

Tutte le risposte debbono essere motivate.

NOTA: Nel testo useremo le seguenti definizioni: uno spazio topologico si dice *quasi compatto* se da ogni suo ricoprimento aperto si può estrarre un sottoricoprimento finito; si dice *compatto* se è quasi-compatto e di Hausdorff. Uno spazio topologico si dice *localmente compatto* se è di Hausdorff e ogni suo punto possiede almeno un intorno compatto.

Esercizio 1. Siano

$$X = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x(y + z - 1) = 0\} \subset \mathbb{R}^3,$$

$$Y = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x - 1)(y + 2) = 1\} \subset \mathbb{R}^3,$$

$$Z = \{(x, y, z) \in X \mid y + z = 1, x > 0\} \subset \mathbb{R}^3,$$

muniti della topologia euclidea.

Si consideri l'immersione $i : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{P}^3(\mathbb{R})$ definita da $i(x, y, z) = [(1, x, y, z)]$ e si denotino con $i(X), i(Y)$ le immagini di X, Y con la topologia indotta dalla topologia standard di $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$.

- a) Si stabilisca se X e Y sono connessi per archi e compatti. Nel caso non siano compatti si determini una compattificazione di almeno uno di essi.
- b) Si stabilisca se X e Y sono omeomorfi e, in caso di risposta positiva, si espliciti un omeomorfismo tra i due sottospazi.
- c) Si stabilisca se Z è aperto in X e se è aperto in \mathbb{R}^3 .
- d) Si determinino le componenti connesse di

$$X \setminus \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = 0, y + z = 1\}.$$

- e) Si determinino l'interno e la chiusura di $i(X)$ e $i(Y)$ in $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$, stabilendo se le chiusure sono compattificazioni di Alexandroff di X e Y .

Esercizio 2. Si dimostrino o si confutino le affermazioni seguenti.

- a) In \mathbb{R}^2 munito della topologia euclidea esistono aperti con un'infinità numerabile di componenti connesse, ma non esistono aperti con un'infinità più che numerabile di componenti connesse.
- b) Considerato \mathbb{R} con la topologia euclidea e il sottoinsieme dei numeri interi \mathbb{Z} con la topologia di sottospazio, tutte le applicazioni $\mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{R}$ sono continue e aperte.
- c) In \mathbb{R}^3 con la topologia euclidea, prese due rette distinte r, s e facendo ruotare una intorno all'altra si ottiene sempre uno spazio topologico omeomorfo a $S^1 \times \mathbb{R}$.

Esercizio 3. Si consideri \mathbb{R}^2 con la topologia euclidea e sia

$$G = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} \in M_2(\mathbb{R}) \mid ab \neq 0 \right\}$$

il gruppo delle matrici diagonali invertibili, che agisce su \mathbb{R}^2 per moltiplicazione. Sia E la relazione di equivalenza su \mathbb{R}^2 definita dall'azione di G , ossia $(x, y)E(x', y')$ se esiste $A \in G$ tale che $A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ e sia $X = \mathbb{R}^2/E$ con la topologia quoziente, $\pi : \mathbb{R}^2 \rightarrow X$ la proiezione canonica.

- a) Si determinino le classi di equivalenza dei punti $(0, 0)$, $(1, 1)$, $(1, 0)$, $(0, 1)$ e si stabilisca se X é finito o infinito.
- b) Si determini un intorno in X di ciascuno dei punti $\pi(0, 0)$, $\pi(1, 1)$, $\pi(1, 0)$ e le chiusure dei sottospazi $\{\pi(0, 0)\}$, $\{\pi(1, 1)\}$, $\{\pi(1, 0)\}$.
- c) Si stabilisca se X é di Hausdorff e se é quasi compatto. Nel caso non sia di Hausdorff si determinino due punti distinti che non hanno intorni disgiunti.
- d) Si consideri $V := \{\pi(x, y) \in X \mid y \neq 0\}$ e se ne determinino l'interno, la chiusura e le componenti connesse.

Tutte le risposte debbono essere motivate.

