

2020 年度前期「幾何学特論 I」の講義メモ.
tom Dieck [5], Gray [2], 西田 [7], May [4] を参考にホモトピー論入門をやってみる.

目次

第 1 章	Introduction	1
1.1	ホモトピー	1
1.2	基本的な空間	3
1.2.1	\mathbb{R}^n	3
1.2.2	D^n, S^{n-1}	4
1.2.3	\mathbb{C}, \mathbb{C}^n	5
1.2.4	\mathbb{H}, \mathbb{H}^n	7
1.3	可除代数	9
1.4	圏	11
1.4.1	圏	12
1.4.2	関手	13
第 2 章	ホモトピー	15
2.1	ホモトピー	15
第 3 章	基本的な空間及び構成	19
3.1	部分空間を一点に縮めた空間	19
3.2	球面, キューブ	23
3.3	射影空間	27
3.4	写像空間	27
3.4.1	随伴	28
3.4.2	基点付きの場合	30
3.4.3	ループ	32
第 4 章	Fibration と Cofibration	35
4.1	Cofibration	35
4.2	Fibration	35

4.3	Lebesgue の補題	35
4.4	Hopf fibration	35
4.5	Puppe 列	35
第 5 章	ホモトピー群	37
5.1	ホモトピー群	37
5.2	完全列	46
5.3	Serre fibration	50
5.4	Bakers-Massey	55
5.5	Freudenthal	55
5.6	計算例	55
付録 A	予備知識	61
A.1	象と逆象	61
A.2	同値関係	62
A.3	群の作用	63
A.4	部分空間	65
A.5	直積空間	66
A.6	商空間	67
A.7	ハウスドルフ空間	68
A.8	コンパクト空間	69
A.9	コンパクト Hausdorff 空間	71
A.10	コンパクト距離空間	73
参考文献		75

exercis1	5
exercis2	8
exercis3	12
exercis4	15
exercis5	16
exercis6	17
exercis7	21
exercis8	38
exercis9	40
exercis10	42
exercis11	42
exercis12	44
exercis13	51
exercis14	59
exercis15	59
exercis16	66
exercis17	66
exercis18	67
exercis19	68
exercis20	68
exercis21	73

また、このとき g を f のホモトピー逆写像 (homotopy inverse) とよぶ。
3. X から Y へのホモトピー同値写像が存在するとき、 X と Y はホモトピー同値 (homotopy equivalent) であるという。

Proposition 1.1.3. X から Y への連続写像全体のなす集合を $F(X, Y)$ と書く。
ホモトピックであるという関係「 \simeq 」は $F(X, Y)$ 上の同値関係である。

証明は後で。

Definition 1.1.4. $F(X, Y)$ の、ホモトピックという同値関係による商集合

$$[X, Y] = F(X, Y) / \simeq$$

を X から Y へのホモトピー集合 (homotopy set) という。
 $f: X \rightarrow Y$ のホモトピー類を $[f]$ と書くが、しばしば $\|f\|$ を略して f と書く。

Problem 1.1.5. 二つの位相空間 X, Y が与えられたとき

1. X と Y はホモトピー同値か?
2. $[X, Y]$ はどんな集合か?

が知りたい!

Example 1.1.6. \mathbb{R}^n は一点とホモトピー同値である。
見やすさのため、一点 \ast からなる集合 (空間) $\{\ast\}$ を \ast と書く。 $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \ast$ を $f(x) = \ast$,
 $g: \ast \rightarrow \mathbb{R}^n$ を $g(\ast) = 0 := (0, \dots, 0)$ で定める。明らかに $f \circ g = \text{id}$ 。よって $f \circ g \simeq \text{id}$ 。
一方、 $H: \mathbb{R}^n \times I \rightarrow \mathbb{R}^n$ を

$$H(x, t) = tx$$

で定めると、 H は連続で、

$$\begin{aligned} H(x, 0) &= 0x = 0 = g \circ f(x) \\ H(x, 1) &= 1x = x = \text{id}_{\mathbb{R}^n}(x) \end{aligned}$$

だから、 $g \circ f \simeq \text{id}$ 。
一般に、一点とホモトピー同値である空間を可縮 (contractible) であるという。

ホモトピー同値か? という観点からすると \mathbb{R}^n と一点は同じものだとみなす。これくらい大雑把に見ると有有限位相空間の分類を組合せ論的に記述できる。
さらに、これよりも少しゆるい「前ホモトピー同値」という概念があり、コンパクトで “よい” 位相空間は有有限位相空間と前ホモトピー同値であるということが知られている。

よってコンパクトで “よい” 位相空間を前ホモトピー同値で分類するには有有限位相空間を前ホモトピー同値で分類すればよい。これなら、かなり現実的な問題と言えるだろう。
こんなに大雑把な分類をして何かの役に立つのかと思うかもしれないが、とても有用である。

入門的内容の場合、Brouwer の不動点定理がよく例として挙げられるが、「幾何学 I」あるいは「幾何学 II」で扱われるであろうから、別の例を挙げよう。

1.2 基本的な空間

1.2.1 \mathbb{R}^n

$$\mathbb{R}^n = \{(x_1, x_2, \dots, x_n) | x_i \in \mathbb{R}\}$$

の点 $x = (x_1, \dots, x_n)$ に対し、その大きさ (ユークリッドノルム) を

$$\|x\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i)^2}$$

で定める。どこかで学んだことがあると思うが、次が成立立つ。

1. (a) $\|x\| \geq 0$.
(b) $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$.
2. 任意の $a \in \mathbb{R}$ と $x \in \mathbb{R}^n$ に対し、 $\|ax\| = |a| \|x\|$.
3. $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$.

この講義では $\|x\|$ を $|x|$ と書くことがあるかもしれない。
 \mathbb{R}^n の 2 点 $x = (x_1, \dots, x_n)$, $y = (y_1, \dots, y_n)$ に対し x と y のユークリッド距離 $d(x, y)$ を

$$d(x, y) = \|x - y\|$$

で定めるとこれは \mathbb{R}^n 上の距離関数である。
このノートでは、特に断らなければ \mathbb{R}^n にはこの距離をいれ、常にこの距離の定める位相を入れる。

Proposition 1.2.1. $d_\infty(x, y)$, $d_1(x, y)$ を

$$d_\infty(x, y) = \max_{1 \leq i \leq n} |x_i - y_i|$$

第 1 章

Introduction

1.1 ホモトピー

位相空間を同時に分解するのとは異なる。
Example 1.1.1 (有有限位相空間)。

もう少しゆるい関係で分解しよう。

Definition 1.1.2. 開区間 $[0, 1]$ を I で表す。

X, Y を位相空間とする。

1. $f, g: X \rightarrow Y$ を連続写像とする。連続写像

で、任意の $x \in X$ に対し

$$H(x, 1) = g(x)$$

$$H(x, 0) = f(x)$$

をみたすものが存在するとき、 f, g はホモトピック (homotopic) であるといふ。
 $f \simeq g$ と書く。また、 H を f から g へのホモトピー (homotopy) といい。
2. 連続写像 $f: X \rightarrow Y$ は、連続写像 $g: Y \rightarrow X$ で、

$$g \circ f \simeq \text{id}_X$$

$$f \circ g \simeq \text{id}_Y$$

をみたすものが存在するとき、ホモトピー同値写像 (homotopy equivalence) といい。

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

で定めるとこれらは \mathbb{R}^n 上の距離関数であり、これらの定める位相はユークリッド距離の定める位相と等しい。

Proposition 1.2.2. \mathbb{R}^n の位相は、 \mathbb{R} の n 個の直積空間としての位相と等しい。

Corollary 1.2.3. X を位相空間、 $B \subset \mathbb{R}^n$ を部分空間、 $f: X \rightarrow B$ を写像とする。このとき、 f が連続であることと、任意の $1 \leq i \leq n$ に対し、 $p_i \circ f: X \rightarrow \mathbb{R}$ が連続であることは同値。ただし、 $p_i: B \rightarrow \mathbb{R}$ は、包含と第 i 成分への射影 $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ の合成。

Proposition 1.2.4. 足し算、掛け算、逆数

$$\mathbb{R}^2 \ni (x, y) \mapsto x + y \in \mathbb{R}$$

$$\mathbb{R}^2 \ni (x, y) \mapsto xy \in \mathbb{R}$$

$$\mathbb{R} \setminus \{0\} \ni x \mapsto 1/x \in \mathbb{R}$$

は連続。

Corollary 1.2.5. 線形写像 $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ は連続。

Proof. 行列を使って書けば、各成分は足し算と掛け算で書ける。□

Theorem 1.2.6 (Heine-Borel)。 \mathbb{R}^n の部分集合がコンパクトであるための必要十分条件は有界閉集合であること。

1.2.2 D^n, S^{n-1}

Definition 1.2.7. n 次元ユークリッド空間 \mathbb{R}^n の部分空間

$$\begin{aligned} D^n &:= \{x \in \mathbb{R}^n \mid \|x\| \leq 1\} \\ &= \left\{x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n \mid \sum_{i=1}^n x_i^2 \leq 1\right\} \\ S^{n-1} &:= \{x \in \mathbb{R}^n \mid \|x\| = 1\} \\ &= \left\{x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n \mid \sum_{i=1}^n x_i^2 = 1\right\} \end{aligned}$$

をそれぞれ n 次元円盤 (n-dimensional disc)、 $n - 1$ 次元球面 ($n - 1$ -dimensional sphere) という。

