

Es. 1: X e Y sono omotopicamente equivalenti, infatti

S^m è un retratto per def. di entrambi tramite l'applicazione $R: X \times [0,1] \rightarrow X$

$$(p, t) \mapsto tp + \frac{(1-t)}{\|p\|} p$$

e analogam. per Y . Quindi sia X sia Y sono omotopicam. equivalenti a S^m . Si può vedere anche direttam.

usando $f: X \rightarrow Y$ e $g: Y \rightarrow X$

$$p \mapsto p/\|p\| \qquad p \mapsto p/\|p\|$$

e verificando che $g \circ f$ e $f \circ g$ sono omotope alle rispettive identità (l'omotopia è data proprio da R).

In realtà X e Y sono anche omeomorfe: qual è un omeomorfismo?

Es. 2: Sappiamo che in generale se f e g sono omotope

c'è un cammino γ da $f(a)$ a $g(a)$ tale che

$$g_* = \gamma_{\#} \circ f_*$$

Se $f(a) = g(a)$ allora γ è un cammino chiuso, e abb.:

$$g_* : \pi_1(X, a) \rightarrow \pi_1(Y, f(a))$$

$$f_* : \pi_1(X, a) \rightarrow \pi_1(Y, f(a))$$

$$\gamma_{\#} : \pi_1(Y, f(a)) \rightarrow \pi_1(Y, f(a))$$

$$[\alpha] \mapsto [i(\gamma) * \alpha * \gamma] =$$

$$= [i(\gamma)] \cdot [\alpha] \cdot [\gamma] = [\gamma]^{-1} \cdot [\alpha] \cdot [\gamma]$$

cioè $\gamma_{\#}$ è il coniugio per l'elem. $i(\gamma)$ nel gruppo $\pi_1(Y, f(a))$. Da $g_x = \gamma_{\#} \circ f_x$ segue che le immagini di f_x e g_x sono sottogruppi coniugati,

perché
$$\text{Im}(g_x) = [\gamma]^{-1} \cdot (\text{Im}(f_x)) \cdot [\gamma]$$
.

Es. 3: 1) Consid. il quoziente solito $\pi: \mathbb{R}^{m+1} \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{P}_{\mathbb{R}}^m$

Allora A_i è l'immagine dell'aperto saturo

$$\tilde{A}_i = \left\{ (x_0, \dots, x_m) \in \mathbb{R}^{m+1} \setminus \{0\} \mid x_i \neq 0 \right\}$$

quindi A_i è aperto in $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^m$.

Un omeom. è dato da $\varphi: [x_0, \dots, x_m] \mapsto \left(\frac{x_0}{x_i}, \dots, \frac{x_{i-1}}{x_i}, \frac{x_{i+1}}{x_i}, \dots, \frac{x_m}{x_i} \right)$.

Verifichiamo che è ben definita e un omeomorfismo.

Def.
$$\tilde{\varphi}: \tilde{A}_i \longrightarrow \mathbb{R}^m$$

$$(x_0, \dots, x_m) \longmapsto \left(\frac{x_0}{x_i}, \dots, \frac{x_{i-1}}{x_i}, \frac{x_{i+1}}{x_i}, \dots, \frac{x_m}{x_i} \right)$$

Osserviamo che A_i è il quoziente di \tilde{A}_i per la stessa relaz. di equivalenza solita su $\mathbb{R}^{m+1} \setminus \{0\}$, si verifica subito che $\tilde{\varphi}$ passa al quoziente $\tilde{A}_i \rightarrow A_i$ e induce proprio φ .

$$\tilde{A}_i \xrightarrow{\tilde{\varphi}} \mathbb{R}^m$$

$$\downarrow \quad \nearrow \varphi$$

$$A_i$$

Quindi φ è ben def. e continua.