NOTA: Nel testo useremo le seguenti definizioni: uno spazio topologico si dice *quasi compatto* se da ogni suo ricoprimento aperto si può estrarre un sottoricoprimento finito; si dice *compatto* se è quasi-compatto e di Hausdorff. Uno spazio topologico si dice *localmente compatto* se è di Hausdorff e ogni suo punto possiede almeno un intorno compatto.

Esercizio 1. Siano

$$\begin{aligned} X &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x - y + z + 2)^2 - 4 = 0\} \subset \mathbb{R}^3, \\ r_1 &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + z = 0, y = 0\} \subset X, \\ r_2 &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + z = 0, y = 4\} \subset X, \\ Y &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid xy = 0\} \end{aligned}$$

muniti della topologia euclidea.

Si consideri l'immersione $i : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{P}^3(\mathbb{R})$ definita da $i(x, y, z) = [(1, x, y, z)]$ e si denotino con $i(X), i(r_1), i(r_2)$ le immagini di X, r_1, r_2 con la topologia indotta dalla topologia standard di $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$.

- a) Si determinino le componenti connesse di X , stabilendo se sono aperte in X e se sono aperte in \mathbb{R}^3 .
- b) Si provi che X è localmente compatto e non compatto e si determini un sottoinsieme di \mathbb{R}^3 che sia una compattificazione di Alexandroff di X .
- c) Si consideri $r_1 \cup r_2$ e si stabilisca se è omeomorfo a Y .
- d) Si considerino le chiusure proiettive di $i(X)$ e di $i(r_1) \cup i(r_2)$ stabilendo se sono sottospazi connessi e compatti di $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$.
- e) Si consideri la relazione di equivalenza E su X che identifica ogni punto $(a, 0, -a) \in r_1 (a \in \mathbb{R})$ con il punto $(a, 4, -a) \in r_2$; sia $Z := X/E$ munito della topologia quoziente della topologia euclidea, $\pi : X \rightarrow Z$ la proiezione canonica.

Si stabilisca se π è aperta (rispett. chiusa) e se Z è connesso e di Hausdorff.

Esercizio 2.

Si dimostrino o si confutino le affermazioni seguenti.

- a) Se \mathbb{R} è munito della topologia euclidea e $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ e $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sono due funzioni continue e chiuse, l'applicazione $f \times g : \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ definita da $(f \times g)(x, y) = (f(x), g(y))$ (con $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ munito della topologia prodotto della topologia euclidea di \mathbb{R}) **non** è necessariamente chiusa.

- b) Se \mathbb{R} é munito della topologia euclidea e $f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ e $g : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ sono due funzioni continue e chiuse, l'applicazione $f \times g : [0, 1] \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ definita da $(f \times g)(x, y) = (f(x), g(y))$ (con $[0, 1] \times [0, 1]$ e $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ muniti della topologia prodotto) é necessariamente chiusa.
- c) La funzione $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $f(t) = e^t$ é continua quando \mathbb{R} é munito della topologia cofinita sia come dominio, sia come codominio, di f .

Esercizio 3. Si consideri \mathbb{R}^2 con la topologia euclidea e siano:

$$G_1 = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix} \in M_2(\mathbb{R}) \mid a \neq 0 \right\}$$

il gruppo delle matrici multiple non nulle della matrice identità,

$$G_2 = GL_2(\mathbb{R})$$

il gruppo delle matrici 2×2 invertibili, che agiscono su \mathbb{R}^2 per moltiplicazione.

Sia E_i la relazione di equivalenza su \mathbb{R}^2 definita dall'azione di G_i , ossia $(x, y)E_i(x', y')$ se esiste $A \in G_i$ tale che $A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ e sia $X_i = \mathbb{R}^2 / G_i$ con la topologia quoziente, $\pi_i : \mathbb{R}^2 \rightarrow X_i$ la proiezione canonica.

- Si stabilisca se X_1 e X_2 sono é finiti o infiniti.
- Si determini la chiusura di ognuno dei punti di X_1 e un sottospazio denso proprio di X_1 .
- Si mostri che X_1 non é di Hausdorff, determinando due punti distinti che non hanno intorni disgiunti, ma che é quasi compatto.
- Si stabilisca se in X_2 i punti sono aperti e/o chiusi e se la proiezione canonica $\pi_2 : \mathbb{R}^2 \rightarrow X_2$ é chiusa.