Example 1.1.6 と全く同様にして D^n は可縮であることが分かる。

で定める。位相は、 \mathbb{R}^2 に対し

$$\begin{aligned} 1 &= (1, 0) \in (0, 1, 0) \\ f &= (f(0), f(1, 0)) = (0, 0, 0) \\ k &= (k(0), k(1, 0)) = (0, 0, 0, 1) \end{aligned}$$

で定める。位相は、 \mathbb{R}^4 に対し

$$\begin{aligned} 1 &= (1, 0, 0, 0) \\ f &= (f(0), f(1, 0, 0)) = (0, 0, 0, 0) \\ k &= (k(0), k(1, 0, 0)) = (0, 0, 0, 1) \end{aligned}$$

で定める。位相は、 \mathbb{R}^4 の元 i, j, k を

$$(a, b, c, d) \mapsto (a, b, c, d) \mapsto (a, b, c, d)$$

を空間として自然に同一視出来る。

この体を四元数体という。で表す。位相の元を四元数 (quaternion) といふ。

(幾何学的には) 束 $\mathbb{C}P^1$ の空間として $\mathbb{C} = \mathbb{R}^2$ であるから、位相 \mathbb{R}^4 は束 $\mathbb{C}P^1$ の空間として自然に同一視出来る。

を $\mathbb{C}^2 = \mathbb{R}^4$ の元 i, j, k を

Definition 1.2.14. \mathbb{H}, \mathbb{H}^n

Definition 1.2.12. \mathbb{C}^2 における相、積を次のように定める (非可換) 体となる。

Definition 1.2.11. $\| \cdot \| = \sqrt{x^2 + y^2}$ を z の絶対値といふ。

定義より、 $\| \cdot \|$ は \mathbb{R}^2 におけるユークリッドノルムと同じものである。特に、 $z_1, w \in \mathbb{C}$ に対し、

と定めるとこれは \mathbb{C} 上の距離関数である。もちろん、 (後々の複素数体の定義では) 距離空間として \mathbb{C} は \mathbb{R}^2 そのものである。より一般に $z = (z_1, \dots, z_n) \in \mathbb{C}^n$ に対し、その

大きさを

で定め、 \mathbb{C}^n の 2 点 $z = (z_1, \dots, z_n)$, $w = (w_1, \dots, w_n)$ に対し z と w の距離 $d(z, w)$ を

で定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

1.2.3 \mathbb{C}, \mathbb{C}^n

複素数体の定義の仕方は色々あるが、このノートでは以下の定義を採用する。

Definition 1.2.8. \mathbb{R}^2 における積、積を次のように定めると体となる。

$(a, b), (c, d) \in \mathbb{R}^2$ に対し

$$(a, b) + (c, d) = (a + c, b + d)$$

$$(a, b)(c, d) = (ac - bd, da + bc).$$

この体を複素数体といって \mathbb{C} で表す¹⁾。 \mathbb{C} の元を複素数という。

すぐわかるように和に関する単位元は $(0, 0)$ 、積に関する単位元は $(1, 0)$ である。

exercise 1. 1. $(a, b)(c, d) = (c, d)(a, b)$.
2. $(a, 0)(b, c) = (ab, ac)$.

さて

$$(a, 0) + (c, 0) = (a + c, 0)$$

$$(a, 0)(c, 0) = (ac, 0)$$

であるから $a \in \mathbb{R}$ と $(a, 0) \in \mathbb{C}$ を同一視して $\mathbb{R} \subset \mathbb{C}$ とみなす。もう少し形式的にいうと

Proposition 1.2.9. $f(a) = (a, 0)$ で定まる写像 $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ は体の (単射) 準同型であり、 \mathbb{C} は \mathbb{R} の 2 次元拡大体である。

$(0, 1) \in \mathbb{C}$ を記号 i で表す。

$$i^2 = (0, 1)(0, 1) = (-1, 0) = -1$$

である。

任意の $(a, b) \in \mathbb{C}$ は

$$\begin{aligned} (a, b) &= (a, 0) + (0, b) \\ &= (a, 0) + (b, 0)(0, 1) \\ &= a + bi \end{aligned}$$

と表すことが出来る。 $a, b, c, d \in \mathbb{R}$ であるとき、あきらかに

$$a + bi = c + di \Leftrightarrow a = c, b = d$$

exercise 2. $q = a + bi + cj + dk \in \mathbb{H}$ ($a, b, c, d \in \mathbb{R}$) と表したとき $q = a - bi - cj - dk$

であることを確かめよ。

Definition 1.2.13. $q = (a, b) \in \mathbb{H}$ は \mathbb{C}^2 に対し、 $(a, -b)$ を q の共役 (conjugate) と

いって \bar{q} で表す。 $q = a + bi + cj + dk \in \mathbb{H}$ ($a, b, c, d \in \mathbb{R}$) と表したとき $q = a - bi - cj - dk$

である。

Definition 1.2.14. \mathbb{H}, \mathbb{H}^n

Definition 1.2.12. \mathbb{C}^2 における相、積を次のように定める (非可換) 体となる。

Definition 1.2.11. $\| \cdot \| = \sqrt{x^2 + y^2}$ を z の絶対値といふ。

定義より、 $\| \cdot \|$ は \mathbb{R}^2 におけるユークリッドノルムと同じものである。特に、 $z_1, w \in \mathbb{C}$ に対し、

と定めるとこれは \mathbb{C} 上の距離関数である。もちろん、 (後々の複素数体の定義では) 距離空間として \mathbb{C} は \mathbb{R}^2 そのものである。より一般に $z = (z_1, \dots, z_n) \in \mathbb{C}^n$ に対し、その

大きさを

で定め、 \mathbb{C}^n の 2 点 $z = (z_1, \dots, z_n)$, $w = (w_1, \dots, w_n)$ に対し z と w の距離 $d(z, w)$ を

で定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

と定めるとこれは \mathbb{C}^n 上の距離関数であり、

≤ δ_i + δ_i = 2δ_i

ゆえ $d_Y(f(a_i), x') < \varepsilon/2$. したがって

$$d_Y(f(x), f(x')) \leq d_Y(f(x), f(a_i)) + d_Y(f(a_i), f(x')) < \varepsilon/2 + \varepsilon/2 = \varepsilon.$$

□

$$\min \{1, \sup \{ \delta \mid d_X(a, x) < 2\delta \Rightarrow d_Y(f(a), f(x)) < \varepsilon/2 \} \}$$

つづく...

参考文献

[1] R. Bott and J. Milnor. On the parallelizability of the spheres. *Bull. Amer. Math. Soc.*, 64:87–89, 1958.
[2] Brayton Gray. *Homotopy Theory*. Academic Press [Harcourt Brace Jovanovich, Publishers], New York-London, 1975.
[3] Michel A. Kervaire. Non-parallelizability of the n -sphere for $n > 7$. *Proc. Natl. Acad. Sci. USA*, 44(3):280–283, 1958.
[4] J. P. May. *A Concise Course in Algebraic Topology*. Chicago Lectures in Mathematics. University of Chicago Press, Chicago, IL, 1999.
[5] Tammo tom Dieck. *Algebraic topology*. EMS Textbooks in Mathematics. European Mathematical Society (EMS), Zürich, 2008.
[6] Shuichi Tsukuda. 幾何学序論講義ノート. <http://math.u-ryukyu.ac.jp/~tsukuda/lecturenotes/>.
[7] 西田 吾郎. ホモトピー論. 共立出版, 1985.

A.10 コンパクト距離空間

また

$\pi^{-1}(V_1) = \pi^{-1}(a, U_1) \subset U_1$

ゆえ,

$\pi^{-1}(V_1 \cap V_2) = \pi^{-1}(V_1) \cap \pi^{-1}(V_2) \subset U_1 \cap U_2 = \emptyset$

だから $\pi^{-1}(V_1 \cap V_2) = \emptyset$. π は全射だから $V_1 \cap V_2 = \emptyset$.

よって X/\sim は Hausdorff.

A.10 コンパクト距離空間

Definition A.10.1. (X, d_X) を距離空間とする.

写像 $f: X \rightarrow Y$ が一様連続 (uniformly continuous) である ⇔ 任意の $\varepsilon > 0$ に對し,

U_ε がある $\delta > 0$ が存在して, $d_X(a, x') < \delta$ ならば $d_Y(f(a), f(x')) < \varepsilon$ となる.

exercise 21. 一様連続ならば連続であることを示せ.

X がコンパクトのときは選べる.

Theorem A.10.2. (X, d_X) をコンパクト距離空間, (Y, d_Y) を距離空間とする. このとき, 写像 $f: X \rightarrow Y$ が連続ならば, f は一様連続である.

Proof. $\varepsilon > 0$ とする.

点 $a \in X$ に對し, $f: X \rightarrow Y$ は点 a で連続なので, ある $\delta_a > 0$ が存在し, $d_X(a, x) > \delta_a$ ならば $d_Y(f(a), f(x)) < \varepsilon/2$ となる.

各 $a \in X$ に對し, この様な δ_a を一つとる. $\{U_{\delta_a}(a)\}_{a \in X}$ は X の開被覆で, X はコンパクトなので, ある $a_1, \dots, a_n \in X$ が存在し,

$X = \bigcup_{i=1}^n U_{\delta_i}(a_i)$

となる. ただし見やすきのため $\delta_i = \delta_{a_i}$ とおいた.