L'inversa di φ è $(x_{0,-}, x_{i-1}, x_{i+1,-}, x_m) \mapsto [x_{0,-}, x_{i-1}, 1, x_{i+1,-}, x_m]$
 che è ovviamente continua, essendo la composizione di π con Happl.

$$(x_{0,-}, x_{i-1}, x_{i+1,-}, x_m) \mapsto (x_{0,-}, x_{i-1}, 1, x_{i+1,-}, x_m) \in \mathbb{R}^{n+1} \setminus \{0\}$$

che è continua.

(2) Visto che A_i è aperto, $H_i = \mathbb{P}_{\mathbb{R}}^n \setminus A_i$ è chiuso.

Un omeom. con $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^{n-1}$ è dato da

$$[x_{0,-}, x_{i-1}, 0, x_{i+1,-}, x_m] \mapsto [x_{0,-}, x_{i-1}, x_{i+1,-}, x_m]$$

Il fatto che sia ben def. ^{e continua} si dimostra come nel punto

precedente, facendo passare al quoziente l'applicaz.

$$(x_{0,-}, x_{i-1}, 0, x_{i+1,-}, x_m) \mapsto [x_{0,-}, x_{i-1}, x_{i+1,-}, x_m]$$

$$\text{L'inversa è } [x_{0,-}, x_{i-1}, x_{i+1,-}, x_m] \mapsto [x_{0,-}, x_{i-1}, 0, x_{i+1,-}, x_m]$$

anch'essa è ben def. e continua col metodo di prima.

(3) Sappiamo che $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^n$ è T2, quindi $\{[0_{i,-}, 0_{i+1,-}, 1, 0_{i+1,-}, 0]\}$ è

chiuso, e B_i è aperto.

Osserviamo che $[0_{i,-}, 0_{i+1,-}, 1, 0_{i+1,-}, 0]$ è in A_i , da cui $\mathbb{P}_{\mathbb{R}}^n = A_i \cup B_i$.

(4) $A_i \cap B_i = A_i \setminus \underbrace{[0_{i,-}, 0_{i+1,-}, 1, 0_{i+1,-}, 0]}$ è omeomorfo a $\mathbb{R}^n \setminus \{\text{punto}\}$,

anzi il punto che corrisponde a \uparrow è proprio $0 \in \mathbb{R}^n$ tramite

l'omeom. di prima $A_i \rightarrow \mathbb{R}^n$.

(5) Una deformazione è data da

$$B_i \times [0,1] \longrightarrow B_i$$

$$([x_{0,-}, x_n], t) \longmapsto [x_{0,-}, x_{i-1}, tx_i, x_{i+1}, \dots, x_n]$$

(6) Lo svolgimento con \mathbb{C} al posto di \mathbb{R} è identico.

(7) Per induzione su n : $\mathbb{P}_{\mathbb{C}}^0 = \{\text{punto}\}$ è semplicemente connesso.

Passo induttivo $n-1 \rightsquigarrow n$
($n \geq 1$) A_i per $\mathbb{P}_{\mathbb{C}}^n$ è omeomorfo a

\mathbb{C}^n quindi è semplicemente connesso. Invece B_i ha H_i come retrato per def., e H_i è omeomorfo a $\mathbb{P}_{\mathbb{C}}^{n-1}$ quindi H_i è semplicemente connesso per ipotesi induttiva.

Infine $A_i \cap B_i$ è omeomorfo a $\mathbb{C}^n \setminus \{0\}$ che è connesso per archi e non vuoto (ric. $n \geq 1$).

Conclusione: $\mathbb{P}_{\mathbb{C}}^n$ è semplicemente connesso $\forall n \geq 0$.

(8) Fallisce il passo induttivo $0 \rightsquigarrow 1$ perché in questo caso $A_i \cap B_i$ è omeomorfo a $\mathbb{R} \setminus \{0\}$ che è non vuoto ma non connesso per archi.

Es. 4: Per induzione su $n = |Y|$. Se $n=0$ allora $\mathbb{R}^n \setminus Y = \mathbb{R}^n$ che è sempl. connesso.

Passo induttivo $n-1 \rightsquigarrow n$ ($n \geq 1$):

Sia $Y = \{y_{1,-}, y_m\}$ e $Y' = \{y_{1,-}, y_{m-1}\}$.