Tutte le risposte debbono essere motivate.

NOTA: Nel testo useremo le seguenti definizioni: uno spazio topologico si dice *quasi compatto* se da ogni suo ricoprimento aperto si può estrarre un sottoricoprimento finito; si dice *compatto* se è quasi-compatto e di Hausdorff. Uno spazio topologico si dice *localmente compatto* se è di Hausdorff e ogni suo punto possiede almeno un intorno compatto.

Esercizio 1. Siano

$$X = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z = x^2 + y^2\} \subset \mathbb{R}^3,$$
$$Y = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid 4x^2 + 4y^2 + z - 2 = 0\} \subset \mathbb{R}^3,$$
$$Z = X \cup Y \subset \mathbb{R}^3, \quad T = X \cap Y \subset \mathbb{R}^3$$

muniti della topologia euclidea.

Si consideri l'immersione $i : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{P}^3(\mathbb{R})$ definita da $i(x, y, z) = [(1, x, y, z)]$ e si denotino con $i(X), i(Y), i(Z), i(T)$ le immagini di X, Y, Z, T con la topologia indotta dalla topologia standard di $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$.

- a) Si stabilisca se X e Y sono omeomorfi e in caso affermativo si espliciti un omeomorfismo tra i due sottospazi.
- b) Si determinino le chiusure e l'interno di $Z \setminus X$ rispettivamente in Z e in \mathbb{R}^3 .
- c) Si stabilisca se T è connesso e compatto.
- d) Si determinino le componenti connesse di $Z \setminus T$.
- e) Si determinino l'interno e la chiusura di $i(X), i(Z)$ e $i(T)$ in $\mathbb{P}^3(\mathbb{R})$, stabilendo se le chiusure sono compatte di Alexandroff di X, Z e T rispettivamente.

Esercizio 2. Si dimostrino o si confutino le affermazioni seguenti.

- a) Siano \mathbb{R}^2 e \mathbb{R} muniti della topologia euclidea, sia $p : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ la proiezione sul primo fattore definita da $p(x, y) = x$ per ogni $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ e sia

$$S = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x \geq 0, y > 0\}$$

munito della topologia euclidea indotta da \mathbb{R}^2 . Allora $p|_S : S \rightarrow \mathbb{R}$ è una mappa sia aperta sia chiusa.

- b) Se un insieme X è finito allora è quasi-compatto per ogni topologia che si considera su X , viceversa se un insieme X è quasi-compatto per ogni possibile topologia su X , allora è costituito da un numero finito di punti.

- c) Se X é uno spazio metrico che contiene un sottoinsieme numerabile denso S , allora X soddisfa il secondo assioma di numerabilit a.

Esercizio 3. Si consideri $X = \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ con la topologia euclidea e sia

$$G = \left\{ \begin{pmatrix} 2^n & 0 \\ 0 & 2^n \end{pmatrix} \in M_2(\mathbb{R}) \mid n \in \mathbb{Z} \right\}$$

un gruppo che agisce su X per moltiplicazione. Sia E la relazione di equivalenza su X definita dall'azione di G , ossia $(x, y)E(x', y')$ se esiste $A \in G$ tale che $A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ e sia $Y = X/E$ con la topologia quoziente, $\pi : X \rightarrow Y$ la proiezione canonica.

- a) Si determinino le classi di equivalenza dei punti $(1, 1), (1, 0), (3, 1)$.
b) Si stabilisca se la proiezione π é aperta e se $\pi(T)$ é chiuso in Y , dove

$$T = \{(x, y) \in X \mid y = 0, 1 \leq x \leq 2\}.$$

- c) Si stabilisca se Y é connesso per archi.
c) Si determini un sottoinsieme compatto $K \subset X$ tale che $\pi(K) = Y$.
d) Si stabilisca se Y é quasi-compatto.
e) E' possibile costruire un omeomorfismo tra Y e uno spazio noto?