$\delta := \min \delta_i$ とおくと $\delta > 0$ である.

$x, x' \in X, d_X(x, x') < \delta$ とすると $x \in U_\delta(a_i)$ かつ $x' \in U_\delta(a_i)$ である. $d_Y(f(x), f(x')) < \varepsilon/2$. また

$(x'x)xp + (x'a_i)xp \leq (x'a_i)xp$

$\delta + \delta >$

$(a, b), (c, d) \in \mathbb{R}^2$ に対し, 和, 積を

$$\begin{aligned}(a, b) + (c, d) &= (a + c, b + d) \\ (a, b)(c, d) &= (ac - bd, da + db)\end{aligned}$$

で定める. この積は可換ではなく, 結合法則もみたさないが, この積により \mathbb{R}^2 は \mathbb{R} 代数となる. さらに, 積に関する単位元 $(1, 0)$ を持ち, 0 でない元は積に関する逆元を持つ. また (結合法則をみたさないので, 逆元を持つことから直ちに言えるわけではないが) 可除代数であることが示せる.

$\mathbb{R}^2 \cong \mathbb{R}^8$ にこの和, 積を入れたものを **Cayley 代数** といって \mathbb{O} で表す. \mathbb{O} の元を八元数 (**octonion**) あるいは **Cayley 数** という

実可除代数の例として 1, 2, 4, 8 次元のもの $\mathbb{R}, \mathbb{C}, \mathbb{H}, \mathbb{O}$ を挙げた. 実は次が成り立つ.

Theorem 1.3.3 ([1], [3]). A が有限次元実可除代数ならば, A の次元は 1, 2, 4, 8 のいずれかである.

この定理は次のホトビー論の定理の系として得られる.

Theorem 1.3.4 ([1], [3]), 奇写像

$$S^{n-1} \times S^{n-1} \rightarrow S^{n-1}$$

が存在するのは $n = 1, 2, 4, 8$ に限る. ただし, 連続写像 $f: S^{n-1} \times S^{n-1} \rightarrow S^{n-1}$ が奇写像であるとは, 任意の $x, y \in S^{n-1}$ に対し

$$f(-x, y) = -f(x, y) = f(x, -y)$$

が成り立つことをいう.

この講義でこの定理の証明を与えることは出来ないが, Theorem 1.3.4 を仮定して Theorem 1.3.3 を示しておく.

Lemma 1.3.5. 可除代数は零因子をもたない. つまり, $a \cdot b = 0$ ならば $a = 0$ または $b = 0$.

Proof. A を可除代数, $a, b \in A, ab = 0$ とする. $a \neq 0$ とすると,

$$a \cdot b \cdot 0 = a \cdot 0$$

□

Remark. A が有限次元ならば逆も成り立つことが知られている. つまり, A が有限次元代数で, 零因子をもたなければ, A は可除代数である (証明はさほど難しくない) .

Proof of Theorem 1.3.3. A を n 次元実可除代数とする. 実ベクトル空間としての同型 $A \cong \mathbb{R}^n$ を一つとると, \mathbb{R}^n が実可除代数 (となる積が存在する) であるとしてよい. $x, y \in \mathbb{R}^n, x \neq 0, y \neq 0$ ならば $x \cdot y \neq 0$ なので, 積を $S^{n-1} \times S^{n-1}$ に制限したものは連続写像

$$g: S^{n-1} \times S^{n-1} \rightarrow \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$$

を与える. 写像 g と連続写像

$$\pi: \mathbb{R}^n \setminus \{0\} \rightarrow S^{n-1}, \quad \pi(x) = \frac{x}{\|x\|}$$

の合成

$$f = \pi \circ g: S^{n-1} \times S^{n-1} \rightarrow \mathbb{R}^n \setminus \{0\} S^{n-1}$$

を考える.

$$g(-x, y) = (-x) \cdot y = -(x \cdot y) = -g(x, y)$$

$$g(x, -y) = x \cdot (-y) = -(x \cdot y) = -g(x, y)$$

$$\pi(-x) = \frac{-x}{\|-x\|} = -\frac{x}{\|x\|} = -\pi(x)$$

ゆえ

$$f(-x, y) = \pi(g(-x, y)) = \pi(-g(x, y)) = -\pi(g(x, y)) = -f(x, y)$$

$$f(x, -y) = \pi(g(x, -y)) = \pi(-g(x, y)) = -\pi(g(x, y)) = -f(x, y)$$

であるから f は奇写像である. よって Theorem 1.3.4 より $n = 1, 2, 4, 8$. □

*4 積が双線型 (bilinear) であるということ.

1.4 圏

圏のありがたみは不変量を扱う事のみにあるわけでは全然ないけれど...

二つの空間がホトモビー同値であることを示すのは (出来るかどうかはともかく) 実際にホトモビー同値写像を与えればよい. が, どう頑張ってもホトモビー同値写像が見つからないからといってホトモビー同値ではないというわけにはいかない.

ホトモビー同値でないことを示すには不変量という考え方が有効である.

1.4.1 圏

Definition 1.4.1 (Category). 圏 (カテゴリー, **category**) \mathcal{C} とは以下の 3 つの data (i),(ii),(iii) からなり, 条件 (a),(b),(c) をみたすものをいう.

data (i) クラス $\text{Ob } \mathcal{C}$.

$\text{Ob } \mathcal{C}$ の元を**対象 (object)** いう.

(ii) 対象の任意の順序対 (A, B) に対して定められた集合 $\text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, B)$.

この集合の元を A から B への射 (**morphism** または **arrow**) という.

射 $f \in \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, B)$ を図式により $f: A \rightarrow B$ または $A \xrightarrow{f} B$ とあらわす.

(iii) 任意の $A, B, C \in \text{Ob } \mathcal{C}$ に対し定められた写像

$$\text{Hom}_{\mathcal{C}}(B, C) \times \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, B) \rightarrow \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, C).$$

この写像を**合成 (composition)** いう.

射 $g \in \text{Hom}_{\mathcal{C}}(B, C)$ と $f \in \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, B)$ の合成を gf または $g \circ f$ とあらわす.

条件 (a) 合成は結合的, すなわち, 任意の射 $f: A \rightarrow B, g: B \rightarrow C, h: C \rightarrow D$ に対し, 等式 $h(gf) = (hg)f$ が成り立つ.

(b) 各対象 $A \in \text{Ob } \mathcal{C}$ に対し, 次をみたす射 $1_A: A \rightarrow A$ が存在する.

射 f の任意の $f: A \rightarrow B$ に対し $f \circ 1_A = f$.

任意の $g: C \rightarrow A$ に対し $1_A \circ g = g$.

条件 (b) の射 $1_A \in \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, A)$ は各 A に対し一意に定まることがわかる. これを A の**恒等射 (identity morphism)** いう.

$f \in \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, B)$ に対し, A を f の **domain** または **source**, B を f の **codomain** または **target** とよぶ.

exercise 3. 条件 (b) の射 $1_A \in \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, A)$ は各 A に対し一意に定まることが示せる.

記法上の注意を少し.

- クラス $\bigcup_{A, B} \text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, B)$ を $\text{Mor } \mathcal{C}$ であらわす.
- しばしば $A \in \text{Ob } \mathcal{C}$ のかわりに $A \in \mathcal{C}, f \in \text{Mor } \mathcal{C}$ のかわりに $f \in \mathcal{C}$ と書く.
- $\text{Hom}_{\mathcal{C}}(A, B)$ を $\text{Hom}(A, B)$ または (A, B) と書くこともある.
- 射 $f: A \rightarrow B$ と $g: B \rightarrow C$ の合成を図式 $A \xrightarrow{f} B \xrightarrow{g} C$ であらわす.

圏の例を挙げる.

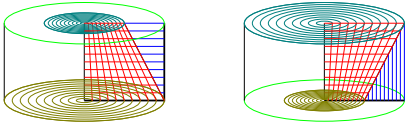
Proposition 2.1.1. $f, f_0, f_1: X \rightarrow Y, g, g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ を連続写像とする.

exercise 4. (2.1) の H が well-defined であることを連続性であることを確かめよ. (2.3 参照)

ひたすら $f \in H$ を選んで H は連続であることを示す.

$$H(x) = \begin{cases} \{f(x), 2x\} & 0 \leq x \leq \frac{1}{2} \\ \{f(x), 1-x\} & \frac{1}{2} \leq x \leq 1 \end{cases}$$

Proof. 1. $f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $2. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $3. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $4. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $5. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $6. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $7. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $8. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $9. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $10. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $11. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $12. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $13. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $14. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $15. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $16. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $17. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $18. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $19. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $20. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $21. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $22. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $23. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $24. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $25. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $26. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $27. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $28. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $29. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $30. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $31. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $32. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $33. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $34. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $35. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $36. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $37. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $38. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $39. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $40. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $41. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $42. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $43. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $44. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $45. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $46. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $47. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $48. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $49. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $50. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $51. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $52. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $53. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $54. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $55. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $56. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $57. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $58. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $59. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $60. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $61. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $62. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $63. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $64. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と $g_0, g_1: Y \rightarrow Z$ の同値関係である. $65. f: X \rightarrow Y$ と Y から Z へ射 $f_0, f_1: Y \rightarrow Z$ を $F(x) = f(x)$ と定める. 0 を開るホトモビー同値である g と



で定めると, f, g は well-defined で連続, 互いに他の逆であり, $f(x, 0) \in D^n \times \{0\}$, $|x| = 1$ のとき $f(x, t) \in D^n \times \{0\}$ であるので, これらが求める同相を与える。

□

Notation 3.2.7.

$$S(n) := I^n / \partial I^n \\ D(n+1) := CS(n)$$

Lemma 3.2.8.

$$(D(n+1), S(n)) \cong (I^{n+1}/J^n, \partial I^{n+1}/J^n)$$

Lemma 3.2.9.

