

2 - Omotopia. [S 1.3-1.4, 3.3-3.4, M2.C, C.7, TC.1]

(8)

Dati due spazi topologici X, Y e due mappe $f, g: X \rightarrow Y$, si dice che f è omotopa a g (scritto $f \simeq g$) se esiste una mappa $F: X \times I \rightarrow Y$, tale che $F|_{X \times \{0\}} = f$ e $F|_{X \times \{1\}} = g$, che si dice omotopia da f a g (scritto $F: f \simeq g$). La relazione di omotopia in $C^0(X, Y)$ è una relazione di equivalenza. \mathcal{H} è una categoria i cui oggetti sono gli spazi topologici e i cui morfismi sono le classi di omotopia di mappe. Due spazi topologici X, Y equivalenti in questa categoria, cioè tali che esistano mappe $f: X \rightarrow Y$, $g: Y \rightarrow X$ con $gf \simeq 1_X$, $fg \simeq 1_Y$, si dicono omotopicamente equivalenti o dello stesso tipo d'omotopia (scritto $X \simeq Y$) e g è detta inversa omotopica di f (e viceversa).

Una generalizzazione della nozione di omotopia è la seguente: siano $f, g: X \rightarrow Y$ mappe tali che, per un certo $A \subset X$, sia $f|_A = g|_A$; un'omotopia $F: f \simeq g$ si dice relativa ad A (scritto $F: f \simeq g \text{ rel } A$) se, per ogni $t \in I$, $F|_{A \times \{t\}} = f|_A = g|_A$.

Un sottospazio $A \subset X$ si dice retrato di X se esiste una mappa (retrazione) $r: X \rightarrow A$ tale che $r|_A = 1_A$; si dice retrato per deformazione se $ir \simeq 1_X$, dove $i: A \rightarrow X$ è la mappa d'inclusione; si dice retrato forte per deformazione se $ir \simeq 1_X \text{ rel } A$. È immediato che, se A è un retratto per deformazione di X , allora $A \simeq X$.

Esempi

(2.1) S^n , come sottospazio di $E^{n+1} - \{0\}$, ne è retratto forte per deformazione: definiamo

$$\begin{array}{ccc} r: E^{n+1} - \{0\} & \longrightarrow & S^n \\ X & \longmapsto & \frac{X}{\|X\|} \end{array}$$

ed

$$F : (E^n - \{0\}) \times I \longrightarrow E^n - \{0\}$$

$$(x, t) \longmapsto \frac{x}{1+t(\|x\|-1)} ;$$

risulta $F : E^n - \{0\} \simeq \text{id}$ rel S^n .

(2.2) Analogamente si dimostra che S^1 ha lo stesso tipo d'omotopia di una corona circolare e di un toro pieno.

(2.3) Si chiamano contrattibili tutti gli spazi topologici aventi lo stesso tipo d'omotopia di un punto; ne sono esempi E^n , D^n , e qualsiasi albero (grafo connesso privo di circuiti).

(2.4) È contrattibile anche il seguente "spazio a fettine" $X \subset E^2$:

$$X = (I \times \{0\}) \cup (\{0\} \times I) \cup \{(u, v) \mid 0 \leq v \leq 1, u = \frac{1}{n}, n \in \mathbb{N}\};$$

si può dimostrare che il punto $(0, 1)$ è retracts per deformazione di X , ma non ne è retracts forte per deformazione.

Con $\text{int}|st(v, K)|$ indichiamo l'insieme $|st(v, K)| - |lk(v, K)|$.

Dati complessi K e L , ed una mappa $f: |K| \rightarrow |L|$, una applicazione simpliciale $g: K \rightarrow L$ è detta approssimazione simpliciale di f se, per ogni vertice v di K , $f(\text{int}|st(v, K)|) \subset \text{int}|st(g(v), L)|$.

Questa nozione costituisce il legame che permette di trattare problemi topologici mediante triangolazioni e metodi combinatori; tale legame è di tipo omotopico, come è precisato nella seguente proposizione.

