \cap \tilde{C}$ dove C e \tilde{C} sono due coniche distinte del fascio.

TIPS & TRICKS! Sia \mathcal{F} un fascio di coniche. Esiste *sempre* una conica C degenere in \mathcal{F} , quindi usiamo C per calcolare i punti base. Siccome è degenere, C è l’unione di due rette linearmente indipendenti: $C = l_1 \cup l_2$. Scegliamo una qualsiasi altra conica \tilde{C} del fascio; i punti base del fascio sono dati da $C \cap \tilde{C} = (l_1 \cap \tilde{C}) \cup (l_2 \cap \tilde{C})$. Ne deduciamo che il numero di punti base di un fascio di coniche, se sono finiti, sono 4: infatti, ciascuna delle due rette interseca \tilde{C} al più in 2 punti.

COROLLARIO 12.10.1. (INTERSEZIONE DI DUE CONICHE).

Se due coniche C_1 e C_2 non hanno una retta in comune, allora

$$\#(C_1 \cap C_2) \leq 4.$$

DIMOSTRAZIONE. $C_1 \cap C_2$ sono i punti base del fascio generato da C_1 e C_2 . La tesi segue dall'osservazione precedente. \square

TIPS & TRICKS! (CALCOLO DELL'INTERSEZIONE DELLE CONICHE).

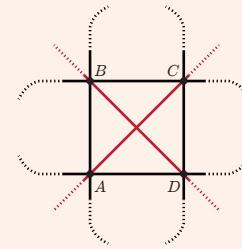
Abbiamo così anche un metodo per calcolare $C_1 \cap C_2$ dato il fascio \mathcal{F} . Scriviamo $D(\lambda, \mu)$, troviamo una conica degenera \tilde{C} e poi intersechiamo con $C_1 \cap \tilde{C}$. Questo metodo è particolarmente utile nel caso avessimo a che fare con *coniche irriducibili*.

Ci sono diversi tipi di *rappresentazione geometrica* dei fasci di coniche proiettive; vediamo quello più comune.

PROPOSIZIONE 12.10.1. (FASCIO DI CONICHE PER 4 PUNTI IN POSIZIONE GENERALE).

Siano A, B, C, D quattro punti in posizione generale in \mathbb{P}^2 .

La famiglia delle coniche passanti per i quattro punti è un fascio \mathcal{F} avente come punti base esattamente i quattro punti; geometricamente stiamo fissando A, B, C, D e considerando le coniche che passano per tutti e quattro. Inoltre, \mathcal{F} non contiene rette doppie e contiene esattamente 3 coniche degeneri: esse sono le coppie di rette che passano per questi 4 punti: $\overline{AB} \cup \overline{CD}$, $\overline{AC} \cup \overline{BD}$, $\overline{AD} \cup \overline{BC}$.



DIMOSTRAZIONE. Siccome i 4 punti sono in posizione generale possiamo scegliere delle coordinate in \mathbb{P}^2 tali che i primi 3 sono i punti fondamentali e l'ultimo il punto unità:

$$A = (1: 0: 0), B = (0: 1: 0), C = (0: 0: 1), D = (1: 1: 1).$$

Partiamo dall'equazione di una conica generica e imponiamo che passi per i 4 punti e vediamo le condizioni risultanti sui coefficienti:

$$a_{00}x_0^2 + 2a_{01}x_0x_1 + a_{11}x_1^2 + 2a_{02}x_0x_2 + 2a_{12}x_1x_2 + a_{22}x_2^2 = 0$$

$$\text{Per } A: a_{00} = 0$$

$$\text{Per } B: a_{11} = 0$$

$$\text{Per } C: a_{22} = 0$$

$$\text{Per } D: 2a_{01} + 2a_{02} + 2a_{12} = 0 \implies a_{12} = -a_{01} - a_{02}$$

$$\implies a_{01}x_0x_1 + a_{02}x_0x_2 - (a_{01} + a_{02})x_1x_2 = 0$$

Abbiamo così le equazioni di tutte e sole le coniche che passano per A, B, C, D . Siccome a_{01} e a_{02} sono gli unici parametri rimasti, riscriviamo l'equazione evidenziandoli:

$$a_{01}x_1(x_0 - x_2) + a_{02}x_2(x_0 - x_1) = 0.$$

Abbiamo così trovato esattamente un fascio di coniche generato dalle due coniche entrambe degeneri:

$$\begin{array}{ll} C_1: \underbrace{x_1}_{\overline{AC}} \underbrace{(x_0 - x_2)}_{\overline{BD}} = 0 & C_2: \underbrace{x_2}_{\overline{AB}} \underbrace{(x_0 - x_1)}_{\overline{CD}} = 0 \end{array}$$

Abbiamo così dimostrato la prima affermazione. In questo modo abbiamo già trovato due coniche fra quelle degeneri del fascio; possiamo verificare, intersecando le due coniche (e quindi le quattro rette), che i punti base sono solo A, B, C, D :

$$\begin{aligned} C_1 \cap C_2 &= (\overline{AC} \cup \overline{BD}) \cap (\overline{AB} \cup \overline{CD}) = \\ &= (\overline{AC} \cap \overline{AB}) \cup (\overline{AC} \cap \overline{CD}) \cup (\overline{BD} \cap \overline{AB}) \cup (\overline{BD} \cap \overline{CD}) = \\ &= \{A, B, C, D\} \end{aligned}$$

Avremmo potuto evitare questo conto osservando che sono punti base perché per costruzione tutte le coniche passano per questi 4 punti e, essendo finiti, non possono essercene altri. Per trovare l'ultima conica degenera scriviamo la matrice associata a meno di multipli alla conica generica del fascio e calcoliamo le radici del suo determinante:

$$\begin{aligned} M &= \begin{pmatrix} 0 & a_{01} & a_{02} \\ a_{01} & 0 & -a_{01} - a_{02} \\ a_{02} & -a_{01} - a_{02} & 0 \end{pmatrix} \\ \implies D &= \det M = -a_{01}a_{02}(a_{01} + a_{02}) + a_{02}a_{01}(-a_{01} - a_{02}) = -2a_{01}a_{02}(a_{01} + a_{02}) \end{aligned}$$

È un polinomio omogeneo in a_{01} e a_{02} già fattorizzato in fattori lineari, pertanto si hanno esattamente *tre* coniche degeneri: $a_{01} = 0$ dà C_2 , $a_{02} = 0$ dà C_1 , mentre la terza si ottiene sostituendo nell'equazione del fascio $a_{02} = -a_{01}$, da cui si ha l'equazione $a_{01}x_0x_1 - a_{01}x_0x_2 = 0$, ossia $x_0(x_1 - x_2) = 0$, corrispondente alle rette \overline{BC} e \overline{AD} . Tutte e tre le coniche degeneri hanno rango 2 e quindi *non* ci sono rette doppie nel fascio. \square

TIPS & TRICKS! (FASCIO DI CONICHE PER QUATTRO PUNTI IN POSIZIONE GENERALE).
Se dobbiamo scrivere un fascio \mathcal{F} di coniche per quattro punti procedere come nella dimostrazione può esser lungo; in modo più rapido, scriviamo due delle coniche riducibili con delle rette per i punti:

$$l_1: \overline{AB}, l_2: \overline{CD}, l_3: \overline{AC}, l_4: \overline{BD}$$

Le coniche sono $C_1: l_1 \cup l_2$ e $C_2: l_3 \cup l_4$; allora l'equazione del fascio è $\mathcal{F}: \lambda l_1 l_2 + \mu l_3 l_4 = 0$.

Se un punto di \mathbb{P}^2 è un punto base di un fascio, allora appartiene a tutte le coniche di esso. Preso invece un punto *non* base del fascio, quante coniche passano per esso?

PROPOSIZIONE 12.10.2. (UNICITÀ DELLA CONICA DEL FASCIO PER IL PUNTO BASE).
Sia \mathcal{F} un fascio di coniche e sia $P \in \mathbb{P}^2$. Se P non è un punto base di \mathcal{F} , allora esiste ed è unica la conica del fascio che contiene P .

DIMOSTRAZIONE. Supponiamo di avere due coniche C_1, C_2 che generano il fascio \mathcal{F} con $C_i: f_i = 0$; il fascio avrà equazione $\mathcal{F}: \lambda F_1 + \mu F_2 = 0$. Il punto P appartiene alla conica

generale del fascio se e solo se l'equazione della conica è soddisfatta nel punto:

$$P \in C_{\lambda, \mu} \iff \lambda F_1(P) + \mu F_2(P) = 0$$

Tale equazione può essere vista come un'equazione in $(\lambda : \mu)$. Siccome P non è un punto base, allora *non* appartiene all'*intersezione* delle due coniche, dunque non è possibile che entrambe le equazioni si annullino in P :

$$P \notin C_1 \cap C_2 \implies (F_1(P), F_2(P)) \neq (0, 0)$$

L'equazione ha un'unica soluzione in \mathbb{P}^1 che sarà proprio $(\lambda : \mu) = (-F_2(P) : F_1(P))$, ottenendo così i parametri che descrivono l'unica conica del fascio che contiene P . \square

Dal risultato precedente, possiamo enunciare quando cinque punti determinano una conica proiettiva.

PROPOSIZIONE 12.10.3. (UNICITÀ DELLA CONICA PER 5 PUNTI (A 4 A 4 NON ALLINEATI)).
Dati cinque punti distinti in \mathbb{P}^2 a 4 a 4 non allineati^a, esiste ed è unica la conica C che li contiene.

^aÈ una condizione più debole rispetto all'essere solo in posizione generale, perché potrebbero essercene tre allineati ma non quattro.

DIMOSTRAZIONE. Possiamo sempre scegliere 4 di questi punti in posizione generale. Consideriamo inizialmente A, B, C, D :

- Sono in posizione generale: siamo a posto.
- Tre sono allineati, per esempio A, B, C .

Siccome per ipotesi i quattro punti non sono allineati, allora

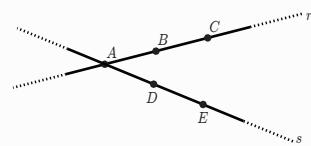
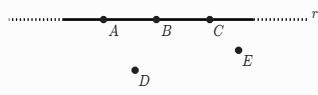
$D \notin r, E \notin r$ con r retta per A, B, C .

Escludiamo C e consideriamo A, B, D, E :

- Sono in posizione generale: siamo a posto.
- Tre sono allineati.

Abbiamo già che $D, E \notin r$, dunque i tre punti allineati possono essere A, D, E oppure B, D, E . Supponendo siano A, D, E , scartiamo A e otteniamo B, C, D, E in posizione generale.

Possiamo ora applicare la proposizione precedente: sia \mathcal{F} il fascio delle coniche passanti per A, B, C, D ; poiché E non è un punto base per \mathcal{F} in quanto i punti base sono i quattro punti A, B, C, D , esiste ed è *unica* la conica C del fascio che passa per E . C'è l'unica conica che contiene i cinque punti. \square



Questa dimostrazione dà il metodo per trovare la conica che passa per tali 5 punti.

TIPS & TRICKS! Per trovare una conica C che passa per 5 punti dati A, B, C, D, E in \mathbb{P}^2 potremmo partire dalla conica generale e imporre il passaggio per 5 punti, ma è un calcolo laborioso. Un metodo più rapido è invece il seguente:

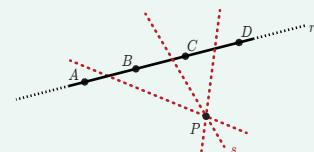
- scegliere quattro punti in posizione generale A, B, C, D ;
- scrivere quattro rette e il fascio \mathcal{F} come nel "Tips & Tricks!" a pag. 267;
- imporre il passaggio per il quinto punto E in modo da trovare la conica C .

OSSERVAZIONE. Il passaggio per un punto di una conica generica dà *equazioni lineari omogenee* sui coefficienti della conica; possiamo pensarlo dunque come un *iperpiano* in \mathbb{P}^5 . È ragionevole aspettarsi che con cinque punti ho cinque iperpiani che, in posizione

generale, si intersecano in un solo punto. L'ipotesi sui punti a 4 a 4 non allineati serve a garantire che le condizioni lineari siano *indipendenti*, così da ottenere un punto solo nell'intersezione degli iperpiani.

ESEMPIO (FASCIO DI CONICHE PER QUATTRO PUNTI ALLINEATI).

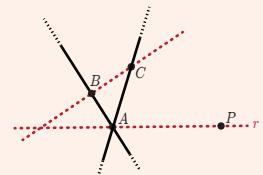
Se abbiamo 5 punti di cui 4 allineati su una retta r , allora per ogni retta s che passa per P la conica $r \cup s$ contiene i 5 punti, quindi ci sono *infinite coniche* avendo infinite rette s .



PROPOSIZIONE 12.10.4. (FASCIO DI CONICHE PER 3 PUNTI NON ALLINEATI E UNA RETTA TANGENTE).

Siano 3 punti non allineati $A, B, C \subseteq \mathbb{P}^2$, e sia una retta r che passi per A ma non per B e C , ovvero $A \in r$ e $B, C \notin r$. La famiglia delle coniche che passano per A, B, C e sono tangenti a r in A è un fascio \mathcal{F} .

I punti base del fascio \mathcal{F} sono solo A, B, C ; il fascio non contiene rette doppie e ci sono solo due coniche degeneri $\overline{AB} \cup \overline{AC}$ e $r \cup \overline{BC}$.



DIMOSTRAZIONE. Sia $P \in r$ un punto diverso da A e $P \notin \overline{BC}$. A, B, C, P sono in posizione generale, perché a tre a tre non allineati. Scegliamo le coordinate proiettive tali che A, B, C siano i punti coordinati mentre P il punto unità: $A = (1: 0: 0)$, $B = (0: 1: 0)$, $C = (0: 0: 1)$. Allora la retta $r = \overline{AP}$ ha equazione $x_1 - x_2 = 0$. Si consideri la conica generale:

$$a_{00}x_0^2 + 2a_{01}x_0x_1 + a_{11}x_1^2 + 2a_{02}x_0x_2 + 2a_{12}x_1x_2 + a_{22}x_2^2 = 0$$

Sappiamo già che il passaggio per i punti coordinati annulla la diagonale della matrice associata:

$$\text{Per } A: \quad a_{00} = 0$$

$$\text{Per } B: \quad a_{11} = 0 \implies F = a_{01}x_0x_1 + a_{12}x_1x_2 + a_{02}x_0x_2$$

$$\text{Per } C: \quad a_{22} = 0$$

Intersechiamo con r : $x_1 = x_2$ e sostituiamo in F :

$$a_{01}x_0x_1 + a_{12}x_1^2 + a_{02}x_0x_1 = 0 \implies x_1((a_{01} + a_{02})x_0 + a_{12}x_1) = 0$$

Notiamo che $x_1 = 0$ è dovuto al fatto che $A \in r \cap C$. Ne segue che r è tangente alla conica in A se e solo se A ha molteplicità due, quindi se e solo $x_1 = 0$ è l'unica soluzione. Necessariamente il coefficiente di x_0 nell'equazione precedente deve essere nullo, cioè $a_{01} + a_{02} = 0 \implies a_{02} = -a_{01}$. Sostituendo nell'equazione si ottiene:

$$a_{01}x_0x_1 - a_{01}x_0x_2 + a_{12}x_1x_2 = 0 \implies a_{01}x_0(x_1 - x_2) + a_{12}x_1x_2 = 0$$

Quest'equazione descrive tutte e sole le coniche per A, B, C e tangenti a r in A ; in questo modo abbiamo verificato che è un fascio \mathcal{F} . Le coniche che lo generano sono

$$C_1: \underbrace{x_0}_{\overline{BC}} \underbrace{(x_1 - x_2)}_{r} \quad C_2: \underbrace{x_1}_{\overline{AC}} \underbrace{x_2}_{\overline{AB}}.$$

Intersecando C_1 e C_2 otteniamo i punti base:

$$C_1 \cap C_2 = (\overline{BC} \cup r) \cap (\overline{AC} \cup \overline{AB}) = (\overline{BC} \cap \overline{AC}) \cup (\overline{BC} \cap \overline{AB}) \cup (r \cap \overline{AC}) \cup (r \cap \overline{AB}) = \{C, B, A\}$$

Scriviamo la matrice per verificare l'assenza di altre coniche degeneri o punti base:

$$M = \begin{pmatrix} 0 & a_{01} & -a_{01} \\ a_{01} & 0 & a_{12} \\ -a_{01} & a_{12} & 0 \end{pmatrix}$$

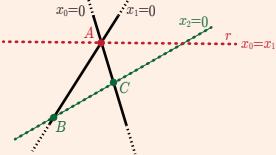
$$D = \det M = -a_{01}(a_{01}a_{12}) - a_{01}(a_{01}a_{12}) = -2a_{01}^2a_{12}$$

Siccome D è un polinomio omogeneo di grado 3 si ha una radice doppia, ma le due radici danno le coniche che generano il fascio e dunque le uniche coniche degeneri sono C_1 e C_2 . \square

OSSERVAZIONE. Un fascio di questo tipo è il primo esempio a pag. 260.