- $S(l) \wedge S(m) \cong S(l+m)$.
- $\underbrace{S^1 \wedge \cdots \wedge S^1}_n \cong S^n$.

Definition 3.2.10. $\Sigma^n X := X \wedge S(n)$ を X の n 重懸垂という。

Remark . 講義では $S^n \wedge X$ と定義したが, 後の都合により, こちらに変更。

Lemma 3.2.11.

- $\Sigma I \cong \Sigma^2 I$.
- $\Sigma^n X \cong \Sigma \Sigma^{n-1} X$.

Proof. 1.

$$\begin{aligned} \Sigma^2 I &= X \wedge S(1) \\ &\cong (X/\ast) \wedge (I/\partial I) \\ &\cong X \times I/X \times \partial I \cup \ast \times I \\ &= \Sigma X \end{aligned}$$

2.

$$\begin{aligned} \Sigma^n X &= X \wedge S(n) \\ &\cong X \wedge S(n-1) \wedge S(1) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\cong \Sigma^{n-1} X \wedge S(1) \\ &\cong \Sigma \Sigma^{n-1} X. \end{aligned}$$

□

以降,

$$S^n, D^n/S^{n-1}, \partial I^n, S(n), \Sigma S^{n-1}$$

の間の同相写像及び空間対の同相写像

$$(D^n, S^{n-1}) \cong (CS^{n-1}, S^{n-1}) \cong (I^n, \partial I^n) \cong (D(n), S(n-1)) \cong (I^n/J^{n-1}, \partial I^n/J^{n-1})$$

は, 特に断らなければこの節で定めた写像を考える。

3.3 射影空間

3.4 写像空間

Definition 3.4.1. X, Y を位相空間とする. X から Y への連続写像全体のなす集合を $F(X, Y)$ と書くのであった.

コンパクト部分集合 $K \subset X$ と, 開集合 $U \subset Y$ に対し, $F(X, Y)$ の部分集合 $W(K, U)$ を

$$W(K, U) := \{f \in F(X, Y) \mid f(K) \subset U\}$$

により定める.

$$\{W(K, U) \mid K \subset X: \text{コンパクト}, U \subset Y: \text{開集合}\}$$

の生成する $F(X, Y)$ の位相 (これらが開集合となる最弱の位相, これらを準基とする位相) をコンパクト開位相 (**compact-open topology**) という.

$F(X, Y)$ にコンパクト開位相を与えたものを写像空間 (**mapping space**) という.

空間対の写像全体 $F((X, A), (Y, B))$, 空間の3対の写像全体 $F((X, A_1, A_2), (Y, B_1, B_2))$ には, $F(X, Y)$ からの相対位相を入れる。

写像空間の基本的性質について証明なしでまとめておく。

Proposition 3.4.2. X, Y, Z を位相空間, $f: X \rightarrow Y$ を連続写像とする. 連続写像の合成は連続なので, f の誘導する写像は写像空間の間の写像を定める。

$$\left. \begin{aligned} \frac{2}{t+1} \geq |x| &\geq \frac{2|x|}{t+2|x|} \geq \frac{2|x|}{t+2} \\ \frac{2}{t+1} \geq |x| &\geq \frac{2|x|}{t+2|x|} \geq \frac{2|x|}{t+2} \end{aligned} \right\} = f_0(x, t)$$

Proof. $(D^n, S^{n-1}) \times (I, \{0\}) \cong D^n \times I / (I, \{0\}) \cong D^n \times I + D^n \times I$ を $(I^{n+1}, I^n \times \{0\})$.

Lemma 3.2.6. 空間対 $(I, \{0\}) \subset (I^{n+1}, J^n) = (I^n, \partial I^n) \times (I, \{0\}) \cong I^n \times (I, \{0\}) =$

Proof. $I^n / \partial I^n \cong D^n / S^{n-1} \cong S^n$.

Corollary 3.2.6. $I^n / \partial I^n \cong S^n$.

李 IV のノート 1mm. 3.2.12 を参照.

空間対の同相 $F(D^n, S^{n-1}) \cong (I^n, \partial I^n)$ を与えることが示せる (詳細は 2019 年度落何

$$\Psi: D^n \rightarrow I^n, \quad \Psi(x) = \begin{cases} 0, & x = 0 \\ \frac{2|x|}{t+2|x|}, & x \neq 0 \end{cases}$$

さらに, 写像

$$I^n \rightarrow (I^n, \partial I^n) \text{ である.}$$

と定める. 明らかに写像

$$I^n = \{(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n \mid \forall i: x_i \in [-1, 1]\}$$

Proof.

Lemma 3.2.4. 空間対 $(I^n, \partial I^n) \cong (D^n, S^{n-1})$.

と定める.

$$J^n = \{0\} \subset I$$

と定め,

空間と考える.

基点付き空間 X, Y に対し, $F(X, Y)$ は, 元, 定常写像 (x, y) を基点 x から y まで

を誘導する.

及びを準射

$$\pi^*: F(X, Y) \rightarrow F(X, Y) \times F(X, Y) \rightarrow F(X, Y) \times F(X, Y)$$

射影 $\pi: X \rightarrow X/A$ は連続な準射

Proposition 3.4.12. (X, A) を空間対, (Y, B) を基点付き空間とする.

次に基点付き空間を考える.

3.4.2 基点付き空間の場合

$$F(X \vee Y, Z) \cong F(X, Z) \times F(Y, Z)$$

このとき, ψ は同相写像で互いに他の逆.

Theorem 3.4.11. X, Y をコンパクト Hausdorff 空間とする.

ψ と ψ の逆写像は互いに他の逆.

ψ と ψ の逆写像は互いに他の逆.

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

3.1 より ψ は $\psi: [X \vee Y, Z] \rightarrow [X, F(Y, Z)] \times [Y, F(Y, Z)]$ を誘導し,

1. 写像 $f_2: F(Z, X) \rightarrow F(Z, Y)$ を $f_2(g) = f \circ g$ で定めると, f_2 は連続である:

$$\begin{aligned} F(Z, X) &\xrightarrow{f_2} F(Z, Y) \\ \downarrow \omega &\quad \downarrow \omega \\ Z \xrightarrow{g} X &\xrightarrow{f} Z \xrightarrow{g} Y \end{aligned}$$

2. 写像 $f^2: F(Y, Z) \rightarrow F(X, Z)$ を $f^2(h) = h \circ f$ で定めると, f^2 は連続である.

$$\begin{aligned} F(Y, Z) &\xrightarrow{f^2} F(X, Z) \\ \downarrow \omega &\quad \downarrow \omega \\ Y \xrightarrow{f} Z &\xrightarrow{f} X \xrightarrow{f} Y \end{aligned}$$

Proposition 3.4.3.

- $(g \circ f)_2 = g_2 \circ f_2$, $\text{id}_2 = \text{id}$.
- $(g \circ f)^2 = f^2 \circ g^2$, $\text{id}^2 = \text{id}$.

Corollary 3.4.4.

f が同相写像ならば f_2, f^2 も同相写像.

これらは基点付きの場合も成り立つ.

3.4.1 隣接

(連続とは限らない) 写像全体 $\text{Map}(X, Y)$ を考えると, 次の全単射がある.

$$\begin{aligned} \text{Map}(X \times Y, Z) &\xrightarrow{\cong} \text{Map}(X, \text{Map}(Y, Z)) \\ (\Phi(f)(x))(y) &= f(x, y) \\ \Psi(g)(x, y) &= g(x)(y) \end{aligned}$$

$F(X, Y)$ の場合と同様のようになるであろうか.

Proposition 3.4.5. $f: X \times Y \rightarrow Z$ を連続写像とする. このとき, f の隣接写像 (adjoint map)

$$f^\wedge: X \rightarrow F(Y, Z), \quad f^\wedge(x)(y) = f(x, y)$$

は連続である.

従って次の写像を定義することができる.

Definition 3.4.6.

$$\varphi: F(X \times Y, Z) \rightarrow F(X, F(Y, Z))$$

$$\begin{aligned} Z &\xrightarrow{\varphi} F(X \times Y, Z) \xrightarrow{\varphi} F(X, F(Y, Z)) \\ &\xrightarrow{\varphi} F(X \times Y, Z) \xrightarrow{\varphi} F(X, F(Y, Z)) \end{aligned}$$

このとき, φ は同相写像で互いに他の逆.

Definition 3.4.12. X をコンパクト Hausdorff 空間とする.

次に基点付き空間を考える.

Proposition 3.4.13. (X, A) を空間対, (Y, B) を基点付き空間とする.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

を $\varphi(f) = f^\wedge$ により定める.

φ は一般に連続とは限らない, 全単射とも限らない. 連続であるとか, 全単射であるためには, 写像空間のソース ($F(X, Y)$ の X) に何らかの仮定が必要である. 以下では, ソースがコンパクト Hausdorff であるという仮定をおいている. この仮定が不要なものもあるし, いずれもより弱い仮定でも成り立つが, 煩雑になるので, ここでは少し強い仮定をおくことにした.