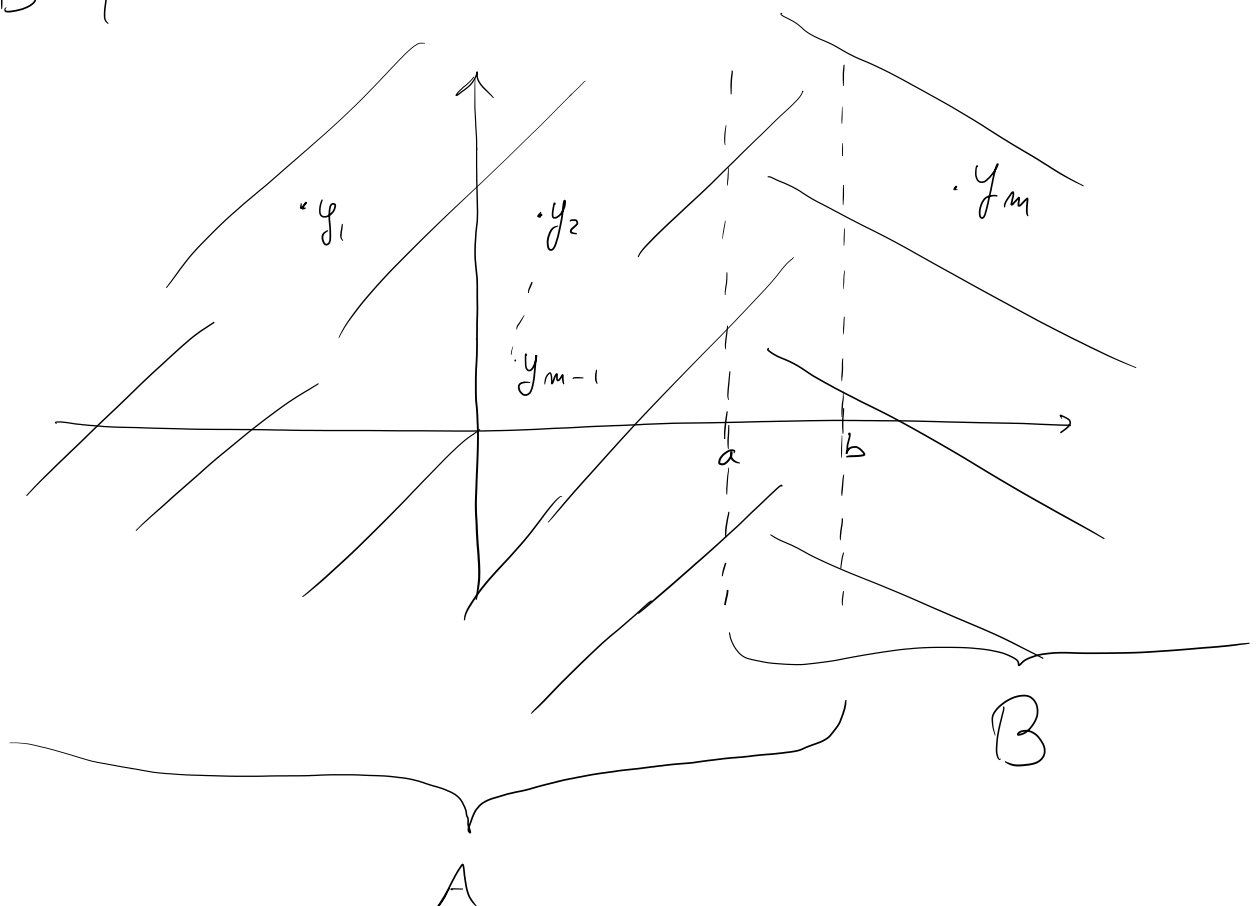
Possiamo supporre che l'ultima coordinata di y_m sia strettam.
più grande delle ultime coordinate di $y_{1,-}, y_{m-1}$ (a meno
di cambiare l'ordine di $y_{1,-}, y_m$ e ruotare l'insieme Y , in
modo che ci sia un punto con l'ultima coordinata più grande
dell'ultima coordinata di tutti gli altri).