Consideriamo $C_1: x_0x_1 = 0$ e $C_2: (x_0 - x_1)x_2 = 0$. Allora, la retta $x_0 - x_1 = 0$ passa per il punto di intersezione delle prime due rette $x_0 = 0$ e $x_1 = 0$, quindi siamo nella situazione precedente: A è il punto di intersezione, mentre B e C sono i punti di intersezione di $x_2 = 0$ con $x_0 = 0$ e $x_1 = 0$. Dunque C_2 diventa $r \cup \overline{BC}$, mentre C_1 è $\overline{AB} \cup \overline{AC}$.

Abbiamo già verificato che i punti base sono solo A , B , C e che C_1 e C_2 sono le uniche coniche degeneri di \mathcal{F} ed ora osserviamo che la retta r è tangente a tutte le coniche del fascio.



12.10.1 Impratichiamoci! Fasci di coniche proiettive

ESERCIZIO (F.F.P., 2.1.).

Nel piano proiettivo reale $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ consideriamo i punti

$$A = (0: 1: 2), B = (0: 0: 1), C = (2: 1: 2), D = (3: 0: 1)$$

Determinare, se esiste, l'equazione di una conica passante per A , B , C , D e tangente in C alla retta r di equazione $x_0 - x_2 = 0$ che passa per C .

SOLUZIONE. Controlliamo che i 4 punti siano in posizione generale verificando, con i determinanti, che siano a 3 a 3 non allineati:

$$\begin{array}{l} \begin{vmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 2 \end{vmatrix} \neq 0 \implies A, B, C \text{ non allineati} \\ \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{vmatrix} \neq 0 \implies B, C, D \text{ non allineati} \end{array} \quad \begin{array}{l} \begin{vmatrix} 0 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix} \neq 0 \implies A, B, D \text{ non allineati} \\ \begin{vmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 1 \end{vmatrix} \neq 0 \implies A, C, D \text{ non allineati} \end{array}$$

Dunque c'è un fascio \mathcal{F} di coniche per A , B , C , D . Scriviamo l'equazione delle quattro

rette con il determinante formale delle coordinate:

$$\begin{aligned}
 \text{Retta } \overline{AB}: & \begin{vmatrix} x_0 & x_1 & x_2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = x_0 = 0 \\
 \text{Retta } \overline{CD}: & \begin{vmatrix} x_0 & x_1 & x_2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 3 & 0 & 1 \end{vmatrix} = x_0 - x_1(-4) + x_2(-3) = x_0 + 4x_1 - 3x_2 = 0 \\
 & \implies C_1: x_0(x_0 + 4x_1 - 3x_2) \\
 \text{Retta } \overline{BD}: & \begin{vmatrix} x_0 & x_1 & x_2 \\ 0 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & 1 \end{vmatrix} = x_1 = 0 \\
 \text{Retta } \overline{AC}: & \begin{vmatrix} x_0 & x_1 & x_2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \end{vmatrix} = -x_1(-4) + x_2(-2) = 4x_1 - 2x_2 = 0 \implies 2x_1 - x_2 = 0 \\
 & \implies C_2: x_1(2x_1 - x_2) \\
 \text{fascio } \mathcal{F}: & \lambda x_0(x_0 + 4x_1 - 3x_2) + \mu x_1(2x_1 - x_2) = 0
 \end{aligned}$$

Queste sono tutte e sole le coniche che passano per A, D . Vogliamo la conica del fascio che è tangente alla retta $r: x_0 - x_2 = 0$ in C . Intersechiamo la conica $C_{\lambda,\mu}$ con la retta r sostituendo $x_2 = x_0$ nell'equazione:

$$\begin{aligned}
 \lambda x_0(x_0 + 4x_1 - 3x_0) + \mu x_1(2x_1 - x_0) &= 0 \implies \lambda x_0(4x_1 - 2x_0) + \mu x_1(2x_1 - x_0) = 0 \\
 \implies 2\lambda x_0(2x_1 - x_0) + \mu x_1(2x_1 - x_0) &= 0 \implies (2x_1 - x_0)(2\lambda x_0 + \mu x_1) = 0
 \end{aligned}$$

Sostituendo $x_2 = x_0$ stiamo parametrizzando la retta r come $(x_0 : x_1 : x_0)$. Il passaggio per $C = (2 : 1 : 2)$ corrisponde al primo fattore $x_0 = 2x_1$. Pertanto, la retta r è tangente alla conica nel punto C se e solo se anche l'altra soluzione corrisponde al punto C , cioè se e solo se $2\lambda x_0 + \mu x_1$ e $-x_0 + 2x_1$ sono proporzionali:

$$\det \begin{pmatrix} 2\lambda & \mu \\ -1 & 2 \end{pmatrix} = 0 \iff 4\lambda + \mu = 0 \implies \mu = -4\lambda$$

Ad esempio, per $\lambda = 1$ e $\mu = -4$ si ha $2\lambda x_0 + \mu x_1 = 2x_0 - 4x_1$. L'equazione della conica sarà $\mathcal{C}: x_0(x_0 + 4x_1 - 3x_2) - 4x_1(2x_1 - x_2) = 0 \implies \mathcal{C}: x_0^2 + 4x_0x_1 - 3x_0x_2 - 8x_1^2 + 4x_1x_2 = 0$, dunque esiste ed è unica la conica cercata.

Controlliamo se la conica fa quello che deve fare. Passa per i punti dati? Sì, infatti:

$$\begin{aligned}
 F(A) &= F(0, 1, 2) = -8 + 8 = 0 & F(B) &= F(0, 0, 1) = 0 \\
 F(C) &= F(2, 1, 2) = 4 + 8 - 12 - 8 + 8 = 0 & F(D) &= F(3, 0, 1) = 9 - 9 = 0
 \end{aligned}$$

È tangente a r in C ? Scriviamo direttamente la tangente alla conica nel punto $C = (2 : 1 : 2)$ con le derivate parziali:

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial F}{\partial x_0} &= 2x_0 + 4x_1 - 3x_2 & \frac{\partial F}{\partial x_1} &= 4x_0 - 16x_1 + 4x_2 & \frac{\partial F}{\partial x_2} &= -3x_0 + ax_1 \\
 \frac{\partial F}{\partial x_0}(2, 1, 2) &= 4 + 4 - 6 = 2 & \frac{\partial F}{\partial x_1}(2, 1, 2) &= 8 - 16 + 6 = 0 & \frac{\partial F}{\partial x_2}(2, 1, 2) &= -6 + 4 = 2 \\
 \implies 2x_0 - 2x_2 &= 0 \implies x_0 - x_2 &= 0
 \end{aligned}$$

Otteniamo proprio la retta r .

VI

TUTTO QUELLO CHE NON
AVRESTE VOLUTO SAPERE
SULLA GEOMETRIA*
(^{*}E CHE AVETE OSATO CHIEDERE)

A APPENDICE

NOTE AGGIUNTIVE

“Le note a piè di pagina sono le superfici ingannatrici che permettono ai paragrafi tentacolari di aderire alla realtà più ampia della biblioteca.”

NICHOLSON BAKER, *bibliotecario di Cthulhu.*

Riportiamo alcune note, precisazioni e dimostrazioni complementari agli argomenti dei capitoli principali che possono risultare utili al lettore.

A.1 CAPITOLO 1: SPAZI TOPOLOGICI

A.I.1 Alcune proprietà della continuità

Le seguenti dimostrazioni sulle continuità di funzioni sono da [Munoo].

TEOREMA A.I.1. (CONTINUITÀ DELL'INCLUSIONE; MUNKRES, 18.2B).

Se $Z \subseteq X$ è sottospazio, l'inclusione $i : Z \hookrightarrow X$ è una funzione continua.

DIMOSTRAZIONE. Se A è un aperto in X , allora $i^{-1}(A) = A \cap Z$ è un aperto in Z per definizione della topologia di sottospazio. \square

TEOREMA A.I.2. (RESTRIZIONE DI UNA FUNZIONE CONTINUA; MUNKRES, 18.2D).

Se $f : X \rightarrow Y$ è una funzione continua, allora $f|_Z : Z \rightarrow Y$ è continua per ogni sottospazio $Z \subseteq X$

DIMOSTRAZIONE. La funzione $f|_Z$ è la composizione dell'inclusione $i : Z \hookrightarrow X$ con la funzione $f : X \rightarrow Y$. Poiché la composizione di funzioni continue è continua (teorema I.2.1, pag. 12), segue la tesi. \square

La seguente dimostrazione sulle restrizioni di omeomorfismi è un'elaborazione personale sulla base dei teoremi precedenti.

COROLLARIO A.I.1. (RESTRIZIONE DI UN OMEOMORFISMO).

Se $f : X \rightarrow Y$ è un omeomorfismo, allora $f|_Z : Z \rightarrow f(Z)$ è omeomorfismo per ogni sottospazio $Z \subseteq X$. In particolare, $f_{X \setminus Z} : X \setminus Z \rightarrow Y \setminus f(Z)$.

DIMOSTRAZIONE. La restrizione di una funzione è sempre una biezione e, per il teorema precedente, è anche continua. Ciò vale sia per f , sia per l'inversa f^{-1} ; segue dunque la prima tesi. La seconda parte del corollario vale perché, se f è biettiva, allora

$$f(X \setminus Z) = f(X) \setminus f(Z) = Y \setminus f(Z).$$

□

ATTENZIONE! Non vale il viceversa del teorema precedente: *non è vero* che se $A, B \subseteq X$ sono omeomorfi, allora $X \setminus A$ e $X \setminus B$ sono omeomorfi. Come controesempio, si consideri $A = S^2 \setminus \{(0, 0, 1), (0, 0, -1)\}$ e $B = S^1 \times \mathbb{R}$: si ha che A e B sono omeomorfi per proiezione dall'origine, ma $\mathbb{R}^3 \setminus A$ è c.p.a., mentre $\mathbb{R}^3 \setminus B$ non è *neppure connesso*.

A.I.2 Strutture topologiche e unione/intersezione insiemistica

La seguente dimostrazione è adattata da [sha] su Mathematics Stack Exchange.

LEMMA A.I.1. (INTERNO COME COMPLEMENTARE DELLA CHIUSURA DEL COMPLEMENTARE).

Sia $A \subseteq X$ con X spazio topologico. Allora

$$A^\circ = X \setminus (\overline{X \setminus A}).$$

DIMOSTRAZIONE.

⊑ Dato che $X \setminus A \subseteq \overline{X \setminus A}$, segue che $X \setminus (\overline{X \setminus A}) \subseteq A$. Allora $X \setminus (\overline{X \setminus A})$ è un aperto perché complementare di un chiuso contenuto in A , pertanto $X \setminus (\overline{X \setminus A}) \subseteq A^\circ$.

⊒ Sappiamo che $A^\circ \subseteq A$, dunque $X \setminus A \subseteq X \setminus A^\circ$. Allora $\overline{X \setminus A^\circ}$ è un chiuso perché complementare di un aperto contenente $X \setminus A$, pertanto $\overline{X \setminus A^\circ} \subseteq X \setminus A^\circ$, da cui $A^\circ \subseteq X \setminus (\overline{X \setminus A})$. □

PROPOSIZIONE A.I.1. (STRUUTTURE TOPOLOGICHE E UNIONE/INTERSEZIONE INSIEMISTICA).

Siano $\{A_i\}_{i \in I}$ una famiglia di sottoinsiemi di uno spazio topologico X . Allora:

1. La chiusura dell'unione degli A_i contiene l'unione delle chiusure degli A_i ; se gli A_i sono finiti allora vale anche il viceversa, ma non necessariamente se $|I| = \infty$.

$$\overline{\bigcup_{i \in I} A_i} \supseteq \bigcup_{i \in I} \overline{A_i} \quad \overline{\bigcup_{i \in I} A_i} = \bigcup_{i \in I} \overline{A_i} \text{ se } |I| < \infty$$

2. La chiusura dell'intersezione degli A_i è contenuta nell'intersezione delle chiusure degli A_i ; il

viceversa non vale necessariamente.

$$\overline{\bigcap_{i \in I} A_i} \subseteq \bigcap_{i \in I} \overline{A_i}$$

3. *L'interno dell'unione degli A_i contiene l'unione degli interni degli A_i ; il viceversa non vale necessariamente.*

$$\left(\bigcup_{i \in I} A_i \right)^\circ \supseteq \bigcup_{i \in I} A_i^\circ$$

4. *L'interno dell'intersezione degli A_i è contenuta nell'intersezione degli interni degli A_i ; se gli A_i sono finiti allora vale anche il viceversa, ma non necessariamente se $|I| = \infty$.*

$$\left(\bigcap_{i \in I} A_i \right)^\circ \subseteq \bigcap_{i \in I} A_i^\circ \quad \left(\bigcap_{i \in I} A_i \right)^\circ = \bigcap_{i \in I} A_i^\circ \text{ se } |I| < \infty$$

DIMOSTRAZIONE.