Remark . この様に何らかの仮定が必要であるというのは色々不便である. うまいことやる枠組みがある (コンパクト生成弱 Hausdorff 空間 (compactly generated weakly Hausdorff spaces) 等) .

Proposition 3.4.7. X をコンパクト Hausdorff 空間とする. このとき隣接写像 (evaluation map)

$$ev: F(X, Y) \times X \rightarrow Y, \quad ev(f, x) = f(x)$$

は連続である.

Definition 3.4.8. Y をコンパクト Hausdorff 空間とする.

このとき, 連続写像 $g: X \rightarrow F(Y, Z)$ に対し, 写像

$$g^\vee := ev \circ (g \times \text{id}): X \times Y \xrightarrow{\cong} F(Y, Z) \times Y \xrightarrow{ev} Z, \quad g^\vee(x, y) = (g(x))(y)$$

は連続である (g^\vee も g の隣接とよぶことがある) .

写像

$$\psi: F(X, F(Y, Z)) \rightarrow F(X \times Y, Z)$$

を $\psi(g) = g^\vee$ により定める.

Proposition 3.4.9. Y をコンパクト Hausdorff 空間とする.

このとき φ, ψ は全単射で互いに他の逆.

$$F(X \times Y, Z) \xrightarrow{\cong} F(X, F(Y, Z))$$

Corollary 3.4.10. Y をコンパクト Hausdorff 空間とする.

- $f_0 \simeq f_1: X \times Y \rightarrow Z$ ならば, $f_0^\wedge \simeq f_1^\wedge: X \rightarrow F(Y, Z)$.
- $g_0 \simeq g_1: X \rightarrow F(Y, Z)$ ならば, $g_0^\vee \simeq g_1^\vee: X \times Y \rightarrow Z$.
- φ, ψ は全単射

$$[X \times Y, Z] \xrightarrow{\cong} [X, F(Y, Z)]$$

である. また

$$[X \times Y, Z] \xrightarrow{\cong} [X, F(Y, Z)]$$

を X の H - T 空間 (loop space) という.

Definition 3.4.11. 基点付き空間 X に対し

$$\Omega X := F(I, \partial I)(X, \ast)$$

特に断らない限り, これらの空間の間の同相写像はこれらを使う.

$S(k) = I^k / \partial I^k \cong D^k / S^{k-1} \cong S^k$

$(I^k, \partial I^k) \cong (D^k, S^{k-1})$

3.2 で以下の同相を与えた:

$$F(X \vee Y, Z) \xrightarrow{\cong} F(X, F(Y, Z))$$

このとき φ, ψ は同相写像で互いに他の逆.

Theorem 3.4.12. X, Y をコンパクト Hausdorff 空間とする.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

次に基点付き空間を考える.

第 5 章

ホモトピー群

5.1 ホモトピー群

Definition 5.1.1. 基点付き空間 $(X, *)$ 、基点付き空間対 $(X, A, *)$ 、 $n \geq 0$ に対し、

$$\pi_n(X, *) := [(I^n, \partial I^n), (X, *)]$$
$$\pi_{n+1}(X, A, *) := [(I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *)]$$

を **Hurewicz** のホモトピー集合という。

$$\pi_n(X, *) \cong [S(n), X], \cong [S^n, X].$$

である。
ただし、 $I^0 = \{0\}$ 、 $\partial I^0 = \emptyset$ 。 $S(0) = I^0/\partial I^0 = \{0\}$ $\amalg *$ で、 $\pi_0(X, *)$ は X の弧状連結成分の集合である。
また

$$\pi_0(X, A, *) := \pi_0(X/A, *)$$

と約束する。

Definition 5.1.2. $(X, *)$ を基点付き空間、 $1 \leq i \leq n$ とする。
 $\alpha, \beta \in \Omega^n X = F(I^n, \partial I^n, (X, *))$ に対し、 $\alpha + i, \beta \in \Omega^n X$ を

$$(\alpha + i, \beta)(t_1, \dots, t_n) = \begin{cases} \alpha(t_1, \dots, t_{i-1}, t_i - 2t_i, t_{i+1}, \dots, t_n), & t_i \leq \frac{1}{2} \\ \beta(t_1, \dots, t_{i-1}, t_i - 1, t_{i+1}, \dots, t_n), & t_i \geq \frac{1}{2} \end{cases}$$

で定める。

4. 上の証明の 5 の $F + i, G \# \alpha_0 * \beta_0$ から $\alpha_1 * \beta_1 \sim \alpha$ へホモトピーであることを示すこと、つまり

$$\begin{aligned} & \bullet F + i, G \text{ は連続} \\ & \bullet (F + i, G)(\alpha, 0) = (\alpha_0 + \beta_0)(\alpha) \\ & \bullet (F + i, G)(\alpha, 1) = (\alpha_1 + \beta_1)(\alpha) \\ & \bullet (F + i, G)(1, t) = * \\ & \bullet (F + i, G)(1, t) = * \end{aligned}$$

であることを確かめよ。

Corollary 5.1.5. $\pi_1(X, *)$ は、鎖を $[\alpha] * [\beta] := [\alpha * \beta]$ により定めると群となる。

Definition 5.1.6. 上を群を定めると群 $\pi_1(X, *)$ を $(X, *)$ の基本群 (fundamental group) という。

Proposition 5.1.7. 集合 M に単位元をもつ二つの鎖 γ_1, γ_2 が与えられており、 e_1, e_2 をそれぞれ単位元とする。
さらに、任意の $a, b, c, d \in M$ に対し、次の交換律

$$(a \gamma_1 d) \gamma_2 (b \gamma_2 d)$$

が成り立つとする。

このとき、 $\gamma_1 = \gamma_2$ 、 $e_1 = e_2$ であり、この群は可換、結合的である。

Proof.

$$\begin{aligned} e_2 &= e_2 \gamma_2 e_2 \\ e_1 &= e_2 \gamma_1 e_2 \\ e_2 &= e_2 \gamma_1 e_2 \\ e_1 &= e_1 \gamma_1 \\ e_2 &= e_1 \gamma_1 \end{aligned}$$

である。 $e := e_1 = e_2$ とおく。

$a, b \in M$ に対し、

$$a \gamma_2 b = (a \gamma_2 e) \gamma_2 (e \gamma_2 b) = (a \gamma_2 e) \gamma_2 (e * a \gamma_1 b) = a \gamma_1 b$$

ゆえ二つの鎖は一致する。この群を「1」と書く。

$$a \cdot b = (a \cdot b) \cdot (a \cdot b) = b \cdot a$$

5.1 ホモトピー群

2. $I \rightarrow I \rightarrow I$ を

$$u(t) = \begin{cases} \frac{1}{2t}, & t \leq \frac{1}{2} \\ t + \frac{1}{2}, & \frac{1}{2} \leq t \leq \frac{1}{2} \\ t + \frac{1}{2}, & t \geq \frac{1}{2} \end{cases}$$

と定めると、 u は連続で $u(0) = 0$ 、 $u(1) = 1$ 、 $(\alpha_1 * (\alpha_2 * \alpha_3)) \circ u = (\alpha_1 * \alpha_2) * \alpha_3$ 。

3. $u: I \rightarrow I$ を

$$u(t) = \begin{cases} 2t, & t \leq \frac{1}{2} \\ 2(1-t), & t \geq \frac{1}{2} \end{cases}$$

$$H(s, t) = \begin{cases} 2s(1-t), & s \leq \frac{1}{2} \\ 2(1-s)(1-t), & s \geq \frac{1}{2} \end{cases}$$

と定めると、 $\alpha \circ H \# \alpha' \circ \alpha^{-1}$ から $c \sim \alpha$ のホモトピーを与える。

$(\alpha^{-1})^{-1} = \alpha = \alpha^{-1} * (\alpha^{-1})^{-1} = \alpha$ から α_1 のホモトピー $G: I^2 \rightarrow X$ を β_0 から $\beta_1 \sim \alpha$ へホモト

ピーとすると、 $F + G$ 、すなわち

$$F(2s, t) = \begin{cases} G(2s-1, t), & s \geq \frac{1}{2} \\ F(2s, t), & s \leq \frac{1}{2} \end{cases}$$

$\beta_1 \# \alpha_0 * \beta_0$ から $\alpha_1 * \beta_1$ へホモトピーを与える。

exercice 9. 1. 上の証明の 2 の $\alpha_1 * (\alpha_2 * \alpha_3) \circ u = (\alpha_1 * \alpha_2) * \alpha_3$ を確かめよ。

2. 上の証明の 3 の $\alpha \circ u = \alpha * c$ を示せ。

3. 上の証明の 4 の $\alpha \circ H \# \alpha' \circ \alpha^{-1}$ から $c \sim \alpha$ のホモトピーであることを確かめよ。

$\alpha \circ H$ は連続

$$H(s, 0) = (\alpha * \alpha^{-1})(s)$$

$$H(s, 1) = *$$

$$H(0, t) = u(t)$$

$$H(1, t) = 1-t+1 = 1$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

$$* = (I^1, t) = *$$

第 4 章

Fibration と Cofibration

4.1 Cofibration

4.2 Fibration

4.3 Lebesgue の補題

4.4 Hopf fibration

4.5 Puppe 列

第 5 章 ホモトピー群

$n = 1$ のときは $\alpha + \beta$ を $\alpha * \beta$ と書く。

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

である。

Lemma 5.1.3. 1. $f: X \rightarrow Y$ を基点付き写像とすると、 $f_*(\alpha + \beta) = f_*(\alpha) + f_*(\beta)$ 。