Proposizione 2.1 - Sia $g: K \rightarrow L$ un'approssimazione simpliciale della mappa $f: |K| \rightarrow |L|$. Allora $f \simeq |g|$ rel A , dove A è il sottospazio (eventualmente vuoto) di $|K|$ tale che $f|_A = |g|_A$.

Dimostrazione - Sia x un punto arbitrario di $|K|$, e sia $\langle v^0, \dots, v^k \rangle$ il semplice supporto di x ; per $i \in \mathbb{N}_k^0$ è $x \in \text{int}|st(v^i, K)|$, perciò $f(x) \in f(\text{int}|st(v^i, K)|) \subset \text{int}|st(g(v^i), L)|$. Dunque $f(x) \in$

$\in \bigcup_{i \in \mathbb{N}_k^0} |st(g(v^i), L)| \subset |\mathcal{M}(g(v^0), \dots, g(v^k), L)|$; naturalmente

$|g|(x) \in \langle g(v^0), \dots, g(v^k) \rangle$, perciò il segmento di retta congiungente $f(x)$ e $|g|(x)$ giace in $|L|$. Definendo, per ogni $(x, t) \in |K| \times I$, $F(x, t) = (1-t)f(x) + t|g|(x)$ si ottiene l'omotopia voluta. \square

Dato, per $k > 0$, un k -simpleso $\langle v^0, \dots, v^k \rangle$, il suo baricentro è il punto $\frac{v^0 + \dots + v^k}{k+1}$; il baricentro di uno 0-simpleso è esso stesso. Dato un complesso K , la suddivisione baricentrica di K , $sd K$, è la suddivisione di K in cui i vertici sono i baricentri dei semplici di K , ed in cui i semplici sono generati dai baricentri di semplici di K , che siano totalmente ordinati rispetto all'inclusione.

La maglia di un complesso K , $mesh K$, è definita come il $\sup_{s \in K} \{diam s\}$.

Teorema 2.2 (Teorema di approssimazione simpliciale) - siano dati due complessi finiti K ed L , e una mappa $f: |K| \rightarrow |L|$. Allora esiste un $N \in \mathbb{N}^0$ tale che, per $n > N$, vi sono approssimazioni simpliciali $sd^n K \rightarrow L$ di f .

Dimostrazione - $\mathcal{A} = \{f^{-1}(int(st(w, L))) \mid w \text{ vertice di } L\}$ costituisce un ricoprimento aperto dello spazio metrico compatto $|K|$. Allora esiste un $\delta > 0$ (numero di Lebesgue di \mathcal{A}) tale che ogni sottoinsieme di $|K|$ di diametro $< \delta$ è contenuto in un insieme di \mathcal{A} . Osservando che, per un complesso finito m -dimensionale H ,

$$mesh sd H \leq \frac{m}{m+1} mesh H,$$

si deduce che esiste un $N \in \mathbb{N}^0$ tale che, per $n > N$, si ha

mesh $\text{sd}^n K < \frac{\delta}{2}$. Allora, in $\text{sd}^n K$, per ogni vertice $v \in \text{sd}^n K$ esiste almeno un vertice $w \in L$ per cui $f(|\text{st}(v, \text{sd}^n K)|) \subset \text{int } |\text{st}(w, L)|$; si sceglia un tale vertice \bar{w} di L e si ponga $\bar{g}(v) = \bar{w}$.

Se $s = \langle v^0, \dots, v^k \rangle \in \text{sd}^n K$, si ha $\bigcap_{i \in N_k^0} \text{int } |\text{st}(\bar{g}(v^i), L)| \neq \emptyset$, perciò i $\bar{g}(v^i)$ ($i \in N_k^0$) appartengono ad uno stesso simpleso di L ; \bar{g} genera dunque un'applicazione simpliciale $g: \text{sd}^n K \rightarrow L$ che per costruzione è approssimazione simpliciale di f . \square