I Poichè

$$A_i \subseteq \bigcup_{i \in I} A_i \quad \forall i \in I$$

e la chiusura mantiene l'ordine di inclusione, allora

$$\overline{A_i} \subseteq \overline{\bigcup_{i \in I} A_i} \quad \forall i \in I.$$

L'unione degli A_i è il più piccolo insieme che contiene ogni $\overline{A_i}$, dunque è contenuto necessariamente in $\overline{\bigcup_{i \in I} A_i}$, pertanto vale il caso generale. Ponendoci nel caso *finito*, dobbiamo mostrare l'altra inclusione, cioè

$$\overline{\bigcup_{i \in I} A_i} \subseteq \bigcup_{i \in I} \overline{A_i}.$$

Poichè gli $\overline{A_i}$ sono chiusi, la loro unione finita è ancora chiusa e pertanto

$$\overline{\bigcup_{i \in I} \overline{A_i}} = \bigcup_{i \in I} \overline{A_i}.$$

Per definizione $A_i \subseteq \overline{A_i} \forall i$, dunque anche le unioni finite mantengono la relazione di inclusione:

$$\bigcup_{i \in I} A_i \subseteq \bigcup_{i \in I} \overline{A_i}.$$

Il passaggio alla chiusura mantiene le relazioni di inclusione:

$$\overline{\bigcup_{i \in I} A_i} \subseteq \overline{\bigcup_{i \in I} \overline{A_i}} = \bigcup_{i \in I} \overline{A_i}.$$

Segue così la tesi. Come controsenso nel caso *infinito*, si consideri \mathbb{R} con la topologia Euclidea e la famiglia di sottoinsiemi

$$\{A_n\} = \left\{ \left[\frac{1}{n}, 1 \right] \mid n \geq 2, n \in \mathbb{N} \right\}.$$

Essi sono chiusi, quindi $A_n = \overline{A_n}$. Allora

$$\bigcup_{n \geq 2} \overline{A_n} = \bigcup_{n \geq 2} A_n = (0, 1].$$

Tuttavia,

$$\overline{\bigcup_{n \geq 2} A_n} = \overline{(0, 1]} = [0, 1] \supsetneq (0, 1] = \bigcup_{n \geq 2} \overline{A_n}.$$

II Poiché gli $\overline{A_i}$ sono chiusi, la loro intersezione arbitraria è ancora chiusa e pertanto

$$\overline{\bigcap_{i \in I} A_i} = \bigcap_{i \in I} \overline{A_i}.$$

Per definizione $A_i \subseteq \overline{A_i} \forall i$, dunque anche le intersezioni mantengono la relazione di inclusione:

$$\bigcap_{i \in I} A_i \subseteq \bigcap_{i \in I} \overline{A_i}.$$

Essendo la chiusura il più piccolo chiuso contenente un sottospazio, segue che

$$\bigcap_{i \in I} A_i \subseteq \overline{\bigcap_{i \in I} A_i} \subseteq \bigcap_{i \in I} \overline{A_i},$$

da cui segue la tesi. Come controsenso, si consideri \mathbb{R} con la topologia Euclidea. Presi i razionali \mathbb{Q} e gli irrazionali $\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}$, essi sono *densi* e quindi $\overline{\mathbb{Q}} = \mathbb{R}$, $\overline{\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}} = \mathbb{R}$; allora

$$\overline{\mathbb{Q}} \cap \overline{\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}} = \mathbb{R}.$$

Tuttavia, \mathbb{Q} e $\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}$ sono disgiunti, pertanto

$$\overline{\mathbb{Q} \cap (\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q})} = \overline{\emptyset} = \emptyset$$

e quindi *non* vale l'altra inclusione.

III Passiamo al complementare della chiusura del complementare:

$$\left(\bigcup_{i \in I} A_i \right)^o = X \setminus \left(\overline{X \setminus \bigcup_{i \in I} A_i} \right) = X \setminus \left(\overline{\bigcap_{i \in I} X \setminus A_i} \right).$$

Poiché

$$\overline{\bigcap_{i \in I} X \setminus A_i} \subseteq \bigcap_{i \in I} \overline{X \setminus A_i},$$

allora

$$X \setminus \left(\overline{\bigcap_{i \in I} X \setminus A_i} \right) \supseteq X \setminus \bigcap_{i \in I} \overline{X \setminus A_i}.$$

Pertanto,

$$\left(\bigcup_{i \in I} A_i\right)^o \supseteq X \setminus \overline{\bigcap_{i \in I} X \setminus A_i} = X \setminus \bigcap_{i \in I} X \setminus A_i^o = X \setminus \left(X \setminus \bigcup_{i \in I} A_i\right) = \bigcup_{i \in I} A_i^o.$$

Come controsenso, si consideri \mathbb{R} con la topologia Euclidea e i sottoinsiemi $A_1 = [0, \frac{1}{2}]$ e $A_2 = [\frac{1}{2}, 1]$. Allora

$$(A_1 \cup A_2)^o = \left([0, \frac{1}{2}] \cup [\frac{1}{2}, 1]\right)^o = [0, 1]^o = (0, 1)$$

$$A_1^o \cup A_2^o = \left[0, \frac{1}{2}\right]^o \cup \left[\frac{1}{2}, 1\right]^o = [0, 1]^o = \left(0, \frac{1}{2}\right) \cup \left(\frac{1}{2}, 1\right)$$

Dunque $A_1^o \cup A_2^o \subsetneq (A_1 \cup A_2)^o$.

IV Passiamo al complementare della chiusura del complementare:

$$\left(\bigcap_{i \in I} A_i\right)^o = X \setminus \left(\overline{X \setminus \bigcap_{i \in I} A_i}\right) = X \setminus \left(\overline{\bigcup_{i \in I} X \setminus A_i}\right)$$

Poiché

$$\overline{\bigcup_{i \in I} X \setminus A_i} \supseteq \bigcup_{i \in I} \overline{X \setminus A_i},$$

allora

$$X \setminus \left(\overline{\bigcup_{i \in I} X \setminus A_i}\right) \subseteq X \setminus \bigcup_{i \in I} \overline{X \setminus A_i}$$

Pertanto

$$\left(\bigcap_{i \in I} A_i\right)^o \stackrel{!}{\subseteq} X \setminus \bigcup_{i \in I} \overline{X \setminus A_i} = X \setminus \bigcup_{i \in I} X \setminus A_i^o = X \setminus \left(X \setminus \bigcap_{i \in I} A_i\right) = \bigcap_{i \in I} A_i^o$$

Ponendoci nel caso *finito*, l'inclusione (!) risulta un uguaglianza per il punto i. della proposizione, da cui segue la tesi. Come controsenso nel caso *infinito*, si consideri \mathbb{R} con la topologia Euclidea e la famiglia di sottoinsiemi $\{A_n\} = \{(1 - \frac{1}{n}, 1 + \frac{1}{n}) \mid n > 0, n \in \mathbb{N}\}$. Essi sono aperti, quindi $A_n = A_n^o$. Allora

$$\bigcap_{n>0} A_n^o = \bigcap_{n>0} A_n = \{1\}$$

Tuttavia,

$$\left(\bigcap_{n>0} A_n\right)^o = \{1\}^o = \emptyset.$$

□

A.1.3 Strutture topologiche e prodotto cartesiano

La dimostrazione del terzo punto è adattata da [Mat] su Mathematics Stack Exchange.

PROPOSIZIONE A.1.2. (STRUUTURE TOPOLOGICHE E PRODOTTO CARTESIANO.).
Siano X, Y due spazi topologici e $X \times Y$ il loro prodotto.

- I. Dati $x \in X$, $y \in Y$, siano $\mathcal{U} = \{U_i\}_{i \in I}$ un sistema fondamentale di intorni di x e $\mathcal{V} = \{V_j\}_{j \in J}$ un sistema fondamentale di intorni di y . Poniamo $W_{ij} := U_i \times V_j \subseteq X \times Y$. Allora

$$\mathcal{W} = \{W_{ij}\}_{j \in J}$$

- \mathcal{W} è un sistema fondamentale di intorni di $(x, y) \in X \times Y$.
2. Se $A \subseteq X$, $B \subseteq Y$, allora $\overline{A \times B} = \overline{A} \times \overline{B}$. In particolare, il prodotto di chiusi è chiuso.
3. Se $A \subseteq X$, $B \subseteq Y$, allora $(A \times B)^\circ = A^\circ \times B^\circ$. In particolare, il prodotto di aperti è aperti.

DIMOSTRAZIONE.

I Per definizione di sistema fondamentale di intorni si ha

$$\forall U \in I(x) \exists U_i \in \mathcal{U} : U_i \subseteq U \quad \forall V \in I(y) \exists V_j \in \mathcal{V} : V_j \subseteq V$$

\implies) Per ogni intorno $U \in I(x)$ e $V \in I(y)$, si ha $W := U \times V \in I((x, y))$ per definizione di topologia prodotto. Inoltre, presi gli intorni U_i e V_j definiti come sopra, si ha che $W_{ij} = U_i \times V_j \in I((x, y))$ per definizione di topologia prodotto; segue che, per ogni intorno W di questa forma esiste un W_{ij} tale che

$$W_{ij} = U_i \times V_j \subseteq U \times V = W.$$

\Leftarrow) Prendiamo un intorno $W \in I(x, y)$: esiste un aperto $W' \subseteq W$. Poiché W' appartiene al prodotto $X \times Y$, si ha che

$$W' = \bigcup_k A_k \times B_k$$

con A_k e B_k aperti di X e Y . Preso allora $(x, y) \in W'$, esistono degli aperti A_k e B_k che contengono rispettivamente x e y . Segue dunque che $A_k \in I(x)$ e $B_k \in I(y)$ e dunque dal sistema fondamentale di intorni si ha che esistono $U_i \in \mathcal{U}$, $V_j \in \mathcal{V}$ tali che $U_i \subseteq A_k$, $V_j \subseteq B_k$. Allora definito $W_{ij} := U_i \times V_j$, si ha per ogni intorno W di $X \times Y$ esiste un W_{ij} tale che

$$W_{ij} = U_i \times V_j \subseteq A_k \times B_k \subseteq W' \subseteq W.$$

II Utilizziamo i risultati del punto I. con la caratterizzazione per intorni della chiusura:

$$\begin{aligned} (x, y) \in \overline{A \times B} &\iff \forall W \in I(x, y) \quad W \cap (A \times B) \neq \emptyset \\ &\iff \forall U \in I(x), \forall V \in I(y) \quad (U \times V) \cap (A \times B) \neq \emptyset \\ &\iff \forall U \in I(x), \forall V \in I(y) \quad (U \cap A) \times (V \cap B) \neq \emptyset \\ &\iff \forall U \in I(x), \forall V \in I(y) \quad U \cap A \neq \emptyset, V \cap B \neq \emptyset \\ &\iff \forall U \in I(x) \quad U \cap A \neq \emptyset, \forall V \in I(y) \quad V \cap B \neq \emptyset \\ &\iff x \in \overline{A} \wedge y \in \overline{B} \iff (x, y) \in \overline{A \times B}. \end{aligned}$$

In particolare, se A e B sono chiusi, avendo che $A = \overline{A}$ e $B = \overline{B}$, otteniamo

$$A \times B = \overline{A} \times \overline{B} = \overline{A \times B}.$$

III \Leftarrow) Dato che A° è aperto in X e B° è aperto in Y e vale $A^\circ \subseteq A$, $B^\circ \subseteq B$, allora segue che $A^\circ \times B^\circ$ è aperto e $A^\circ \times B^\circ \subseteq A \times B$.

\Rightarrow) Dato che $(A \times B)^\circ$ è aperto in $X \times Y$, per definizione della topologia prodotto allora esistono aperti $U_i \subseteq X$ e $V_i \subseteq Y$ tali che

$$(A \times B)^\circ = \bigcup_i (U_i \times V_i).$$

Poichè $U_i \subseteq A$, $V_i \subseteq B \forall i$, allora per definizione di intorno si ha $U_i \subseteq A^\circ$, $V_i \subseteq B^\circ \forall i$, e quindi

$$\bigcup_i (U_i \times V_i) \subseteq A^\circ \times B^\circ$$

□

A.2 CAPITOLO 2: CONNESSIONE E COMPATTEZZA

A.2.1 Prodotto di c.p.a.

La seguente dimostrazione è adattata da [Eit] e [Scob] su Mathematics Stack Exchange.

LEMMA A.2.1. (PRODOTTO DI C.P.A. SE E SOLO SE OGNI SPAZIO È C.P.A.).

$X = \prod_{i \in I} X_i$ è c.p.a. se e solo se gli X_i sono c.p.a. per ogni $i \in I$

DIMOSTRAZIONE.

\Leftarrow) Poichè le proiezioni $\pi_i : X \longrightarrow X_i$ sono suriezioni continue e in quanto tale continue passano la c.p.a. all'immagine, segue che X_i è c.p.a.

\Rightarrow) Sia $x = (x_i)_{i \in I}$ e $y = (y_i)_{i \in I}$ due punti arbitrari in X .^a Essendo X_i c.p.a., per ogni i esistono dei cammini continui $\gamma_i : [0, 1] \longrightarrow X_i$ tali che $\gamma_i(0) = x_i$ e $\gamma_i(1) = y_i$. Per definizione del prodotto cartesiano, c'è un'unica funzione continua $\gamma : [0, 1] \longrightarrow X$ tale che $\pi_i \circ \gamma = \gamma_i \forall i \in I$. Allora γ è un cammino fra x e y .

□

^aCon $(\cdot)_{i \in I}$ indichiamo un elemento dello spazio X , visto quindi come una tupla ordinata di elementi di X_i indicizzati rispetto a I .

A.2.2 Intersezione di compatti

La seguente dimostrazione è in parte adattata da [useb] su Mathematics Stack Exchange.

LEMMA A.2.2. (INTERSEZIONE DI COMPATTI IN HAUSDORFF È COMPATTA).

DIMOSTRAZIONE. I compatti in Hausdorff sono chiusi, dunque l'intersezione di due compatti in Hausdorff è l'intersezione di due chiusi e quindi è ancora un chiuso; essendo un chiuso in un compatto segue che l'intersezione è compatta.

□

ATTENZIONE! Se non vale l'ipotesi di X Hausdorff non è in generale vero che l'intersezione di compatti è compatta! Ad esempio, consideriamo \mathbb{N} con la *topologia discreta* a cui aggiungiamo due punti x_1 e x_2 e costruiamo una topologia \mathcal{T} su $X = \{x_1, x_2\} \cup \mathbb{N}$ definita nel

seguinte modo:

$$A \in \mathcal{T} \text{ se } A \in \mathcal{P}(\mathbb{N}) \vee A = \{x_1\} \cup \mathbb{N} \vee A = \{x_2\} \cup \mathbb{N} \vee A = \{x_1, x_2\} \cup \mathbb{N}.$$

Osserviamo che $\{x_i\} \cup \mathbb{N}$ è compatto $\forall i = 1, 2$, dato che ogni ricoprimento aperto deve necessariamente contenere o l'insieme $\{x_i\} \cup \mathbb{N}$ o l'insieme $\{x_1, x_2\} \cup \mathbb{N}$. Tuttavia, l'intersezione fra $\{x_1\} \cup \mathbb{N}$ e $\{x_2\} \cup \mathbb{N}$ è \mathbb{N} , che è infinito e discreto e quindi certamente non compatto.

A.3 CAPITOLO 4: TOPOLOGIA QUOZIENTE

A.3.1 Quoziente Hausdorff da contrazione su compatto

La seguente dimostrazione è in parte adattata da [usea] su Mathematics Stack Exchange.

LEMMA A.3.1. (HAUSDORFF QUOZIENTATO SU COMPATTO PER CONTRAZIONE È HAUSDORFF; MANETTI, 5.11).

Dato X spazio topologico di Hausdorff e $K \subseteq X$ compatto, allora X/K è di Hausdorff.

DIMOSTRAZIONE. Scegliamo $P \neq Q \in X/K$, cioè esistono $x, y \in X$ tali per cui $P = [x]$, $Q = [y]$.