2. $1 \leq t < j \leq n$ とする。 $r: n \rightarrow m$ を t 番目と j 番目の成分を入れかえる (同相)

写像とすると、 $r^2(\alpha + \beta) = r^2(\alpha) + r^2(\beta)$ 。

3. $n \geq 2$ とする。 $\text{ad}: \Omega^n X \rightarrow \Omega^{n-1} X$ を Proposition 3.4.20 で与えられた同相写像

とすると、 $\text{ad}(\alpha + \beta) = \text{ad}(\alpha) + \text{ad}(\beta)$ 。

exercice 8. 上の 1 ($n = 1$ の場合だけでもよい)・2 ($n = 2$ の場合だけでもよい) を解

けよ。

Proposition 5.1.4. $\alpha, \alpha_1, \beta_1 \in \Omega^n X$ とする。次の成り立つ。ただし、 \sim は同相写像

としてホモトピーと見なすこと。

1. 連続写像 $u: I \rightarrow I$ が $u(0) = 0$ 、 $u(1) = 1$ をみたせば $\alpha \circ u$ 。

2. $(\alpha_1 * \alpha_2) * \alpha_3 \sim (\alpha_2 * \alpha_3) \cdot \alpha_1$ 。

3. $\alpha_1 * \alpha_2 \sim \alpha_2 * \alpha_1$ 。

4. $\alpha^{-1}(t) := \alpha(1-t)$ と定めると、 $\alpha * \alpha^{-1} \sim c \sim \alpha^{-1} * \alpha$ 。ただし c は基点への定値

写像。

5. $\alpha_0 \sim \alpha_1$ 、 $\beta_0 \sim \beta_1$ ならば $\alpha_0 * \beta_0 \sim \alpha_1 * \beta_1$ 。

Proof. 1. $H: I^2 \rightarrow I$ を $H(s, t) = (1-t)s + tu(s)$ (α と $u(s)$ を $t: 1-t$ に内分する

点) で定めると、 H は $(I, \partial I) \rightarrow (I, \partial I)$ の間のホモトピー (t がホモトピー

の \sim を与える。実際、

$$\begin{aligned} H(s, 0) &= s \\ H(s, 1) &= u(s) \\ H(0, t) &= tu(0) = 0 \\ H(1, t) &= 1-t+tu(1) \\ &= 1-t+t = 1 \end{aligned}$$

よって $\alpha \circ H$ が $\alpha \circ u$ と $\alpha \circ u$ の間のホモトピーを与える。

3.4 写像空間

を k 重ループ空間 (k th loop space) という。

$$\Omega^k X \cong F_k(S(b), X) \cong F_k(S^k, X)$$

である。

Proposition 3.4.20. X をコンパクト Hausdorff 空間とする。

$$F_*(\Omega^k X, Y) = F_*(X \vee S(b), Y)$$

$$F_*(\Omega^k X, Y) \cong F_*(X, \Omega^k Y)$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

Proof.

$$F_*(\Omega^k X, Y) = F_*(X, \Omega^k Y)$$

$$F_*(\Omega^k X, Y) \cong F_*(X, \Omega^k Y)$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

$$\Omega^k \Omega^l X \cong \Omega^{k+l} X$$

Corollary 5.1.9. $n \geq 2$ のとき、 $\pi_n(X, *)$ は、和を $[\alpha] + [\beta] = [\alpha + \beta]$ により定めると（この和は i にはよらず、さらに）アーベル群となる。また、群として $\pi_n(X, *) \cong \pi_1(\Omega^{n-1}X, *)$.

Proof. τ を 1 番目と i 番目の成分を入れかえる写像とすると、全単射

$$\pi_n(X, *) \xrightarrow{\tau^*} \pi_n(X, *) \xrightarrow{\text{ad}} \pi_1(\Omega^{n-1}X, *)$$

により $\text{ad}(\tau^*([\alpha + \beta])) = \text{ad}(\tau^*([\alpha])) * \text{ad}(\tau^*([\beta]))$ となるので、 $[\alpha] + [\beta] := [\alpha + \beta]$ と定めると、これは well-defined で、 $\pi_n(X, *)$ は群となり、上の全単射は群の同型である。 $([a] + [b]) + [c] = ([c] + [a]) + [b] = ([a] + [c]) + [b] = ([b] + [c]) + [a]$ であるから、 $[a] + [\beta] = [a] + [\beta]$ であり、この和は可換。□

Remark . $\tau^*([\alpha]) = -[\alpha]$ であることが示せる（いづれ機会があれば示す）。

Definition 5.1.10. 群 $\pi_n(X, *)$ を $(X, *)$ の n 次元ホモトピー群 (*nth homotopy group*) という。（1 次元ホモトピー群は基本群）。

Lemma 5.1.11. 1. 基点付き写像 $f: (X, *) \rightarrow (Y, *)$ は、写像

$$f_*: \pi_n(X, *) \rightarrow \pi_n(Y, *) , \quad f_*([\alpha]) = [f_*(\alpha)] = [f \circ \alpha]$$

を誘導する。 $n \geq 1$ のとき、これは準同型である。

2. $f \simeq g: (X, *) \rightarrow (Y, *)$ ならば $f_* = g_*: \pi_n(X, *) \rightarrow \pi_n(Y, *)$.

exercise 10. 証明せよ。（ヒント: Proposition 2.1.1 の基点付き版（認めてよい）と Lemma 5.1.3.1 を使う。）

Proposition 5.1.12. 1. $f: X \rightarrow Y, g: Y \rightarrow Z$ を基点付き写像とすると、

$$(gf)_* = g_* f_*: \pi_n(X, *) \xrightarrow{f_*} \pi_n(Y, *) \xrightarrow{g_*} \pi_n(Z, *)$$

2. 恒等写像 $\text{id}: X \rightarrow X$ は恒等写像を誘導する。

$$(\text{id})_* = \text{id}: \pi_n(X, *) \rightarrow \pi_n(X, *)$$

exercise 11.（定義からほぼ明らかだけど）証明せよ。

Remark .

$$\begin{aligned} \pi_0: ho((\mathbf{Top})_*) &\rightarrow (\mathbf{Set})_* \\ \pi_1: ho((\mathbf{Top})_*) &\rightarrow (\mathbf{Grp}) \end{aligned}$$

$n \geq 2$ のとき

$$\pi_n: ho((\mathbf{Top})_*) \rightarrow (\mathbf{Abel})$$

は関手である。

Lemma 5.1.13. $f: (X, *) \rightarrow (Y, *)$ を基点付き写像とする。 f の誘導する写像

$$f_*: \Omega^k X = F((I^k, \partial I^k), (X, *)) \rightarrow F((I^k, \partial I^k), (Y, *)) = \Omega^k Y$$

を $\Omega^k f$ と書く: $(\Omega^k f)(\alpha) = f \circ \alpha$. このとき次は可換:

$$\begin{array}{ccc} \pi_n(X, *) & \xrightarrow{f_*} & \pi_n(Y, *) \\ \text{ad} \Big\downarrow \cong & & \cong \Big\downarrow \text{ad} \\ \pi_1(\Omega^{n-1}X, *) & \xrightarrow{(\Omega^{n-1}f)_*} & \pi_1(\Omega^{n-1}Y, *) \end{array}$$

Remark .

$$\begin{array}{ccc} \pi_n(X, *) & \xrightarrow{f_*} & \pi_n(Y, *) \\ \text{ad} \Big\downarrow \cong & & \cong \Big\downarrow \text{ad} \\ \pi_k(\Omega^{n-k}X, *) & \xrightarrow{(\Omega^{n-k}f)_*} & \pi_k(\Omega^{n-k}Y, *) \end{array}$$

Definition 5.1.14. $(X, A, *)$ を基点付き空間対, $1 \leq i \leq n$ とする。

$\alpha, \beta \in F((I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *))$ に対し、 $\alpha + \beta \in F((I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *))$ を

$$(\alpha + \beta)(t) = \begin{cases} \alpha(t_1, \dots, t_{i-1}, 2t_i, t_{i+1}, \dots, t_{n+1}), & t_i \leq \frac{1}{2} \\ \beta(t_1, \dots, t_{i-1}, 2t_i - 1, t_{i+1}, \dots, t_{n+1}), & t_i \geq \frac{1}{2} \end{cases}$$

で定める

Remark .

$$\begin{aligned} J^n &= (\partial I^n \times I) \cup (I^n \times \{0\}) \subset I^n \times I \\ J^0 &= \{0\} \end{aligned}$$

であつた。上の定義で $i \leq n$ というのは $n+1$ のタイプではない。最後の座標は別扱い。

exercise 12. $\alpha + \beta \in F((I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *))$ であること、つまり

$$\bullet \quad \alpha + \beta: I^{n+1} \rightarrow X \text{ は連続}$$

- $t \in \partial I^{n+1}$ なら $(\alpha + \beta)(t) \in A$
- $t \in J^n$ なら $(\alpha + \beta)(t) = *$