Siano $a, b \in \mathbb{R}$ tali che che l'ultima coord. di y_m è $> b$,
e l'ultima coordinata di $y_{1,-}, y_{m-1}$ è sempre $< a$.

Decomponiamo $X = \mathbb{R}^m \setminus Y$ in:

$$A = \left\{ (x_{1,-}, x_m) \in X \mid x_m < b \right\}$$

$$B = \left\{ \text{---} \mid x_m > a \right\}$$



Allora $A \cup B = X$, $A \cap B = \mathbb{R}^{m-1} \times [a, b]$ è non vuoto e connesso per archi; A è omeomorfo a $\mathbb{R}^m \setminus Y'$

(basta "rialungare" la striscia aperta fra a e b fino a riottenere tutto il semispazio alla destra di a) e analogam. B è omeomorfo a $\mathbb{R}^m \setminus \{\text{un punto}\}$.

Per induzione A è semplicemente connesso.

A lezione abb. visto che B ha S^{m-1} come retracts per deformazione; visto che $m \geq 3$ abb. S^{m-1} è semplicem. connesso, quindi B è sempl. connesso. Dal teo. di

Seifert-Van Kampen segue che X è sempl. connesso.

Es. 5: Sia X l'insieme dell'esercizio, e poniamo

$$A = X \cap B_1(0)$$

$$B = X \setminus \overline{B_{1/2}(0)}$$

Visto che $B_1(0)$ e $\mathbb{R}^3 \setminus \overline{B_{1/2}(0)}$ ricoprono \mathbb{R}^3 e sono aperti, i sottos. A e B sono ap. in X e $X = A \cup B$.

$$\text{Osserviamo: } X = \underbrace{(\mathbb{R}^2 \times \{0\})}_{C_1} \cup \underbrace{(\mathbb{R} \times \{0\} \times \mathbb{R})}_{C_2} \cup \underbrace{(\{0\} \times \mathbb{R}^2)}_{C_3} \cup S^2.$$

Allora $A = \underbrace{C_1}_{C_1 \cup C_2 \cup C_3} \cap B_1(0)$ ed è stellato in $0 \in \mathbb{R}^3$,

quindi A è contrattile e semplicem. connesso.

Invece per ogni punto $b \in B$ anche il segmento da b al normalizzato $b/\|b\|$ è tutto contenuto in B , quindi B ha come retracts per def. S^2 , tramite

$$R: B \times [0,1] \rightarrow B$$
$$(b, t) \mapsto tb + (1-t) \frac{b}{\|b\|}$$

Visto che S^2 è semplicem. connesso, segue che anche B è sempl. connesso.

Per applicare il teo. di Seifert-Van Kampen rimane da verificare che $A \cap B$ è connesso per archi. Siano allora

$p, q \in A \cap B$. Sia $D = \{a \in \mathbb{R}^3 \mid \frac{1}{2} < \|a\| < 1\}$,

allora $A \cap B = (C_1 \cap D) \cup (C_2 \cap D) \cup (C_3 \cap D)$.

Inoltre $C_i \cap D$ è omeomorfo alla corona circolare dei punti di \mathbb{R}^2 di norma in $]\frac{1}{2}, 1[$, quindi $C_i \cap D$ è con.

per archi. Infine $C_1 \cap D$ interseca $C_2 \cap D$ quindi l'unione è connessa per archi, e $(C_1 \cap D) \cup (C_2 \cap D)$ interseca $(C_3 \cap D)$, quindi l'unione (che è $A \cap B$) è connessa per archi.

Es. 6: $p|_{[a,b]} : [a,b] \rightarrow p([a,b])$ è biettiva e continua

da un compatto in un T_2 , quindi è un omeomorfismo
e manda $]a,b[$ in $p(I)$, quindi:

$$p|_I : I \rightarrow p(I)$$

è un omeomorfismo.