- Se $P, Q \neq \pi(K)$, allora $x, y \notin K$. Poiché X è di Hausdorff, consideriamo degli intorni aperti disgiunti $U \in I(x)$ e $V \in I(y)$. Poiché K è un compatto in X di Hausdorff, allora K è chiuso e il complementare $A := X \setminus K$ è aperto. Definiamo

$$U' := A \cap U \in I(x) \quad V' := A \cap V \in I(y).$$

Essi sono ancora intorni aperti rispettivamente di x e y perché A è intorno di entrambi i punti; inoltre, sono tali per cui $U' \cap V' = \emptyset$, $U' \cap K = \emptyset$ e $V' \cap K = \emptyset$, cioè U' e V' sono intorni disgiunti di x e y che *non* contengono alcun punto di K . Allora X/K risulta un quoziente di Hausdorff, poiché le immagini tramite π di U' e V' sono intorni disgiunti dei punti P e Q :

$$\pi(U') \in I(P), \quad \pi(V') \in I(Q), \quad \pi(U') \cap \pi(V') = \emptyset.$$

- Supponiamo che $Q = \pi(K)$. Allora $y \in K$ e $x \notin K$. Con un procedimento simile a quello usato nella dimostrazione di “*K compatto in X di Hausdorff implica K chiuso*” (Teorema 2.2.4, pag. 40) si può definire a partire da un ricoprimento aperto di K un intorno aperto $U \in I(x)$ e uno $V \in I(y)$ tale per cui $y \in K \subseteq V$ e $U \cap V = \emptyset$. Allora X/K risulta un quoziente di Hausdorff, poiché le immagini tramite π di U e V sono intorni disgiunti dei punti P e $Q = \pi(K)$:

$$\pi(U) \in I(P), \quad \pi(V) \in I(Q) = I(\pi(K)), \quad \pi(U) \cap \pi(V) = \emptyset$$

□

A.4 CAPITOLO 6: ASSIOMI DI NUMERABILITÀ E SUCCESSIONI

A.4.1 Non prima numerabilità del quoziente

La seguente dimostrazione sulla non prima numerabilità del quoziente \mathbb{R}/\mathbb{Z} è adattata da [Scoa] su Mathematics Stack Exchange.

DIMOSTRAZIONE. Si consideri la contrazione di \mathbb{Z} in \mathbb{R} ad un punto, cioè il quoziente \mathbb{R}/\mathbb{Z} e si definisca la classe di equivalenza degli interi come $[0]$.

Sia $\{U_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ una famiglia di intorni aperti di $[0]$; cerchiamo un intorno aperto di $[0]$ che non ne contiene nessuno come sottoinsieme, mostrano in tal modo che non formano un sistema fondamentale di intorni di $[0]$ e pertanto che \mathbb{R}/\mathbb{Z} non è primo numerabile per $[0]$.

Sia π la mappa quoziante. Per ogni $n \in \mathbb{N}$ e $k \in \mathbb{Z}$ esiste un $\varepsilon_{n,k} \in (0, 1)$ tale che:

$$U_n \supseteq \pi \left[\bigcap_{k \in \mathbb{Z}} (k - \varepsilon_{n,k}, k + \varepsilon_{n,k}) \right]$$

Per $k \in \mathbb{Z}$ sia $\delta_k = \frac{1}{2}\varepsilon_{k,k}$, e sia:

$$V = \pi \left[\bigcup_{k \in \mathbb{Z}} (k - \delta_k, k + \delta_k) \right]$$

Chiaramente V è un intorno aperto di $[0]$, e vogliamo dimostrare che $U_n \not\subseteq V$ per ogni $n \in \mathbb{N}$. Per mostrare ciò, fissiamo $n \in \mathbb{N}$; si ha $\delta_n < \varepsilon_{n,n}$, quindi possiamo scegliere un numero reale $x \in (n + \delta_n, n + \varepsilon_{n,n})$. Ma allora $\pi(x) \in U_n \setminus V$, e dunque $U_n \not\subseteq V$. \square

A.5 CAPITOLO 7: OMOTOPIA

A.5.1 Retratto di uno spazio di Hausdorff

La seguente dimostrazione è adattata da [fre] su Mathematics Stack Exchange.

LEMMA A.5.1. (RETRATTO DI UNO SPAZIO DI HAUSDORFF È CHIUSO).

Dato X spazio topologico di Hausdorff e $C \subseteq X$ un retratto di X , allora C è chiuso.

DIMOSTRAZIONE. Essendo C un retratto di X , sappiamo che esiste una funzione continua $r : X \longrightarrow C \subseteq X$ tale che $r|_C = Id_C$. È lecito pensare alla funzione r come la funzione $r : X \longrightarrow X$: in questi termini, $r|_C = Id_C$ e la sua immagine è C . Allora, ricordando che l'equalizzatore è definito come

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

se poniamo $f = r : X \longrightarrow X$ e $g = id_X : X \longrightarrow X$ si ha

$$eq(r, id_X) = \{x \in X \mid r(x) = Id_X(x) = x\} = C.$$

Pertanto $eq(r, id_X) = C$. Inoltre, id_X e r sono due funzioni continue con codominio uno spazio di Hausdorff, quindi l'equalizzatore è un sottospazio chiuso di X ; segue la tesi. \square

ESEMPIO. \mathbb{R} e (a, b) con $-\infty < a < b < \infty$ sono omeomorfi; tuttavia, (a, b) non è un retratto di \mathbb{R} in quanto \mathbb{R} è Hausdorff, ma (a, b) non è chiuso.

A.6 CAPITOLO 8: GRUPPO FONDAMENTALE

A.6.1 La categoria $\underline{\text{Ktop}}$

Notando la somiglianza fra definizione di isomorfismo e di equivalenza omotopica, si può costruire la categoria $\underline{\text{Ktop}}$ in cui due oggetti sono isomorfi se e solo se sono omotopicamente equivalenti, come mostreremo nel seguente esercizio.

ESERCIZIO. Siano X e Y due spazi topologici. Mostrare che X e Y sono *omotopicamente equivalenti* se e solo se X e Y sono isomorfi nella categoria $\underline{\text{Ktop}}$ avente per oggetti gli spazi topologici e per morfismi le classi di omotopia di mappe continue.

SOLUZIONE.

\Rightarrow) Per ipotesi esistono due funzioni $f : X \longrightarrow Y, g : Y \longrightarrow X$ tali che:

$$f \circ g \sim Id_Y \quad g \circ f \sim Id_X$$

Vogliamo trovare un isomorfismo in $\underline{\text{Ktop}}$ tra X e Y , cioè cerchiamo due morfismi $h \in \text{hom}_{\underline{\text{Ktop}}}(X, Y), k \in \text{hom}_{\underline{\text{Ktop}}}(Y, X)$ tali che:

$$h \circ k = Id_Y^{\underline{\text{Ktop}}} \quad k \circ h = Id_X^{\underline{\text{Ktop}}}$$

Noto che $Id_X^{\underline{\text{Ktop}}} = [Id_X]$ e $Id_Y^{\underline{\text{Ktop}}} = [Id_Y]$, poniamo $h := [f], k := [g]$. Allora:

$$\begin{cases} h \circ k &= [f] \circ [g] = [f \circ g] = [Id_Y] = Id_Y^{\underline{\text{Ktop}}} \\ k \circ h &= [g] \circ [f] = [g \circ f] = [Id_X] = Id_X^{\underline{\text{Ktop}}} \end{cases}$$

h e k così definiti danno un isomorfismo tra X e Y in $\underline{\text{Ktop}}$.

\Leftarrow) Per ipotesi $X \simeq_{\underline{\text{Ktop}}} Y$, cioè esistono due morfismi $h \in \text{hom}(\underline{\text{Ktop}}) XY, k \in \text{hom}(\underline{\text{Ktop}}) YX$ tali che:

$$h \circ k = Id_Y^{\underline{\text{Ktop}}} \quad k \circ h = Id_X^{\underline{\text{Ktop}}}$$

Sia $f : X \longrightarrow Y$ un rappresentante di h e $g : Y \longrightarrow X$ un rappresentante di k . Allora:

$$\begin{cases} h \circ k &= [f \circ g] = Id_Y^{\underline{\text{Ktop}}} = [Id_Y] \implies f \circ g \sim Id_Y \\ k \circ h &= [g \circ f] = Id_X^{\underline{\text{Ktop}}} = [Id_X] \implies g \circ f \sim Id_X \end{cases}$$

A.6.2 Funzioni iniettive e sottogruppi fondamentali

La seguente dimostrazione è adattata da [Hag] su Mathematics Stack Exchange.

LEMMA A.6.1. (FUNZIONE INIETTIVA FRA GRUPPI IMPLICA ISOMORFISMO CON SOTTOGRUPPO.).

Dati due gruppi G e H , se $f : G \longrightarrow H$ è omomorfismo iniettivo allora G è isomorfo al sottogruppo $K = f(G)$ di H .

DIMOSTRAZIONE. Banalmente, preso $K = f(G)$ abbiamo ristretto l'omomorfismo iniettivo alla sua immagine, rendendolo suriettivo e dunque biettivo. Per verificare che K è

sottogruppo usiamo ora il criterio seguente: un sottoinsieme K di H è un sottogruppo se non è vuoto e $a, b \in K \implies ab^{-1} \in K$. Poiché G è non vuoto, $K = f(G)$ non è vuoto. Presi $a, b \in K$, troviamo $x, y \in G$ tali che $f(x) = a$, $f(y) = b$. Allora

$$ab^{-1} = f(x)f(y)^{-1}f(xy^{-1}) \in K. \quad \square$$

COROLLARIO A.6.1. (GRUPPO FONDAMENTALE DI UN RETRATTO).

Sia $A \subseteq X$ un retratto con retrazione $r : X \longrightarrow A$ e inclusione $i : A \hookrightarrow X$. Allora $\pi_1(A, a)$ è isomorfo ad un sottogruppo di $\pi_1(X, a)$; in particolare, se $\pi_1(A, a)$ è di ordine infinito, lo deve essere anche $\pi_1(X, a)$.

DIMOSTRAZIONE. Dal corollario 8.7.1, pag. 114 $i_* : \pi_1(A, a) \hookrightarrow \pi_1(X, a)$ è un omomorfismo iniettivo, dunque dal lemma A.6.1 segue la tesi. \square

A.6.3 Un caso di proiezione stereografica

Nel caso $n = 2$, per scrivere la proiezione stereografica da un punto p su $S^2 \setminus N$ a $H = \{z = 0\} \cong \mathbb{R}^2$ prendiamo la retta passante per $p = (\bar{x}, \bar{y}, \bar{z})$ e per $N = (0, 0, 1)$.

$$\frac{x-0}{\bar{x}-0} = \frac{y-0}{\bar{y}-0} = \frac{z-1}{\bar{z}-1} \implies \begin{cases} \frac{x}{\bar{x}} = \frac{z-1}{\bar{z}-1} \\ \frac{y}{\bar{y}} = \frac{z-1}{\bar{z}-1} \end{cases}$$

Intersechiamola con il piano H :

$$\begin{cases} z = 0 \\ \frac{x}{\bar{x}} = \frac{-1}{\bar{z}-1} \\ \frac{y}{\bar{y}} = \frac{-1}{\bar{z}-1} \end{cases} \implies \begin{cases} x = -\frac{\bar{x}}{\bar{z}-1} \\ y = -\frac{\bar{y}}{\bar{z}-1} \\ z = 0 \end{cases}$$

Allora, la proiezione risulta

$$\begin{aligned} f : S^2 \setminus N &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ p = (\bar{x}, \bar{y}, \bar{z}) &\longmapsto \left(-\frac{\bar{x}}{\bar{z}-1}, -\frac{\bar{y}}{\bar{z}-1} \right) \end{aligned}$$

La funzione è ben definita e continua su $S^2 \setminus N$; la sua inversa è definita creando la retta per $q = (\bar{x}, \bar{y}, 0) \in H \subseteq \mathbb{R}^3$ e $N = (0, 0, 1)$:

$$\frac{x-0}{\bar{x}-0} = \frac{y-0}{\bar{y}-0} = \frac{z-1}{0-1} \implies \begin{cases} \frac{x}{\bar{x}} = 1-z \\ \frac{y}{\bar{y}} = 1-z \end{cases}$$

E intersecandola con il piano H :

$$\begin{cases} x = (1-z)\bar{x} \\ y = (1-z)\bar{y} \\ x^2 + y^2 + z^2 = 1 \end{cases}$$

$$(1-z)^2 \bar{x}^2 + (1-z)^2 \bar{y}^2 + z^2 = 1 \implies z^2 (\bar{x}^2 + \bar{y}^2 + 1) - 2z (\bar{x}^2 + \bar{y}^2) + (\bar{x}^2 + \bar{y}^2 - 1) = 0$$

Da cui abbiamo $z_{1,2} = 1 \circ \frac{\bar{x}^2 + \bar{y}^2 - 1}{\bar{x}^2 + \bar{y}^2 + 1}$. Escludendo $z = 1$ perché dà il Polo Nord, si ha

$$\begin{aligned} f^{-1} : \quad \mathbb{R}^2 &\longrightarrow S^2 \setminus N \\ q = (\bar{x}, \bar{y}) &\longmapsto f^{-1}(q) = \left(\frac{2\bar{x}}{\bar{x}^2 + \bar{y}^2 + 1}, \frac{2\bar{y}}{\bar{x}^2 + \bar{y}^2 + 1}, \frac{\bar{x}^2 + \bar{y}^2 - 1}{\bar{x}^2 + \bar{y}^2 + 1} \right). \end{aligned}$$

La funzione è ben definita e continua su \mathbb{R}^2 ; si verifica relativamente facilmente che $f^{-1} \circ f = Id_{S^2 \setminus N}$ e $f \circ f^{-1} = Id_{\mathbb{R}^2}$, cioè f è omeomorfismo tra $S^2 \setminus N$ e \mathbb{R}^2 .

A.6.4 Gruppi liberi

DEFINIZIONE A.6.1. (PAROLA).

Dato un gruppo G , una **parola** è un qualunque prodotto di elementi del gruppo e dei loro inversi.

Se a, b, c sono elementi del gruppo G , alcune possibili parole sono $ab, abca^{-1}, ccb^{-1}ab$. Due parole sono considerate *distinte* se non possiamo ricondurci dall'una all'altra attraverso gli assiomi di gruppi: ad esempio, $ab = acc^{-1}a$, ma $a \neq b^{-1}$. Una parola può essere *semplificata* in due modi differenti:

- togliendo l'elemento neutro e o una coppia di elementi adiacenti aa^{-1} o $a^{-1}a$;
- sostituendo ad una coppia ab il loro prodotto d in G oppure ad una serie di k termini $a \dots a$ la potenza a^k .

Una parola che non può essere semplificata ulteriormente è detta **ridotta**.

DEFINIZIONE A.6.2. (GRUPPO LIBERO).

Il **gruppo libero** F_S su un insieme S è il gruppo i cui elementi sono tutte le parole ridotte date dagli elementi di S ; l'operazione è la **concatenazione** di parole e l'elemento neutro è la **parola vuota**, la parola senza alcun elemento di S). Gli elementi di S sono detti **generatori** e il numero di generatori è il **rango** del gruppo libero.

Un gruppo G è detto **libero** se isomorfo al gruppo libero F_S generato dal sottoinsieme $S \subseteq G$.

ESEMPIO. $(\mathbb{Z}, +)$ è un gruppo libero di rango 1, generato da, ad esempio, $S = \{1\}$. Esso è un gruppo libero *abeliano*.

OSSERVAZIONI.

- Ogni gruppo finito di rango ≥ 2 è *non abeliano*.
- Ogni gruppo non triviale *finito* non può essere libero, in quanto gli elementi dell'insieme S generante F_S hanno ordine infinito.

DEFINIZIONE A.6.3. (PRODOTTO LIBERO).

Dati due gruppi G e H , il **prodotto libero** $G * H$ è il gruppo i cui elementi sono le parole ridotte date da generatori $g_i \in G$ e $h_j \in H$, ad esempio $g_1 h_1 \dots g_k h_k$.

ESEMPIO.

- Se $G = \langle a \rangle$ e $H = \langle b \rangle$ sono gruppi ciclici infiniti, ogni elemento di $G * H$ è dato da prodotti alternati di potenze di a e potenze di b , cioè $G * H \cong F_S$ con $S = \{x, y\}$.