であることを確かめよ。

基点付き空間対 $(X, A, *)$ に対し、空間 $P(X, A)$ を

$$P(X, A) := F(I, \partial I, J^0), (X, A, *)$$

により定める。 $P(X, A)$ の元は、 X の道 $I: I \rightarrow X$ で、 $l(0) = *, l(1) \in A$ を満たすものである。

随伴 $F(I, F(I^n, X)) \cong F(I^{n+1}, X) \cong F(I^n, F(I, X))$ の制限により全単射

$$F((I, \partial I, J^0), (\Omega^n X, \Omega^n A, *)) \subset F(I, F(I^n, X))$$

$$\cong \cong F((I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *)) \subset F(I^n, F(I, X))$$

$$\cong \cong F((I^n, \partial I^n), (P(X, A), *)) \subset F(I^n, F(I, X))$$

及び

$$[(I, \partial I, J^0), (\Omega^n X, \Omega^n A, *)] = \pi_1(\Omega^n X, \Omega^n A, *)$$

$$\cong \cong [([I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *)] = \pi_{n+1}(X, A, *)$$

が得られ、これらの全単射は $+$ を保つことが分かる。

Definition 5.1.15. $n \geq 1$ のとき、 $\pi_{n+1}(X, A, *)$ は、和を $[\alpha] + [\beta] = [\alpha + \beta]$ により定めると群となる。さらに、 $n \geq 2$ のときはアーベル群となる。これを $n+1$ 次元相対ホモトピー群あるいは空間対の $n+1$ 次元ホモトピー群という。

群として $\pi_{n+1}(X, A, *) \cong \pi_n(P(X, A), *)$ である。さらに $(n \geq 1$ のときは) $\pi_1(\Omega^n X, \Omega^n A, *)$ も群となり $\pi_{n+1}(X, A, *) \cong \pi_1(\Omega^n X, \Omega^n A, *)$.

Remark . 射影 $I^{n+1} \hookrightarrow I^{n+1}/J^n$ 及び Lemma 3.2.8 により同型

$$\begin{aligned} \pi_{n+1}(X, A, *) &= [(I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *)] \\ &\cong [([I^{n+1}/J^n, \partial I^{n+1}/J^n], (X, A)), *] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\cong [(D(n+1), S(n)), (X, A)], \\ &\cong [(D^{n+1}, S^n), (X, A)], \end{aligned}$$

が得られる。

Lemma 5.1.16. 1. 基点付き空間対の写像 $f: (X, A, *) \rightarrow (Y, B, *)$ は、写像

$$f_*: \pi_{n+1}(X, A, *) \rightarrow \pi_{n+1}(Y, B, *) , \quad f_*([\alpha]) = [f_*(\alpha)] = [f \circ \alpha]$$

を誘導する。 $n \geq 1$ のとき、これは準同型である。

2. $\pi_{n+1}(X, *, *) = \pi_{n+1}(X, *)$ である。よって包含 $(X, *, *) \rightarrow (X, A, *)$ により写像

$$\pi_{n+1}(X, *) \rightarrow \pi_{n+1}(X, A, *)$$

が定まる。

3. $f \simeq g: (X, A, *) \rightarrow (Y, B, *)$ ならば $f_* = g_*: \pi_{n+1}(X, A, *) \rightarrow \pi_n(Y, B, *)$.

Proposition 5.1.17. 1. $f: (X, A, *) \rightarrow (Y, B, *)$, $g: (Y, B, *) \rightarrow (Z, C, *)$ を基点付き空間対の写像とすると、

$$(gf)_* = g_* f_*: \pi_{n+1}(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_{n+1}(Y, B, *) \xrightarrow{g_*} \pi_{n+1}(Z, C, *)$$

2. 恒等写像 $\text{id}: X \rightarrow X$ は恒等写像を誘導する。

$$(\text{id})_* = \text{id}: \pi_{n+1}(X, A, *) \rightarrow \pi_{n+1}(X, A, *)$$

Lemma 5.1.18. $f: (X, A, *) \rightarrow (Y, B, *)$ を基点付き空間対の写像とする。このとき次は可換:

$$\begin{array}{ccc} \pi_{n+1}(X, A, *) & \xrightarrow{f_*} & \pi_{n+1}(Y, B, *) \\ \text{ad} \Big\downarrow \cong & & \cong \Big\downarrow \text{ad} \\ \pi_1(\Omega^n X, \Omega^n A, *) & \xrightarrow{(\Omega^n f)_*} & \pi_1(\Omega^n Y, \Omega^n B, *) \end{array}$$

Definition 5.1.19. $I^n \times \{1\}$ への制限により得られる写像

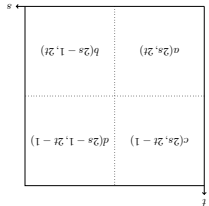
$$F((I^{n+1}, \partial I^{n+1}, J^n), (X, A, *)) \longrightarrow F((I^n, \partial I^n), (A, *))$$

$$\alpha \longmapsto \alpha|_{I^n \times \{1\}}$$

はホモトピー集合の間の写像

$$\partial: \pi_{n+1}(X, A, *) \rightarrow \pi_n(A, *) , \quad \partial([\alpha]) = [\alpha|_{I^n \times \{1\}}]$$

□



$$\begin{aligned} \left\{ \begin{aligned} &a(2a, 2b), \dots, \\ &c(2a, 2b-1), \dots, \\ &b(2a-1, 2b), \dots, \\ &d(2a-1, 2b-1), \dots, \end{aligned} \right\} &= \left\{ \begin{aligned} &a(2a-1, 2b), \dots, \\ &b(2a, 2b-1), \dots, \\ &c(2a-1, 2b), \dots, \\ &d(2a, 2b-1), \dots, \end{aligned} \right\} \\ \left\{ \begin{aligned} &a(2a, 2b), \dots, \\ &b(2a-1, 2b), \dots, \\ &c(2a, 2b-1), \dots, \\ &d(2a-1, 2b-1), \dots, \end{aligned} \right\} &= \left\{ \begin{aligned} &a(2a, 2b), \dots, \\ &b(2a-1, 2b), \dots, \\ &c(2a, 2b-1), \dots, \\ &d(2a-1, 2b-1), \dots, \end{aligned} \right\} \end{aligned}$$

Proof. $t = 2$ の場合を示す。

$$(a+b+c+d)(a, 2b, \dots) = (a+b+c+d)(a, 2b, \dots)$$

Lemma 5.1.8. $(X, *)$ を基点付き空間。 $1 < i \leq n$ とする。 $a, b, c, d \in \Omega^i X$ に対し、

□

$$(a \cdot b) \cdot c = (a \cdot (b \cdot c)) = (a \cdot b) \cdot (c \cdot d) = (a \cdot b) \cdot (c \cdot d) = (a \cdot b) \cdot (c \cdot d)$$

$$\begin{aligned} \dots &\xrightarrow{f_*} A_{n+1} \xrightarrow{f_*} A_n \xrightarrow{f_*} \dots \\ &\xrightarrow{f_*} A_{n+1} \xrightarrow{f_*} A_n \xrightarrow{f_*} \dots \end{aligned}$$

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

Definition 5.2.1. 基点付き集合の間の基点を保つ写像 $f: A \rightarrow B$ に対し、 $f^{-1}(a)$ を

$$\begin{aligned} \pi_1(\Omega^1 X, \Omega^1 A, *) &\xrightarrow{\partial} \pi_0(\Omega^0 X, \Omega^0 A, *) \\ \cong \Big\downarrow \cong & \\ \pi_{n+1}(X, A, *) &\xrightarrow{\partial} \pi_n(A, *) \end{aligned}$$

Lemma 5.2.21. 次の可換:

$$\begin{aligned} \pi_{n+1}(X, A, *) &\xrightarrow{\partial} \pi_n(A, *) \\ \cong \Big\downarrow \cong & \\ \pi_{n+1}(Y, B, *) &\xrightarrow{\partial} \pi_n(B, *) \end{aligned}$$

Proof. $f: I^n \rightarrow I^{n+1}$ により定めると、 $f([a]) = [a \circ f]$ である。

$$\begin{aligned} \pi_{n+1}(X, A, *) &\xrightarrow{\partial} \pi_n(A, *) \\ \cong \Big\downarrow \cong & \\ \pi_{n+1}(Y, B, *) &\xrightarrow{\partial} \pi_n(B, *) \end{aligned}$$

□

Proposition 5.1.20. $f: (X, A, *) \rightarrow (Y, B, *)$ を基点付き空間対の写像とする。このとき

次は可換:

を定める。これを誘導写像という。

$$\begin{aligned} \pi_1(A, *) &\xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *) \\ &\xrightarrow{f_*} \pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *) \end{aligned}$$

が可換であることを示す。

Proof. まず

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

を可換にする。次は可換:

$$\pi_1(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_1(X, A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(A, *) \xrightarrow{f_*} \pi_0(X, *)$$

□

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

基点付き集合の間の基点を保つ写像の列

Proposition A.4.2. X, Y を位相空間, $B \subset Y$ を部分空間, $i: B \rightarrow Y$ を包含写像とする. このとき,

写像 $f: X \rightarrow B$ が連続 \Leftrightarrow 合成 $i \circ f: X \rightarrow Y$ が連続.

exercise 16. 証明せよ.

Proposition A.4.3. X を位相空間, $X = F_1 \cup F_2$, F_1, F_2 は閉集合とする. また, Y を位相空間, $f: X \rightarrow Y$ を写像とする. このとき, $f|_{F_i}: F_i \rightarrow Y$ ($i = 1, 2$) が連続ならば f は連続である.

exercise 17. 証明せよ.