Alcune parole sono, ad esempio, $a^3b^5a^{-1}b$ o $b^{-2}ab^{-3}$.

- Preso $(\mathbb{Z}, +)$, $\mathbb{Z} * \mathbb{Z}$ è un gruppo libero di rango 2 come l'esempio precedente: infatti, ogni gruppo ciclico infinito è isomorfo a \mathbb{Z} , dunque ci riconduciamo all'esempio precedente. Possiamo quindi scrivere $\mathbb{Z} * \mathbb{Z} = \langle a \rangle * \langle b \rangle$, indicando $\{a\}$ come il generatore **{1}** del primo \mathbb{Z} e $\{b\}$ come il generatore **{1}** del secondo \mathbb{Z} . Alcune parole sono, ad esempio, $a^3b^5a^{-1}b = (\mathbf{3})(\mathbf{5})(-\mathbf{1})(\mathbf{1})$ o $b^{-2}ab^{-3} = (-\mathbf{2})(\mathbf{1})(-\mathbf{3})$.

A.6.5 Somma wedge

DEFINIZIONE A.6.4. (SOMMA WEDGE).

Se (X, x_0) e (Y, y_0) sono due spazi topologici puntati, la somma wedge di X e Y rispetto a x_0 e y_0 è lo spazio quoziante dell'unione disgiunta di X e Y in cui identifichiamo solo i due punti, cioè poniamo $x_0 \sim y_0$:

$$X \vee Y := (X \sqcup Y) / \sim$$

Nel caso di una famiglia di spazi $\{(X_i, x_i)\}_{i \in I}$ la relazione \sim è tale per cui $\{x_i\}_{i \in I}$ sono tutti identificati fra di loro; la somma wedge della famiglia è definita come:

$$\bigvee_{i \in I} X_i := \left(\coprod_{i \in I} X_i \right) / \sim$$

ESEMPIO. Il *bouquet* di n circonferenze è una somma wedge di n circonferenze.

In questa sede non approfondiamo ulteriormente, ma è interessante sapere come con certi spazi topologici che si comportano “bene” il *teorema di Van Kampen* ci dà condizioni per cui il gruppo fondamentale di $X \vee Y$ è il gruppo libero dei gruppi fondamentali di X e Y :

$$\pi_1(X \vee Y) = \pi_1(X) * \pi_1(Y).$$

ESEMPIO. Il *bouquet* di 2 circonferenze $S^1 \vee S^1$ ha gruppo fondamentale

$$\pi_1(S^1 \vee S^1) = \pi_1(S^1) * \pi_1(S^1) = \mathbb{Z} * \mathbb{Z}.$$

A.7 CAPITOLO 10: APPROFONDIMENTI DI ALGEBRA LINEARE

A.7.1 Determinante di una matrice a blocchi

La seguente dimostrazione sul determinante di una matrice a blocchi e del suo polinomio caratteristico si basa su integrazioni proprie da [Mar] e da [Gro] su Mathematics Stack Exchange.

PROPOSIZIONE A.7.1. (POLINOMIO CARATTERISTICO DI UNA MATRICE DIAGONALE A BLOCCHI).

Data una matrice quadrata a blocchi

$$A = \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{B} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{C} \end{array} \right),$$

il polinomio caratteristico associato $C_A(t)$ si può scomporre come

$$C_A(t) = C_B(t)C_C(t).$$

dove $C_B(t)$ e $C_C(t)$ sono i polinomi caratteristici associati a B e C , rispettivamente.

DIMOSTRAZIONE. Data una matrice quadrata $\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \hline \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{array} \right)$ definita dai blocchi \mathbf{A} di dimensione $n \times n$, \mathbf{B} di dimensione $n \times m$, \mathbf{C} di dimensione $m \times n$ e \mathbf{D} di dimensione $m \times m$. Supponendo \mathbf{A} un blocco invertibile, si può scomporre la matrice nel seguente modo:

$$\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \hline \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1} & \mathbf{I}_m \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{D} - \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{I}_m \end{array} \right)$$

Calcoliamo il determinante di $\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \hline \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{array} \right)$, notando che $\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1} & \mathbf{I}_m \end{array} \right)$ e $\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{I}_m \end{array} \right)$ sono triangolari con diagonale tutti 1.

$$\begin{aligned} \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \hline \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{array} \right) &= \det \left(\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1} & \mathbf{I}_m \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{D} - \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{I}_m \end{array} \right) \right) = \\ &= \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1} & \mathbf{I}_m \end{array} \right) \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{D} - \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \end{array} \right) \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{I}_m \end{array} \right) = \\ &= \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{D} - \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \end{array} \right) \end{aligned}$$

Ci serve calcolare il determinante di una *matrice diagonale a blocchi*. Presa allora

$$\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{P} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{Q} \end{array} \right)$$

possiamo riscriverla come

$$\left(\begin{array}{c|c} \mathbf{P} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{I}_m \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{Q} \end{array} \right).$$

Grazie alle formule di Laplace, possiamo calcolare il determinante delle due matrici sfruttando le matrici identità presenti. Ad esempio, sviluppando rispetto le righe o le colonne sulla seconda,

$$\det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_n & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{Q} \end{array} \right) = 1 \cdot \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_{n-1} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{Q} \end{array} \right) = 1 \cdot 1 \cdot \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_{n-2} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{Q} \end{array} \right) = \dots = 1^n \cdot \det \mathbf{Q} = \det \mathbf{Q}.$$

Il risultato è analogo per la prima. Dunque, concludendo:

$$\begin{aligned} \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \hline \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{array} \right) &= \det(\mathbf{A}) \det(\mathbf{D} - \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B}) \\ \det \left(\begin{array}{c|c} \mathbf{A} & \mathbf{O} \\ \hline \mathbf{O} & \mathbf{D} \end{array} \right) &= \det(\mathbf{A}) \det(\mathbf{D}) \end{aligned}$$

Pertanto, se vogliamo studiare il polinomio caratteristico $C_A(t)$ di una matrice diagonale A a blocchi \mathbf{B} e \mathbf{C} , abbiamo che

$$C_A(t) = \det \begin{pmatrix} \mathbf{B} - t\mathbf{I} & \mathbf{O} \\ \mathbf{O} & \mathbf{C} - t\mathbf{I} \end{pmatrix} = \det(\mathbf{B} - tI) \det(\mathbf{C} - tI) = C_B(t) C_C(t). \quad \square$$

A.7.2 Convergenza uniforme

Tutti i ragionamenti qui presenti si applicano anche alle successioni e serie di potenze.

DEFINIZIONE A.7.1. (CONVERGENZA UNIFORME).

Dato un insieme E e un spazio metrico X , una successione di funzioni $(f_n : E \longrightarrow X)_{n \in \mathbb{N}}$ è **uniformemente convergente** su E con limite $f : E \longrightarrow X$ se

$$\forall \varepsilon > 0 \exists N \in \mathbb{N} : \forall n \geq N, x \in E d(f_n(x), f(x)) < \varepsilon.$$

TEOREMA A.7.1. (CRITERIO DI WEIERSTRASS O M-TEST).

Sia $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ una successione di funzioni reali o complesse definite su un insieme A e che esista una successione di numeri non negativi $(M_n)_{n \in \mathbb{N}}$ che soddisfino la seguente relazione:

$$\forall n \geq 1, x \in A : |f_n(x)| \leq M_n, \sum_{n=1}^{\infty} M_n < \infty.$$

Allora la serie

$$\sum_{n=1}^{\infty} f_n$$

converge assolutamente e uniformemente su A . □

Si usa spesso l'*M-test* assieme al **teorema del limite uniforme**.

TEOREMA A.7.2. (TEOREMA DEL LIMITE UNIFORME).

Sia $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ una successione di funzioni reali o complesse continue sullo spazio topologico A nel quale sono definite. Se la successione converge uniformemente su A allora il limite converge ad una funzione continua; in particolare, lo stesso si ha nel caso di una serie. □

A.8 CAPITOLO 11: GEOMETRIA PROIETTIVA

A.8.1 Regola di Cramer

TEOREMA A.8.1. (REGOLA DI CRAMER).

Si consideri un sistema $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ di n equazioni lineari in n incognite, con $\det A \neq 0$. Il sistema ha un'unica soluzione \mathbf{x} , le cui componenti sono

$$x_i = \frac{\det A_i}{\det A} \quad i = 1, \dots, n,$$

con A_i la matrice ottenuta sostituendo la i -esima colonna di A col vettore \mathbf{b} . □

Ad esempio, dato il sistema lineare in 2 equazioni e 2 incognite (in cui $a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} \neq 0$):

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{cases} \iff \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$$

Possiamo trovare x_1 e x_2 con la regola di Cramer:

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} b_1 & a_{12} \\ b_2 & a_{22} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix}}, \quad x_2 = \frac{\begin{vmatrix} a_{11} & b_1 \\ a_{21} & b_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix}}$$

A.9 CAPITOLO 12: CONICHE PROIETTIVE

A.9.1 Regola di Cartesio

TEOREMA A.9.1. (REGOLA DI CARTESIO).

Dato un polinomio $f(x)$ in una sola variabile x , i cui termini non nulli sono in ordine decrescente rispetto all'esponente, allora il numero di radici positive, contate con molteplicità, sono pari al numero di cambi di segno tra due coefficienti consecutivi, trascurando eventuali coefficienti nulli. \square

TIPS & TRICKS! Per trovare il numero di radici negative, basta applicare la regola di Cartesio al polinomio $f(-x)$: le radici positive di $f(-x)$ saranno le radici negative di $f(x)$.

ESEMPIO. Consideriamo il polinomio $f(x) = x^3 + x^2 - x - 1$: esso ha solo un cambio di segno fra il secondo e il terzo termine (sequenza di segni: $(+, +, -, -)$), dunque ha esattamente una radice reale positiva. Per le radici negative, notiamo che $f(-x) = -x^3 + x^2 + x - 1$ ha due cambi di segno (sequenza di segni: $(-, +, +, -)$), ovvero f ha due radici negative contate con molteplicità. Infatti, si fattorizza come:

$$f(x) = (x + 1)^2(x - 1)$$

Quindi una radice positiva e una negativa, quest'ultima con molteplicità 2.

Nel caso di una matrice A , come quelle simmetriche che descrivono le coniche affini e le coniche proiettive, applicando al polinomio caratteristico $C_A(t)$ la regola di Cartesio si possono trovare gli autovalori positivi e negativi. In particolare, noto il rango della matrice, il numero delle radici nulle z del polinomio caratteristico corrisponde alla differenza tra la dimensione delle matrice n e il suo rango $\text{rk } A$; allora è sufficiente applicare la regola di Cartesio solo una volta per trovare il numero p delle radici positive: il numero q di quelle negative è pari a $\text{rk } A - p$, dato che $n = z + p + q$ e $z = n - \text{rk } A$ dalle osservazioni precedenti.

B

APPENDICE

PROPRIETÀ VARIE ED EVENTUALI

“La Matematica consiste di fatti veri riguardanti oggetti immaginari.”

PHILIP DAVIS E REUBEN HERSH, matematici immaginari con opinioni vere.

Riportiamo alcune proprietà utili per il lettore.

B.1 IMMAGINE E CONTROIMMAGINE

Data una funzione $f : X \longrightarrow Y$, per ogni sottoinsieme $A \subseteq X$ e $B \subseteq Y$ valgono le seguenti proprietà:

Immagine	Controimmagine
$f(X) \subseteq Y$	$f^{-1}(Y) = X$
$f(f^{-1}(Y)) = f(X)$	$f^{-1}(f(X)) = X$
$f(f^{-1}(B)) \subseteq B$ ¹	$f^{-1}(f(A)) \supseteq A$ ²
$f(f^{-1}(B)) = B \cap f(X)$	$(f _A)^{-1}(B) = A \cap f^{-1}(B)$
$f(f^{-1}(f(A))) = f(A)$	$f^{-1}(f(f^{-1}(B))) = f^{-1}(B)$
$f(A) = \emptyset \iff A = \emptyset$	$f^{-1}(B) = \emptyset \iff B \subseteq Y \setminus f(X)$
$f(A) \supseteq B \iff \exists C \subseteq A : f(C) = B$	$f^{-1}(B) \supseteq A \iff f(A) \subseteq B$
$f(A) \supseteq f(X \setminus A) \iff f(A) = f(X)$	$f^{-1}(B) \supseteq f^{-1}(Y \setminus B) \iff f^{-1}(B) = X$
$f(X \setminus A) \supseteq f(X) \setminus f(A)$	$f^{-1}(Y \setminus B) = X \setminus f^{-1}(B)$
$f(A \cup f^{-1}(B)) \subseteq f(A) \cup B$	$f^{-1}(f(A) \cup B) \supseteq A \cup f^{-1}(B)$
$f(A \cap f^{-1}(B)) = f(A) \cap B$	$f^{-1}(f(A) \cap B) \supseteq A \cap f^{-1}(B)$
$f(A) \cap B = \emptyset \iff A \cap f^{-1}(B) = \emptyset$	

Date le funzioni $f : X \longrightarrow Y$ e $g : Y \longrightarrow Z$, valgono le seguenti proprietà:

¹Uguale se $B \subseteq f(X)$, cioè se f suriettiva.

²Uguale se f iniettiva.

- $(g \circ f)(A) = g(f(A))$
- $(g \circ f)^{-1}(C) = f^{-1}(g^{-1}(C))$

Data una funzione $f : X \longrightarrow Y$ e dati i sottoinsiemi $A_1, A_2 \subseteq X$ e $B_1, B_2 \subseteq Y$ valgono le seguenti proprietà:

Immagine	Controimmagine
$A_1 \subseteq A_2 \implies f(A_1) \subseteq f(A_2)$	$B_1 \subseteq B_2 \implies f^{-1}(B_1) \subseteq f^{-1}(B_2)$
$f(A_1 \cup A_2) = f(A_1) \cup f(A_2)$	$f^{-1}(B_1 \cup B_2) = f^{-1}(B_1) \cup f^{-1}(B_2)$
$f(A_1 \cap A_2) \subseteq f(A_1) \cap f(A_2)$ ³	$f^{-1}(B_1 \cap B_2) = f^{-1}(B_1) \cap f^{-1}(B_2)$
$f(A_1 \setminus A_2) \supseteq f(A_1) \setminus f(A_2)$ ⁴	$f^{-1}(B_1 \setminus B_2) = f^{-1}(B_1) \setminus f^{-1}(B_2)$

Data una funzione $f : X \longrightarrow Y$ e date le famiglie di sottoinsiemi $\{A_i\} \subseteq \mathcal{P}(X)$ e $\{B_i\} \subseteq \mathcal{P}(Y)$ (con I un insieme di indici anche *infinito* o *non numerabile*) valgono le seguenti proprietà:

Immagine	Controimmagine
$f\left(\bigcup_{i \in I} A_i\right) = \bigcup_{i \in I} f(A_i)$	$f^{-1}\left(\bigcup_{i \in I} B_i\right) = \bigcup_{i \in I} f^{-1}(B_i)$
$f\left(\bigcap_{i \in I} A_i\right) \subseteq \bigcap_{i \in I} f(A_i)$ ⁵	$f^{-1}\left(\bigcap_{i \in I} B_i\right) = \bigcap_{i \in I} f^{-1}(B_i)$

B.2 INVERSA DI UNA MATRICE 2×2

Data la matrice A :

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

Con $\det A \neq 0$, la sua inversa è:

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

B.3 INVARIANTI TOPOLOGICI PIÙ COMUNI

CARDINALITÀ

- **Cardinalità** $|X|$ dello spazio X .
- **Cardinalità** $|\mathcal{T}|$ della topologia.

ASSIOMI DI SEPARAZIONE

- **T1**: per ogni coppia di punti distinti x e y c'è un intorno aperto contenente x ma non y ; alternativamente, tutti i punti sono chiusi.
- **T2 o Hausdorff**: per ogni coppia di punti distinti x e y esistono due intorni disgiunti. Spazi di Hausdorff sono sempre T1.
- **Discreta**: ogni sottoinsieme è aperto.

ASSIOMI DI NUMERABILITÀ

- **Separabile**: lo spazio contiene un sottoinsieme denso numerabile.
- **Primo numerabile**: ogni punto ha un sistema fondamentale di intorni numerabile.
- **Secondo numerabile**: la topologia ha una base di cardinalità numerabile. Spazi secondo numerabili sono sempre separabili e primi numerabili.

CONNESSIONE

- **Connesso**: gli unici aperti e chiusi sono il vuoto e lo spazio stesso; alterna-

³Uguale se f iniettiva.

⁴Si veda 3.

⁵Si veda 3.

tivamente, lo spazio *non* è l'unione di una coppia di aperti/chiusi non vuoti e disgiunti.

- **Connesso per archi:** per ogni coppia di punti x, y c'è un cammino $\alpha : [0, 1] \longrightarrow X$ (con $\alpha(0) = x$ e $\alpha(1) = y$). Spazi c.p.a. sono sempre connessi.
- **Semplicemente connesso:** spazio c.p.a. il cui gruppo fondamentale è banale.
- **Contraibile:** spazio con tipo di omotopia di un punto; alternativamente,

l'identità Id_X è omotopica ad una funzione costante. Ogni spazio contraibile è semplicemente connesso.

COMPATTEZZA

- **Compatto:** ogni ricoprimento aperto ammette un sottoricoprimento finito.
- **Compatto per successioni:** ogni successione ha una sottosuccessione convergente.

METRICA

- **Metrico:** la topologia è indotta da una distanza; alternativamente, è omeomorfo ad uno spazio metrico.

B.4 INVARIANTI OMOTOPICI PIÙ COMUNI

Tutti gli invarianti omotopici sono anche invarianti per omeomorfismi.

- **Connesso per archi.**
- **Semplicemente connesso.**
- Se gli spazi sono c.p.a., i **gruppi fondamentali** sono *isomor-*

fi. Se non sono c.p.a., $\pi_1(X, x_0)$ è omeomorfo a $\pi_1(Y, y_0)$ con $f : (X, x_0) \longrightarrow (Y, f(x_0))$ equivalenza omotopica.

B.5 INVARIANTI PROIETTIVI

- **Birapporto di quattro punti.**
- **Grado di una conica.**

- **Irriducibilità di una conica.**
- **Conica degenere.**

C

APPENDICE

ELENCHI DELLE DEFINIZIONI E DEI TEOREMI

ELENCO DELLE DEFINIZIONI, DEGLI ASSIOMI E DEI PRINCIPI

CAPITOLO 1:

- DEFI.1.1.** SPAZIO TOPOLOGICO CON ASSIOMI DEGLI APERTI. 3
DEFI.1.2. SPAZIO TOPOLOGICO CON ASSIOMI DEI CHIUSI. 4
DEFI.1.3. DISTANZA. 4
DEFI.1.4. SPAZIO METRICO. 4
DEFI.1.5. PALLA APERTA E TOPOLOGIA INDOTTA DALLA DISTANZA. 4
DEFI.1.6. FINEZZA. 7
DEFI.1.7. BASE. 7
DEFI.1.8. CHIUSURA. 9
DEFI.1.9. PUNTO ADERENTE. 10
DEFI.1.10. INTERNO. 10
DEFI.1.11. PUNTO INTERNO. 10
DEFI.1.12. FRONTIERA. 10
DEFI.1.13. INSIEME DENSO. 10
DEFI.1.14. INTORNO. 10
DEFI.1.15. SISTEMA FONDAMENTALE DI INTORNI. 11
DEFI.2.1. FUNZIONE CONTINUA. 11
DEFI.2.2. CONTINUITÀ PER PUNTI; MANETTI, 3.27. 13

DEFI.2.3. FUNZIONE APERTE E FUNZIONE CHIUSA. 13

DEFI.3.1. OMEOMORFISMO. 13

DEFI.5.1. TOPOLOGIA INDOTTA. 15

DEFI.6.1. TOPOLOGIA DI SOTTOSPAZIO. 15

DEFI.6.2. APERTI, CHIUSI E BASI DEL SOTTOSPAZIO TOPOLOGICO. 15

DEFI.6.3. IMMERSIONE. 16

DEFI.6.4. IMMERSIONE APERTA E CHIUSA. 17

DEFI.7.1. TOPOLOGIA PRODOTTO E PROIEZIONI. 17

DEFI.8.1. SPAZIO T_1 . 20

DEFI.8.2. SPAZIO DI HAUSSDORFF. 21

DEFI.9.1. PROPRIETÀ TOPOLOGICA. 24

CAPITOLO 2:

DEF2.1.1. SPAZIO CONNESSO E SPAZIO SCONNESSO. 27

DEF2.1.2. ARCO. 29

DEF2.1.3. 29

- DEF2.1.4.** GIUNZIONE DI CAMMINI. 30
- DEF2.1.5.** SEGMENTO. 31
- DEF2.1.6.** SOTTOINSIEME CONVESO. 31
- DEF2.1.7.** SOTTOINSIEME STELLATO. 31
- DEF2.1.8.** COMPONENTE CONNESSA. 37
- DEF2.2.1.** RICOPRIMENTO APERTO E SOTTORICOPRIMENTO. 38
- DEF2.2.2.** SPAZIO COMPATTO. 38
- CAPITOLO 3:**
- DEF3.1.1.** GRUPPO TOPOLOGICO. 45
- CAPITOLO 4:**
- DEF4.1.1.** TOPOLOGIA QUOZIENTE. 51
- DEF4.2.1.** IDENTIFICAZIONE. 52
- DEF4.3.1.** CILINDRO. 56
- DEF4.3.2.** CONO. 56
- CAPITOLO 5:**
- DEF5.1.1.** GRUPPO SIMMETRICO. 61
- DEF5.1.2.** AZIONE DI UN GRUPPO SU UN INSIEME. 61
- DEF5.1.3.** RELAZIONE DI EQUIVALENZA DELL'AZIONE. 62
- DEF5.1.4.** ORBITA DI UN ELEMENTO. 62
- DEF5.2.1.** STABILIZZATORE DI UN ELEMENTO. 62
- DEF5.3.1.** AZIONE PER OMEOMORFISMI. 63
- DEF5.3.2.** SPAZIO PROIETTIVO REALE. 67
- CAPITOLO 6:**
- DEF6.1.1.** INSIEME NUMERABILE. 69
- DEF6.1.2.** SECONDO ASSIOMA DI NUMERABILITÀ (A BASE NUMERABILE). 69
- DEF6.1.3.** PRIMO ASSIOMA DI NUMERABILITÀ. 70
- DEF6.1.4.** SPAZIO SEPARABILE. 71
- DEF6.2.1.** SUCCESSIONE. 73
- DEF6.2.2.** CONVERGENZA DI UNA SUCCESSIONE. 73
- DEF6.2.3.** LIMITE. 74
- DEF6.2.4.** PUNTO DI ACCUMULAZIONE PER LA SUCCESSIONE. 74
- DEF6.2.5.** PUNTO DI ACCUMULAZIONE PER IL SOTTOINSIEME E DERIVATO. 75
- DEF6.2.6.** SOTTOSUCCESSIONE. 75
- DEF6.3.1.** COMPATTO PER SUCCESSIONI. 78
- DEF6.4.1.** SUCCESSIONE DI CAUCHY. 79
- DEF6.4.2.** SPAZIO METRICO COMPLETO. 80
- CAPITOLO 7:**
- DEF7.2.1.** COMPONENTE CONNESSA. 86
- DEF7.2.2.** COMPONENTE C.P.A.. 87
- DEF7.4.1.** OMOTOPIA. 88
- DEF7.5.1.** OMOTOPICAMENTE EQUIVALENTI. 91
- DEF7.5.2.** SPAZIO CONTRAIBILE. 92
- DEF7.6.1.** RETRATTO. 95
- DEF7.6.2.** RETRATTO DI DEFORMAZIONE. 96
- DEF7.7.1.** BOUQUET DI CIRCONFERENZE. 97
- CAPITOLO 8:**
- DEF8.1.1.** OMOTOPIA DI CAMMINI. 101
- DEF8.1.2.** INSIEME DEI CAMMINI. 102
- DEF8.2.1.** CAMMINO COSTANTE. 104
- DEF8.3.1.** LACCIO. 106
- DEF8.3.2.** GRUPPO FONDAMENTALE. 107
- DEF8.4.1.** SPAZIO SEMPLICEMENTE CONNESSO. 109
- DEF8.5.1.** CATEGORIA. 110
- DEF8.5.2.** ISOMORFISMO. 110
- DEF8.5.3.** FUNTORE. 111
- DEF8.9.1.** DISTANZA DI UN PUNTO DA UN INSIEME IN UNO SPAZIO METRICO. 117

- DEF8.9.2.** NUMERO DI LEBESGUE. 118
- DEF8.13.1.** MAPPA ESPONENZIALE. 122
- DEF8.13.2.** UNIFORMEMENTE RIVESTITO. 123
- DEF8.13.3.** SOLLEVAMENTO. 123
- DEF8.13.4.** GRADO DI UN CAMMINO CHIUSO IN S^1 . 126
- DEF8.14.1.** TORO. 131
- CAPITOLO 9:**
- DEF9.1.1.** LOCALMENTE EUCLideo. 137
- DEF9.1.2.** VARIETÀ TOPOLOGICA. 138
- DEF9.1.3.** SUPERFICIE TOPOLOGICA. 139
- DEF9.2.1.** SOMMA DI TORI. 144
- DEF9.2.2.** SOMMA CONNESSA DI n PIANI PROIETTIVI. 146
- DEF9.3.1.** TRIANGOLO GEOMETRICO. 149
- DEF9.3.2.** TRIANGOLAZIONE. 149
- DEF9.3.3.** COPPIE DI LATI. 150
- DEF9.4.1.** NASTRO DI MöBIUS. 154
- DEF9.5.1.** ORIENTABILITÀ. 154
- DEF9.6.1.** LATO. 156
- DEF9.6.2.** SUDDIVISIONE DI UNA SUPERFICIE COMPATTA. 156
- DEF9.7.1.** CARATTERISTICA DI EULERO DI UNA SUDDIVISIONE. 157
- DEF9.7.2.** CARATTERISTICA DI EULERO DI UNA SUPERFICIE. 158
- CAPITOLO 10:**
- DEF10.2.1.** DIAGONALIZZAZIONE SIMULTANEA. 164
- DEF10.4.1.** IDEALE DI UNA MATEMATICA. 166
- DEF10.4.2.** POLINOMIO MINIMO. 167
- DEF10.7.1.** BLOCCO DI JORDAN. 171
- DEF10.7.2.** FORMA DI JORDAN. 172
- DEF10.7.3.** SPAZIO VETTORIALE INVARIANTE. 173
- DEF10.7.4.** AUTOSPAZIO GENERALIZZATO. 174
- DEF10.8.1.** FUNZIONE ESPONENZIALE SUI NUMERI COMPLESSI. 188
- DEF10.8.2.** ESPONENZIALE DI UNA MATRICE QUADRATA COMPLESSA. 189
- DEF10.8.3.** NORMA INFINTO DI UNA MATRICE. 190
- CAPITOLO 11:**
- DEF11.1.1.** SPAZIO PROIETTIVO. 201
- DEF11.1.2.** DIMENSIONE DI UNO SPAZIO PROIETTIVO. 202
- DEF11.1.3.** PROIEZIONE AL QUOTIENTE E CLASSE. 202
- DEF11.1.4.** ALTRE NOMENCLATURE PROIETTIVE. 202
- DEF11.1.5.** SPAZIO PROIETTIVO NUMERICO. 202
- DEF11.2.1.** SOTTOSPAZIO PROIETTIVO. 202
- DEF11.2.2.** CODIMENSIONE. 203
- DEF11.3.1.** RIFERIMENTO PROIETTIVO E COORDINATE OMOGENEE. 203
- DEF11.3.2.** PUNTI FONDAMENTALI E PUNTO UNITÀ. 204
- DEF11.3.3.** IPERPIANO COORDINATO. 205
- DEF11.5.1.** SOTTOSPAZIO GENERATO DA UN SOTTOINSieme. 207
- DEF11.5.2.** SOTTOSPAZIO SOMMA. 207
- DEF11.6.1.** PUNTI LINEARMENTE INDIPENDENTI. 208
- DEF11.6.2.** PUNTI IN POSIZIONE GENERALE. 209
- DEF11.8.1.** TRASFORMAZIONE PROIETTIVA E PROIETTIVITÀ. 212
- DEF11.8.2.** GRUPPO LINEARE PROIETTIVO. 214
- DEF11.8.3.** PROIETTIVAMENTE EQUIVALENTI. 215
- DEF11.8.4.** PUNTO FISSO. 217
- DEF11.8.5.** INSIEME FISSO. 218
- DEF11.9.1.** SPAZIO AFFINE. 219

DEFII.9.2. RIFERIMENTO AFFINE E COORDINATE AFFINI. 220	DEFI2.4.3. SUPPORTO DI UNA CURVA. 248
DEFII.9.3. AFFINITÀ. 220	DEFI2.4.4. GRADO DI UNA CURVA. 248
DEFII.9.4. SOTTOSPAZIO AFFINE. 220	DEFI2.4.5. CURVA IRRIDUCIBILE. 248
DEFII.10.1. CHIUSURA PROIETTIVA DELLA RETTA AFFINE. 223	DEFI2.4.6. RETTE E CONICHE AFFINI. 248
DEFII.10.2. CHIUSURA PROIETTIVA DI UN SOTTOSPAZIO. 225	DEFI2.4.7. CHIUSURA PROIETTIVA DI UNA CURVA AFFINE. 249
DEFII.15.1. BIRAPPORTO. 233	DEFI2.4.8. PUNTI IMPROPRI DI UNA CURVA. 249
DEFII.17.1. PIANO PROIETTIVO DUALE. 239	DEFI2.6.1. ANNULLARSI IN UN PUNTO. 251
DEFII.17.2. FASCIO DI RETTE. 239	DEFI2.7.1. MOLTEPLICITÀ DI INTERSEZIONE. 253
DEFII.17.3. SPAZIO PROIETTIVO DUALE. 242	DEFI2.8.1. RETTA TANGENTE AD UNA CURVA IN UN PUNTO. 255
CAPITOLO 12:	DEFI2.8.2. DERIVATE PARZIALI. 257
DEFI2.1.1. POLINOMIO OMOGENEO. 243	DEFI2.8.3. GRADIENTE. 257
DEFI2.1.2. CURVA ALGEBRICA PIANA PROIETTIVA. 244	DEFI2.8.4. PUNTO SINGOLARE. 258
DEFI2.1.3. EQUAZIONE DI UNA CURVA. 244	DEFI2.9.1. FASCIO DI CONICHE. 263
DEFI2.1.4. SUPPORTO DI UNA CURVA. 244	DEFI2.9.2. CONICA DEGENERE. 263
DEFI2.1.5. GRADO DI UNA CURVA. 244	DEFI2.9.3. PUNTI BASE DI UN FASCIO DI CONICHE. 264
DEFI2.1.6. RETTE E CONICHE PROIETTIVE. 244	APPENDICE A:
DEFI2.1.7. CURVA IRRIDUCIBILE. 245	DEFA.6.1. PAROLA. 286
DEFI2.2.1. CONICA. 245	DEFA.6.2. GRUPPO LIBERO. 286
DEFI2.2.2. RANGO DELLA CONICA. 246	DEFA.6.3. PRODOTTO LIBERO. 286
DEFI2.4.1. CURVA ALGEBRICA PIANA AFFINE. 248	DEFA.6.4. SOMMA WEDGE. 287
DEFI2.4.2. EQUAZIONE DI UNA CURVA. 248	DEFA.7.1. CONVERGENZA UNIFORME. 289