A.5 直積空間

Definition A.5.1. $\{(X_\lambda, \mathcal{O}_\lambda)\}_{\lambda \in A}$ を位相空間の族とする. 直積集合 $\prod_{\lambda \in A} X_\lambda$ に, 部分集合の族

$$\bigcup_{\lambda \in A} \{p_\lambda^{-1}(O) \mid O \in \mathcal{O}_\lambda\}$$

が生成する位相 (この位相を直積位相 と言う) をいれた位相空間を, 族 $\{(X_\lambda, \mathcal{O}_\lambda)\}_{\lambda \in A}$ の直積空間または積位相による直積空間という. ただし $p_\lambda: \prod X_\lambda \rightarrow X_\lambda$ は標準射影. 直積集合には普通とくにことわらなければ直積位相はいれる.

直積位相でよく使う/大事なのは次の性質である.

Theorem A.5.2. $\{X_\lambda\}_{\lambda \in A}$ を位相空間の族, $X = \prod_{\lambda \in A} X_\lambda$ を直積空間, A を位相空間とする.

- 各 $\lambda \in A$ に対し連続写像 $f_\lambda: A \rightarrow X_\lambda$ が与えられているとする. このとき連続写像 $f: A \rightarrow X$ で, 全ての λ に対し $p_\lambda \circ f = f_\lambda$ をみたすものがただひとつ存在する.
- $f: A \rightarrow X$ を写像とする.
 f が連続であるための必要十分条件は全ての λ に対し $p_\lambda \circ f: A \rightarrow X_\lambda$ が連続となることである.

- exercise 18.
- 直積空間の位相は, 全ての $\lambda \in A$ に対し p_λ が連続となるような, 最弱の位相であることを示せ.
 - p_λ は開写像であることを示せ.
 - p_λ が閉写像とはならないような例を挙げよ.

- Theorem A.5.2 を証明せよ.

A.6 商空間

Definition A.6.1. (X, \mathcal{O}_X) を位相空間, Y を集合, $f: X \rightarrow Y$ を写像とする. Y の部分集合族

$$\mathcal{O}_f = \{O \subset Y \mid f^{-1}(O) \in \mathcal{O}_X\}$$

は Y に位相を与える. この位相を f による等化位相 といい, 位相空間 (Y, \mathcal{O}_f) を f による等化空間 という.

Definition A.6.2. 関係 \sim を位相空間 X 上の同値関係とする. 商集合 X/\sim に, 自然な射影 $\pi: X \rightarrow X/\sim$ による等化位相を与えたものを同値関係 \sim による商空間 という. 定義により, 「 $O \subset X/\sim$ が開集合 $\Leftrightarrow \pi^{-1}(O)$ が開集合」である.

Definition A.6.3. X を位相空間, $A \subset X$ を空でない部分空間とする. $A \times A \subset X \times X$ の生成する同値関係による商空間を部分空間 A を一点に縮めた空間 と言い, X/A と書く.

Remark. $A \times A \subset X \times X$ の生成する同値関係とは, $A \times A$ を含む最小の同値関係 ($A \times A$ を含む同値関係全ての共通部分).

具体的に言えば, $A \times A \cup \Delta(X)$, あるいは

$$x \sim y \Leftrightarrow x = y \text{ または } x, y \in A$$

等化位相, 商空間でよく使う/大事なのは次の性質である.

Theorem A.6.4. X, Z を位相空間, Y を集合, $f: X \rightarrow Y$ を写像とし, Y に f による等化位相を入れる. $g: Y \rightarrow Z$ を写像とする.

このとき g が連続であるための必要十分条件は $g \circ f: X \rightarrow Z$ が連続であることである.



Theorem A.6.5. X, Y を位相空間, \sim を X 上の同値関係, X/\sim を商空間, $\pi: X \rightarrow X/\sim$ を自然な射影とする.

$f: X \rightarrow Y$ を写像とし, 次が可換であるとする (Proposition A.2.4a 参照).



このとき, \bar{f} が連続であるための必要十分条件は f が連続であることである.

- exercise 19.
- Definition A.6.1 の \mathcal{O}_f は位相であることを示せ.
 - Definition A.6.1 で, f による等化位相は, f を連続にする最強の位相であることを示せ.
 - Theorem A.6.4 を証明せよ.
 - Theorem A.6.5 を証明せよ.

A.7 ハウスドルフ空間

Definition A.7.1. 位相空間 X が Hausdorff (ハウスドルフ) 空間 である \Leftrightarrow 任意の異なる 2 点 $x, y \in X$ に対し, x の近傍 U と y の近傍 V で, $U \cap V = \emptyset$ となるものが存在する.

exercise 20. 位相空間 X が Hausdorff 空間である \Leftrightarrow 任意の異なる 2 点 $x, y \in X$ に対し, x を含む開集合 O と y を含む開集合 O' で, $O \cap O' = \emptyset$ となるものが存在する.

Example A.7.2. 距離空間は Hausdorff 空間である. 実際 X を距離空間, $x, y \in X$, $x \neq y$ すると, $\varepsilon = d(x, y)/2 > 0$ で, $U_\varepsilon(x) \cap U_\varepsilon(y) = \emptyset$.

Theorem A.7.3. Hausdorff 空間において, 1 点が開集合である.

Theorem A.7.4. Hausdorff 空間の部分空間も Hausdorff.

もう少し一般的に次が成り立つ.

Proposition A.7.5. X を位相空間, Y を Hausdorff 空間とする. 連続な単射 $f: X \rightarrow Y$ が存在すれば X も Hausdorff.

Proof. $a, b \in X$, $a \neq b$ とする. f は単射だから $f(a) \neq f(b)$ である. Y は Hausdorff だから $f(a)$ の近傍 U と, $f(b)$ の近傍 V で $U \cap V = \emptyset$ となるものがある. f は連続なので $f^{-1}(U)$, $f^{-1}(V)$ はそれぞれ a, b の近傍で, $f^{-1}(U) \cap f^{-1}(V) = f^{-1}(U \cap V) = f^{-1}(\emptyset) = \emptyset$.

$f^{-1}(\emptyset) = \emptyset$. □

Theorem A.7.6. X, Y を位相空間とする. このとき $X \times Y$ が Hausdorff $\Leftrightarrow X, Y$ ともに Hausdorff.

Remark. 無限個の直積に対しても同様なことが成り立つ. 証明もほぼ同じ.

Theorem A.7.7. X を位相空間とする. このとき, X が Hausdorff \Leftrightarrow 対角線集合 $\Delta = \{(x, x) \mid x \in X\}$ が $X \times X$ の閉集合.

Corollary A.7.8. X を位相空間, Y を Hausdorff 空間, $A \subset X$ とし, $f, g: X \rightarrow Y$ を連続写像とする. このとき次が成り立つ.

- X の部分集合

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

は閉集合である.

- f と g が部分集合 A 上一致すれば, A^c 上一致する.

Example A.7.9. \mathbb{R} を 1 次元ユークリッド空間とする. 連続関数 $f, g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ が \mathbb{Q} 上一致するならば $f = g$ である.

Corollary A.7.10. X を位相空間, Y を Hausdorff 空間とする. 写像 $f: X \rightarrow Y$ が連続ならばグラフ

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

は $X \times Y$ の閉集合.

A.8 コンパクト空間

Definition A.8.1. 1. 位相空間 X がコンパクト (compact) である $\Leftrightarrow X$ の任意の開被覆が有限部分被覆をもつ.
2. 位相空間 X の部分集合 A がコンパクトである \Leftrightarrow 部分空間 A がコンパクトである.

Remark. コンパクト Hausdorff 空間のことをコンパクト といい, この定義 A.8.1 の条件をみたす空間を準コンパクト (quasi-compact) ということもある.

Proposition A.8.2. $A_1, A_2 \subset X$ がコンパクトならば $A_1 \cup A_2$ もコンパクトである.

Theorem A.8.3. コンパクト空間の開部分集合はコンパクトである.

である.

Proof. 右作用の場合のみ示す.

$$1. x = x \cdot e \text{ かつ } x \sim x.$$

$$2. x \sim y \text{ かつ } x \sim x. x = y \cdot g \text{ となる } g \in G \text{ がある. } y = y \cdot e = y \cdot (g \cdot g^{-1}) = (y \cdot g) \cdot g^{-1} = x \cdot g^{-1} \cdot g = x.$$

$$3. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$4. (y \cdot g) \cdot g^{-1} = y \cdot (g \cdot g^{-1}) = y \cdot e = y.$$

$$5. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$6. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$7. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$8. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$9. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$10. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$11. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$12. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$13. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$14. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$15. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$16. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$17. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$18. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$19. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$20. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$21. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$22. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$23. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$24. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$25. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$26. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$27. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$28. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$29. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$30. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$31. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$32. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$33. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$34. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$35. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$36. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$37. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$38. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$39. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$40. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$41. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$42. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$43. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$44. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$45. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$46. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1} \cdot h) = (x \cdot g) \cdot g^{-1} \cdot h = y \cdot g^{-1} \cdot h = y.$$

$$47. x \sim y \text{ かつ } y \sim z \text{ となる } z = z \cdot h \text{ となる } h \in G \text{ がある. このとき } x \cdot h = x \cdot (g \cdot g^{-1}$$