ELENCO DEI TEOREMI

CAPITOLO 1:

THM1.1.1. TEOREMA DELLE BASI; MANETTI, 3.7. 8	LEM1.2.1. CONTINUITÀ PER CHIUSURA; MANETTI, 3.25. 12
PRT1.1.1. PROPRIETÀ DEGLI INTORNI; MANETTI, 3.20, 3.21. II	THM1.2.1. COMPOSIZIONE DI FUNZIONI CONTINUE; MANETTI, 3.26. 12

- THM1.2.2.** CONTINUITÀ PER PUNTI E PER APERTI; MANETTI, 3.28. 13
- LEM1.4.1.** OMEOMORFISMO È BIEZIONE APERTA E CHIUSA; MANETTI, 3.31. 14
- LEM1.6.1.** CHIUSURA DI UN SOTTOINSIEME DI UN SOTTOSPAZIO; MANETTI, 3.55. 16
- LEM1.6.2.** FUNZIONE INIETTIVA APERTA/CHIUSA È IMMERSIONE APERTA/CHIUSA; MANETTI, 3.59.. 17
- PRT1.7.1.** PROPRIETÀ DELLA TOPOLOGIA PRODOTTO; MANETTI, 3.61.. 18
- THM1.8.1.** XDI HAUSDORFF SE E SOLO SE DIAGONALE DI XCHIUSA; MANETTI, 3.69. 23
- LEM1.9.1.** SE LA FUNZIONE È INIETTIVA CODOMINIO HAUSDORFF IMPLICA DOMINIO HAUSDORFF; MANETTI, ESERCIZIO 3.56. 25
- THM1.9.1.** PRODOTTO HAUSDORFF HA FATTORI HAUSDORFF. 25
- CAPITOLO 2:**
- LEM2.1.1.** CONDIZIONI EQUIVALENTE DELLA SCONNESSIONE; MANETTI, 4.2. 28
- LEM2.1.2.** CONNESSO È DISGIUNTO O SOTTOINSIEME DI UN APERTO/CHIUSO; MANETTI, 4.4. 28
- THM2.1.1.** CONNESSIONE DI $[0, 1]$; MANETTI, 4.6. 28
- THM2.1.2.** IMMAGINE CONTINUA DI UN CONNESSO È UN CONNESSO; MANETTI, 4.7. 29
- THM2.1.3.** $X_{\text{C.P.A.}}$ IMPLICA X CONNESSO; MANETTI, 4.7. 29
- THM2.1.4.** IMMAGINE CONTINUA DI UNO SPAZIO C.P.A. È UN C.P.A.. 30
- LEM2.1.3.** UNIONE DI C.P.A. NON DISGIUNTA È C.P.A.. 30
- THM2.1.5.** CARATTERIZZAZIONE DELLA CONNESSIONE SU \mathbb{R} . 32
- THM2.1.6.** FUNZIONI CONTINUE DA CONTINUE DA S^n IN \mathbb{R} . 32
- THM2.1.7.** APERTI DI \mathbb{R} NON OMEOMORFI AD APERTI DI \mathbb{R}^n . 33
- THM2.1.8.** TEOREMA DELL'INVARIANZA DELLA DIMENSIONE. 33
- THM2.1.9.** UNIONE ARBITRARIA DI SOTTOSPAZI CONNESSI È UN CONNESSO. 33
- THM2.1.10.** PRODOTTO DI CONNESSI SE E SOLO SE FATTORI CONNESSI. 34
- THM2.1.11.** CARATTERIZZAZIONE DI UN INSIEME DENSO. 35
- THM2.1.12.** CHIUSURA E CONNESSIONE. 35
- PRT2.1.1.** PROPRIETÀ DELLE COMPONENTI CONNESSE. 37
- THM2.2.1.** IMMAGINE CONTINUA DI UN COMPATTO È COMPATTA. 38
- THM2.2.2.** $[0, 1]$ È COMPATTO. 39
- THM2.2.3.** CHIUSO IN UN COMPATTO È COMPATTO; MANETTI, 4.41.1. 40
- LEM2.2.1.** UNIONE FINITA DI COMPATTI È UN COMPATTO; MANETTI, 4.41.2. 40
- THM2.2.4.** COMPATTO IN UN HAUSDORFF È CHIUSO; MANETTI, 4.48. 40
- THM2.2.5.** TEOREMA DI HEINE-BOREL IN \mathbb{R} ; MANETTI, 4.42. 41
- THM2.2.6.** FUNZIONE SU COMPATTO IN \mathbb{R} HA MASSIMO/MINIMO; MANETTI, 4.43. 41
- LEM2.2.2.** TUBE LEMMA. 42
- THM2.2.7.** PRODOTTO DI COMPATTI SE E SOLO SE FATTORI COMPATTI; MANETTI, 4.49.2. 42
- THM2.2.8.** TEOREMA DI HEINE-BOREL IN \mathbb{R}^n ; MANETTI, 4.42. 43

- THM2.2.9.** FUNZIONE CONTINUA DA COMPATTO AD HAUSDORFF È CHIUSA; MANETTI, 4.52. 43
- THM2.2.10.** KURATOWSKI-MRÓWKA. 44
- THM2.2.11.** PRODOTTO CON COMPATTO IMPLICA PROIEZIONE CHIUSA; MANETTI, 4.49.1. 44
- CAPITOLO 3:**
- THM3.1.1.** CARATTERIZZAZIONE DEI GRUPPI TOPOLOGICI DI HAUSDORFF. 46
- LEM3.1.1.** CONNESSIONE PER FIBRE; MANETTI, 4.18. 47
- THM3.1.2.** $GL^+(n, \mathbb{R})$ E $GL(n, \mathbb{C})$ SONO CONNESSI. 48
- COR3.1.1.** $SL(n, \mathbb{R})$ E $SL(n, \mathbb{C})$ SONO CONNESSI. 49
- COR3.1.2.** O non è CONNESSO.. 49
- THM3.1.3.** $SO(n)$, $U(n)$ E $SU(n)$ SONO COMPATTI E CONNESSI. 49
- CAPITOLO 4:**
- THM4.2.1.** FUNZIONE CONTINUA, SURIETTIVA, CHIUSA/APERTA È IDENTIFICAZIONE CHIUSA/APERTA; MANETTI, 5.4. 52
- THM4.2.2.** PROPRIETÀ UNIVERSALE DELLE IDENTIFICAZIONI; MANETTI, 5.6. 53
- PRT4.4.1.** RETTA CON DUE ORIGINI. 57
- THM4.4.1.** CONDIZIONI SUFFICIENTI PER IL QUOTIENTE DI HAUSDORFF. 58
- CAPITOLO 5:**
- LEM5.3.1.** G AGISCE PER OMEOMORFISMI SE E SOLO SE θ_g È CONTINUA, $\forall g \in G$. 64
- CAPITOLO 6:**
- LEM6.1.1.** BASE NUMERABILE IMPLICA SEPARABILE. 71
- LEM6.2.1.** LEMMA DELLE SUCCESSIONI. 75
- LEM6.2.2.** IN X PRIMO NUMERABILE a_n HA UNA SOTTOSUCCESSIONE CONVERGENTE A p SE p DI ACCUMULAZIONE PER a_n . 76
- LEM6.3.1.** OGNI SUCCESSIONE IN UN COMPATTO HA PUNTI DI ACCUMULAZIONE. 77
- LEM6.3.2.** COMPATTEZZA E PRIMA NUMERABILITÀ. 78
- THM6.3.1.** EQUIVALENZA DELLA COMPATTEZZA PER SPAZI METRICI. 79
- THM6.4.1.** \mathbb{R}^n IN TOP. EUCLIDEA È SPAZIO METRICO COMPLETO. 80
- CAPITOLO 7:**
- LEM7.1.1.** LEMMA DI INCOLLAMENTO. 85
- LEM7.4.1.** OMOTOPIA È RELAZIONE DI EQUIVALENZA. 89
- LEM7.4.2.** COMPOSIZIONE DI OMOTOPENIE; MANETTI, 10.13. 90
- LEM7.5.1.** XCONTRAIBILE IMPLICA XC.P.A.. 93
- COR7.6.1.** S^{n-1} OMOTOPA A $\mathbb{R}^n \setminus \{1 \text{ PUNTO}\}$. 96
- CAPITOLO 8:**
- LEM8.2.1.** COMPOSIZIONI DI OMOTOPENIE DI CAMMINI; KOSNIEWSKI, 14.2. 103
- LEM8.2.2.** CAMBIAMENTO DI PARAMETRI; MANETTI, 11.3. 104
- PRT8.2.1.** PROPRIETÀ DELL'OMOTOPENIA DI CAMMINI; MANETTI, 11.4 E 11.6. 104
- THM8.3.1.** π_1 DIPENDE DALLA COMPONENTE C.P.A.. 107
- COR8.6.1.** OMEOMORFISMO DI SPAZI IMPLICA ISOMORFISMO DI GRUPPI FONDAMENTALI. 114
- COR8.7.1.** RETRATTI E OMOMORFSMI DI GRUPPI FONDAMENTALI. 114
- THM8.7.1.** ISOMORFISMO TRA GRUPPI FONDAMENTALI; KOSNIEWSKI, 15.12. 114

- COR8.7.2.** FUNZIONE OMOTOPA ALL'IDENTITÀ E ISOMORFISMO DI GRUPPI. 115
- THM8.8.1.** INVARIANZA OMOTOPICA DEL GRUPPO FONDAMENTALE; MANETTI, 11.22. 116
- COR8.8.1.** GRUPPO FONDAMENTALE DI C.P.A. È PROPRIETÀ OMOTOPICA. 116
- COR8.8.2.** SPAZIO CONTRAIBILE È SEMPLICEMENTE CONNESSO. 117
- COR8.8.3.** RETRATTO DI DEFORMAZIONE E ISOMORFISMI DI GRUPPI FONDAMENTALI. 117
- PRT8.9.1.** PROPRIETÀ DELLA DISTANZA DA UN INSIEME. 117
- LEM8.9.1.** LEMMA DEL NUMERO DI LEBESGUE; KOSNIOWSKI, TEOREMA 23.4. 118
- COR8.9.1.** UN CAMMINO SI SUDDIVIDE NEGLI APERTI DEL RICOPRIMENTO. 118
- THM8.11.1.** TEOREMA DI VAN KAMPEN SUI GENERATORI; MANETTI, 11.25. 119
- COR8.11.1.** X DATO DA DUE APERTI SEMPLICEMENTE CONNESSI NON DISGIUNTI È SEMPLICEMENTE CONNESSO; MANETTI, 11.26. 121
- COR8.12.1.** S^n È SEMPLICEMENTE CONNESSA, $\forall n \geq 2$; MANETTI, 11.27. 121
- LEM8.13.1.** APERTO UNIFORMEMENTE RIVESTITO DI S^1 . 123
- THM8.13.1.** SOLLEVAMENTO DI CAMMINI. 124
- THM8.13.2.** GRADO DEL PRODOTTO DI CAMMINI È SOMMA DEI GRADI. 127
- THM8.13.3.** TEOREMA DI MONODROMIA. 127
- THM8.13.4.** GRUPPO FONDAMENTALE DI S^1 . 127
- COR8.13.1.** CIRCONFERENZA NON È RETRATTO DEL DISCO; MANETTI, 12.38. 128
- COR8.13.2.** TEOREMA DEL PUNTO FISSO DI BROUWER; MANETTI, 12.39. 129
- THM8.13.5.** TEOREMA DI INVARIANZA DELLA DIMENSIONE. 129
- THM8.13.6.** APERTI DI \mathbb{R}^n DI $n \geq 3$ NON SONO OMEOMORFI AD APERTI DI \mathbb{R}^2 . 129
- THM8.13.7.** GRUPPO FONDAMENTALE DEL PRODOTTO; MANETTI, 11.17. 130
- CAPITOLO 9:**
- THM9.1.1.** COMPATTO, CONNESSO, HAUSDORFF, LOCALMENTE EUCLIDEO IMPLICA A BASE NUMERABILE. 139
- THM9.1.2.** CLASSIFICAZIONE DELLE VARIETÀ TOPOLOGICHE DI DIMENSIONE 1. 139
- LEM9.2.1.** SOMMA CONNESSA TORO-PIANO PROIETTIVO E BOTTIGLIA DI KLEIN-PIANO PROIETTIVO.. 147
- COR9.2.1.** SOMMA CONNESSA TORI-PIANI PROIETTIVI. 148
- THM9.3.1.** CLASSIFICAZIONE DELLE SUPERFICI TOPOLOGICHE COMPATTE. 148
- THM9.3.2.** TEOREMA DI RADÒ, 1925. 149
- COR9.3.1.** OGNI SUPERFICIE COMPATTA S HA UN MODELLO PIANO. 149
- COR9.5.1.** SFERA, TORI E PIANI PROIETTIVI NON SONO OMEOMORFI. 155
- COR9.5.2.** ORIENTABILE SE E SOLO SE IL MODELLO PIANO NON HA LATI DEL II TIPO. 155
- THM9.7.1.** CARATTERISTICA DI EULERO INDIPENDENTE DALLA SUDDIVISIONE. 158
- COR9.7.1.** LA CARATTERISTICA DI EULERO È PROPRIETÀ TOPOLOGICA. 158

- LEM9.7.1.** CARATTERISTICA DI EUERO DELLA SOMMA CONNESSA. 159
- CAPITOLO 10:**
- THM10.2.1.** CARATTERIZZAZIONE DELLA DIAGONALIZZAZIONE SIMULTANEA. 164
- LEM10.2.1.** MATRICI CHE COMMUTANO E AUTOSPAZI. 164
- THM10.6.1.** TEOREMA DI CAYLEY-HAMILTON. 168
- THM10.6.2.** RADICI DEL POLINOMIO MINIMO SONO AUTOCARATTERISTICI DI A E VICEVERSA. 169
- THM10.7.1.** ESISTENZA E UNICITÀ DELLA FORMA DI JORDAN. 173
- PRT10.7.1.** PROPRIETÀ DEGLI AUTOSPAZI GENERALIZZATI. 174
- LEM10.7.1.** DIMENSIONE INTERSEZIONE IMMAGINE-NUCLEO DI DUE FUNZIONI. 178
- COR10.7.1.** SIMILITUDINE DI MATRICI E FORMA DI JORDAN. 182
- COR10.7.2.** MOLTEPLICITÀ DELLE RADICI DEL POLINOMIO MINIMO E DIAGONALIZZABILITÀ. 183
- PRT10.8.1.** PROPRIETÀ DELLA NORMA INFINTO DI UNA MATRICE. 190
- LEM10.8.1.** ESPONENZIALITÀ DI MATRICI CHE COMMUTANO. 191
- THM10.8.1.** DETERMINANTE DI UNA MATRICE DI CARATTERISTICO. 192
- THM10.9.1.** MATRICI REALI SIMILI NEI COMPLESSI LO SONO NEI REALI. 196
- CAPITOLO 11:**
- COR11.5.1.** CONDIZIONI SULLA DIMENSIONE DELL'INTERSEZIONE. 208
- THM11.7.1.** ESISTENZA DI UNA BASE DATI $n+2$ PUNTI IN POSIZIONE GENERALE. 212
- LEM11.8.1.** UGUAGLIANZA DI PROIEKTIVITÀ. 213
- THM11.8.1.** ESISTENZA E UNICITÀ DI UNA TRASFORMAZIONE PROIEKTIVA DATI $n+2$ PUNTI IN POSIZIONE GENERALE. 215
- THM11.13.1.** $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ È UNA VARIETÀ TOPOLOGICA DI DIMENSIONE $2n$. 228
- THM11.13.2.** $\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) \cong S^2$. 231
- THM11.15.1.** BIRAPPORTO DI QUATTRO PUNTI. 234
- THM11.16.1.** ESISTENZA DI UNA PROIEKTIVITÀ TRA RETTE PROIEKTIVE CON 4 PUNTI DI CUI 3 DISTINTI. 236
- COR11.16.1.** BIRAPPORTO È INVARIANTE PROIEKTIVO. 237
- CAPITOLO 12:**
- THM12.3.1.** CLASSIFICAZIONE DELLE CONICHE PROIEKTIVE COMPLESSE. 247
- THM12.3.2.** CLASSIFICAZIONE DELLE CONICHE PROIEKTIVE REALI. 247
- THM12.8.1.** RELAZIONE DI EULEERO. 258
- COR12.10.1.** INTERSEZIONE DI DUE CONICHE. 266
- APPENDICE A:**
- THMA.1.1.** CONTINUITÀ DELL'INCLUSIONE; MUNKRES, 18.2B. 275
- THMA.1.2.** RESTRIZIONE DI UNA FUNZIONE CONTINUA; MUNKRES, 18.2D. 275
- CORA.1.1.** RESTRIZIONE DI UN OMEOMORFISMO. 276
- LEMA.1.1.** INTERNO COME COMPLEMENTARE DELLA CHIUSURA DEL COMPLEMENTARE. 276
- LEMA.2.1.** PRODOTTO DI C.P.A. SE E SOLO SE OGNI SPAZIO È C.P.A.. 281
- LEMA.2.2.** INTERSEZIONE DI COMPATTI IN HAUSDORFF È COMPATTA. 281

LEMA.3.I. HAUSDORFF QUOZIENTATO SU COMPATTO PER CONTRAZIONE È HAUSDORFF; MANETTI, 5.11. 282

LEMA.5.I. RETRATTO DI UNO SPAZIO DI HAUSDORFF È CHIUSO. 283

LEMA.6.I. FUNZIONE INIETTIVA FRA GRUPPI IMPLICA ISOMORFISMO CON SOTTOGRUPPO.. 284

CORA.6.I. GRUPPO FONDAMENTALE DI UN RETRATTO. 285

THMA.7.I. CRITERIO DI WEIERSTRASS O M-TEST. 289

THMA.7.2. TEOREMA DEL LIMITE UNIFORME. 289

THMA.8.I. REGOLA DI CRAMER. 289

THMA.9.I. REGOLA DI CARTESSIO. 290

D

APPENDICE

RINGRAZIAMENTI

“Siete ancora qui? Il film è finito. Andatene via... ’ndate!”

FERRIS BUELLER, *Una pazza giornata di vacanza*

TITOLARI DEL CORSO DI GEOMETRIA 2 - UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI TORINO

Prof. Alberto Albano.
Prof.ssa. Cinzia Casagrande.
Prof.ssa. Elena Martinengo.

ADATTAMENTO LATEX E INTEGRAZIONI DISCUTIBILI

Elisa Antuca.
Massimo Bertolotti.

RINGRAZIAMENTI

Al Frittellavenutamalfanclub, con cui condividiamo questo pazzo mondo universitario:

- Alessandro Amatelli.
- Elisa Antuca.
- Massimo Bertolotti.
- Guido Buffa.
- Francesca Colombo.
- Samuele Corsato.
- Julian Kerpaci.
- Daniele Sciretti.

BIBLIOGRAFIA

- [Kos80] C. Kosniowski. *A First Course in Algebraic Topology*. Cambridge University Press, 1980. ISBN: 9780511569296. DOI: 10.1017/CBO9780511569296. URL: <https://www.cambridge.org/core/books/first-course-in-algebraic-topology/7067E8F26FE478B4A27E0A426A63C8DA>.
- [Munoo] J.R. Munkres. *Topology*. Featured Titles for Topology. Prentice Hall, Incorporated, 2000. ISBN: 9780131816299. URL: <https://www.worldcat.org/oclc/42683260>.
- [Seroo] E. Sernesi. *Geometria I*. Bollati Boringhieri, 2000. ISBN: 9788833954479. URL: [Programma%20di%20matematica%20fisica%20elettronica](http://www.oxfordmatematica.com/fisica/elettronica).
- [Bero9] Dennis S. Bernstein. *Matrix Mathematics: Theory, Facts, and Formulas (Second Edition)*. Princeton University Press, 2009. ISBN: 9780691140391. URL: <http://www.jstor.org/stable/j.ctt7t833>.
- [Krao9] S.G. Krantz. *A Guide to Topology*. A Guide to Topology. Mathematical Association of America, 2009. ISBN: 9780883853467. URL: <https://books.google.it/books?id=03tyezxgv28C>.
- [FFP11] E. Fortuna, R. Frigerio e R. Pardini. *Geometria proiettiva: Problemi risolti e richiami di teoria*. UNITEXT. Springer Milan, 2011. ISBN: 9788847017467. URL: <https://www.springer.com/gp/book/9788847017467>.
- [Occ11] G. Occhetta. *Note di Topologia Algebrica e Analisi Complessa*. 2011. URL: <http://www.science.unitn.it/~perotti/disgeoIII.pdf>.
- [CFI12] S. Console e A. Fino. *Note di Geometria 2*. 2012.
- [Hit13] N. Hitchin. *Geometry of Surfaces*. 2013. URL: http://people.maths.ox.ac.uk/hitchin/files/LectureNotes/geometry_of_surfaces2013.pdf.
- [Man14] M. Manetti. *Topologia*. UNITEXT. Springer Milan, 2014. ISBN: 9788847056626. URL: <https://www.springer.com/gp/book/9788847056619>.
- [Albi17] A. Albano. *La forma canonica di Jordan*. 2017. URL: https://math.i-learn.unito.it/pluginfile.php/102113/mod_resource/content/1/FormaDiJordan_v2.pdf.
- [Eit] Hagen von Eitzen. *Product of path connected spaces is path connected*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/454631>.
- [fre] freakish. *open interval is not a retract of any larger interval*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/3695061>.
- [Gro] B. Grossmann. *Finding the determinant of a block diagonal matrix*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/2026141>.

- [Hag] von E. Hagen. *Injective homomorphisms and subgroups*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/1356101>.
- [Mar] Jean Marie. *Proofs of Determinants of Block matrices*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/1905707>.
- [Mat] Math1000. *Interior of cartesian product is cartesian product of interiors*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/1726380>.
- [Scoa] B. M. Scott. *Why is \mathbb{R}/\sim not first countable at [0], where $x \sim y \Leftrightarrow x = y$ or $x, y \in \mathbb{Z}$?* Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/1417425>.
- [Scob] Brian M. Scott. *$X \times Y$ path connected implies X and Y path connected*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/554315>.
- [sha] shalop. *The interior is the complement of the closure of the complement*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/1203027>.
- [usea] user113988. *How to prove a quotient space is again compact and Hausdorff*. Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/2584006>.
- [useb] user45861. *Intersection of finite number of compact sets is compact?* Mathematics Stack Exchange. URL: <https://math.stackexchange.com/q/229821>.

INDICE ANALITICO

- aderenza, 10
algoritmo del taglia e incolla, 150
annullarsi in un punto, 251
aperto, 4
arco (*vedi* cammino)
assioma della scelta, 20
assioma di numerabilità
 primo, 70
 secondo, 69
assioma di separazione, 20
 Hausdorff, 21
 Ti, 20
assiomi topologici
 degli aperti, 3
 degli chiusi, 4
autospazio, 164
 generalizzato, 174
autovettore, 163
azione, 61
 libera, 62
 per omeomorfismi, 64

base, 7
birapporto, 233
blocco di Jordan, 171
bottiglia di Klein, 142
bouquet di circonference, 97

cammino, 29
 costante, 87, 104
 giunzione di cammini, 30, 87
 insieme dei cammini, 102
 inverso, 87
 omotopo, 101
cappio (*vedi* laccio)
caratteristica di Eulero, 157
carta, 137
carta affine, 222

categoria, 110
chiuso, 4
chiusura, 9
 proiettiva, 225
 della retta, 223
 di una curva, 249
cilindro, 56
classe, 110
 dello spazio proiettivo, 202
codimensione, 203
completamento algebrico, 168
componente
 c.p.a., 87
 connessa, 37, 86
 connessa di un punto, 37
componenti irriducibili della curva, 245, 248
composizione, 110
concatenazione, 286
conica, 245
 degenere, 263
coniugati, 63
cono, 56
continuità, 11
 per aperti o chiusi, 11
 per punti, 13
contrazione, 55
convergenza, 73
 assoluta, 188
 uniforme, 289
coordinate
 affini, 220
coordinate omogenee, 203
curva
 algebrica
 affine, 248
 proiettiva, 244

- irriducibile, 245, 248
- cuspide, 265
- derivata
 - parziale, 257
- derivato, 75
- determinazione continua, 123
- diagonale, 23
- diagonalizzazione, 163
 - simultanea, 164
- dimensione, 137
- dimensione di uno spazio proiettivo, 202
- distanza
 - di un punto da un insieme in uno spazio metrico, 117
- distanza, 4
- disuguaglianza triangolare, 4
- equalizzatore, 23
- equazione
 - di una curva, 244, 248
- equivalenze omotopiche, 91
- faccia, 156
- fascio
 - di coniche, 263
 - di rette, 240
- finezza, 7
 - meno fine, 7
 - più fine, 7
- forma di Jordan, 172
- formula
 - di Grassmann proiettiva, 207
- frontiera, 10
- funtore, III
 - controvariante, 112
 - covariante, III
 - dimenticamente, 113
- funzione
 - aperta, 13
 - chiusa, 13
 - esponenziale sui numeri complessi, 188
 - trasposta, 113
- generatore, 286
- gradiente, 257
- grado, 126
 - di una curva, 244, 248
- grafico, 24
- gruppo
 - fondamentale, 107
 - libero, 286
 - lineare proiettivo, 214
 - ortogonale, 46
 - speciale lineare, 46
 - speciale ortogonale, 46
 - speciale unitario, 46
 - unitario, 46
- gruppo topologico, 45
- ideale, 166
 - di una matrice, 166
- identificazione, 52
- immersione, 16
 - aperta, 17
 - chiusa, 17
- in posizione generale, 209
- inclusione, 15
- incollamento, 85
- interno, 10
- intorno, 10
- invariante, 24
- iperpiano
 - affine, 220
 - all'infinito, 222
 - proiettivo, 203
 - coordinato, 205
- isomorfismo
 - di gruppi, 108
 - tra oggetti di \mathcal{C} , 110
- laccio, 106
- lato, 156
- limite
 - unicità, 73
- linearmente indipendenti, 208
- localmente euclideo, 137
- mappa esponenziale, 122
- massimale, 37
- matrice
 - aggiunta, 168
 - nilpotente, 172
 - simile, 163
- modello piano, 141
- molteplicità, 245, 248
 - di intersezione, 253
- morfismo, 110
 - identità, 110
- nodo, 265

- norma, 6
 - infinito di una matrice, 190
- numerabile, 69
- numero di Lebesgue, 118
- oggetto, 110
- omeomorfismo, 13
- omomorfismo di gruppi, 108
- omotopia, 88
 - di cammini, 102
- omotopicamente equivalenti (*vedi* tipo di omotopia)
- orbita, 62
- orientabilità, 154
- origine affine, 220
- palla aperta, 4
- parola, 141, 286
 - ridotta, 286
- piano
 - affine, 220
 - proiettivo, 202
 - duale, 239
- polinomio
 - caratteristico, 168
 - minimo, 167
 - omogeneo, 243
- polo Nord, 121
- polo Sud, 122
- posizione generale, 209
- prodotto
 - cartesiano, 130
 - libero, 286
- proiettivamente equivalenti, 215
- proiettività, 212
- proiezione
 - al prodotto cartesiano, 17
 - al quoziente, 52, 202
 - stereografica, 121
- proprietà topologica, 24
- punto
 - all'infinito, 222
 - base, 107
 - base di un fascio, 240
 - base di una conica, 264
 - di accumulazione
 - per un sottoinsieme, 75
 - per una successione, 74
 - fisso, 23, 217
 - fondamentale, 204
- liscio, 258
- proiettivo, 202
- proprio, 222
- singolare, 258
- unità, 204
- punto fisso, 129
- rango
 - del gruppo libero, 286
 - di una conica, 246
- rappresentazione
 - parametrica, 210
- regola
 - di Cartesio, 290
 - di Cramer, 289
 - di Laplace, 168
- relazione
 - di Eulero, 258
- ritratto, 95
 - di deformazione, 96
- retrazione, 95
 - lineare, 95, 97
 - radiale, 95
- retta
 - affine, 220
 - di Sorgenfrey, 72
 - proiettiva, 202
 - tangente, 255
- ricoprimento, 38
 - aperto, 38
- riferimento
 - affine, 220
- segmento, 31
- semplicemente connesso, 109
- seno del topologo, 36
- sfera, 32
 - di Riemann, 231
- sistema fondamentale di intorni, 11
- sollevamento, 123
- somma
 - connessa, 144
 - diretta di gruppi, 130
- sottoinsieme
 - convesso, 31
 - stellato, 31
- sottoricoprimento, 38
- sottospazio
 - affine, 220
 - parallelo, 220

- direttore, 220
- intersezione, 207
- proiettivo, 202
 - generato, 207
 - sghembo, 207
- somma, 207
- topologico, 15
- spazio
 - affine, 219
 - compatto, 38
 - per successioni, 78
 - connesso, 27
 - connesso per archi, 29
 - contraibile, 92
 - delle orbite, 62
 - denso, 10
 - Hausdorff, 21
 - invariante, 173
 - metrico, 4
 - completo, 80
 - proiettivo, 201
 - complesso, 202
 - duale, 242
 - numerico, 202
 - reale, 67, 202
 - separabile, 71
 - Ti, 20
 - topologico, 3, 4
 - totalmente limitato, 43
- stabilizzatore di un elemento, 62
- successione, 73
 - di Cauchy, 80
 - sottosuccessione, 75
- suddivisione, 156
- superficie topologica, 139
- supporto, 244, 248
- teorema
 - di esistenza degli zeri, 32
 - del punto fisso di Brouwer, 129
 - delle basi, 8
 - di Cayley-Hamilton, 168
 - di invarianza della dimensione, 129
 - di Van Kampen, 119
- tipo di omotopia, 91
- topologia, 3, 4
 - banale, 4
 - cofinita, 5
 - di sottospazio, 15
 - discreta, 4
- Euclidean, 5
- indotta, 15
- prodotto, 17
- quoziente, 51
- toro, 131
- trasformazione
 - lineare affine, 220
 - proiettiva, 212
- traslazione, 65
- triangolabilità, 149
- triangolazione, 149
- triangolo geometrico, 149
- uniformemente rivestito, 123
- varietà topologica, 138
- vertice, 156