

Κεφάλαιο 4

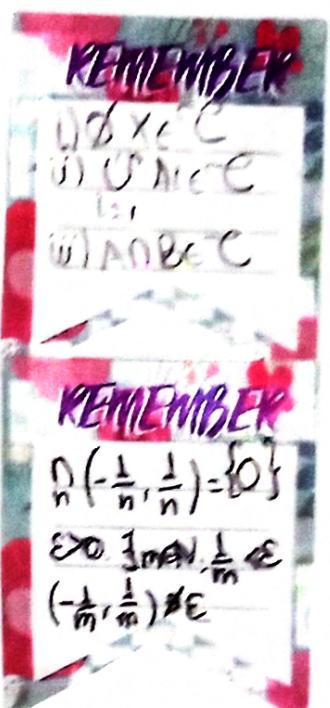
Ομάδες και τοπολογικοί χώροι

Τηνθυμίζουμε γνωστές έννοιες σχετικές με ομάδες και τοπολογικούς χώρους.

Ορισμός 4.0.0.1 Μια συλλογή αντικειμένων O καλείται **ομάδα**, αν είναι εφοδιασμένη με μια πράξη ώστε αυτή να είναι προστατική ($(ab)c = a(bc)$), να έχει ταυτοτικό στοιχείο e ώστε $ae = a = ea$ και για κάθε στοιχείο a να υπάρχει ένα a' ώστε $aa' = e = a'a$.

Ορισμός 4.0.0.2 Μια συλλογή αντικειμένων X καλείται **τοπολογικός χώρος**, αν είναι εφοδιασμένη με μια συλλογή υποσυνόλων του T τα οποία θα καλούνται ανοικτά σύνολα ώστε να ικανοποιεί τις επόμενες συνθήκες.

- 1) Το κενό σύνολο και ο X βρίσκονται στη συλλογή.
- 2) Η ένωση οποιουδήποτε αριθμού στοιχείων της συλλογής είναι στοιχείο της συλλογής.
- 3) Η τομή πεπερασμένου αριθμού στοιχείων της συλλογής είναι στοιχείο της συλλογής.



Μια συγχεκριμένη συλλογή υποσυνόλων του X όπως προηγουμένως και είναι μια τοπολογία για τον X και τα εν λόγω υποσύνολα ανοικτά υποσύνολα.

Για το αντικείμενο μελέτης μας, τις **τοπολογικές ομάδες**. Ήα θεωρήσουμε ότι ικανοποιείται και η επόμενη συνθήκη. Αν a και b είναι δύο αντικείμενα του X , τότε υπάρχει ένα στοιχείο A της συλλογής T το οποίο περιέχει το a και δεν περιέχει το b . Σα ζεβ λε γεβ : ΒΠΛ = \emptyset

Ορισμός 4.0.0.3 Μια συλλογή αντικειμένων O καλείται **τοπολογική ομάδα**, αν είναι ομάδα, τοπολογικός χώρος, η πράξη της ομάδας είναι συνεχής απεικόνιση και η πράξη του αντιστρόφου στοιχείου $O \rightarrow O$ με $a \mapsto a^{-1}$ είναι επίσης συνεχής απεικόνιση.

Διαφορετικά, η απεικόνιση $\phi : O \times O \rightarrow O$ με τύπο $\phi(a, b) = ab^{-1}$ είναι συνεχής απεικόνιση όπου το σύνολο $O \times O$ έχει την καρτεσιανή τοπολογία.

Βάση \mathcal{B} bias \mathcal{C} του X είναι ένα υποσύνολο του \mathcal{C}
ώστε:

- 1) $\forall x \in X, \exists A \in \mathcal{B}$ ώστε $x \in A$
- 2) $\forall A, B \in \mathcal{B}$ και $\forall x \in A \cap B, \exists C \in \mathcal{B}$ ώστε $C \subseteq A \cap B$



Δηλαδή η τοπολογική δομή του χώρου συνδέεται με την αλγεβρική του δομή. Η απαίτηση αυτή είναι ιδιαίτερα περιοριστική.

Το εσωτερικό γινόμενο σ' έναν Ευκλείδειο χώρο V ορίζει μετρική $d : V \times V \rightarrow \mathbb{R}^+ \cup 0$ με $d(u, v) = \sqrt{u - v, u - v}$ και ο V γίνεται τοπολογικός χώρος.

Με το σύνθετο εσωτερικό γινόμενο 3.1.0.1 ο \mathbb{R}^n γίνεται μετρικός χώρος. Με τη μετρική ορίζεται μια βάση ανοικτών περιοχών με ανοικτά σύνολα τις ανοικτές μπάλες κέντρου v και ακτίνας $\varepsilon > 0$

$$B_\varepsilon(v) = \{u \in \mathbb{R}^n \mid d(v, u) < \varepsilon\}. \quad \text{βάση}$$

Εδώ μπορούμε να πάρουμε όλα τα $v = (x_1, \dots, x_n)$ ώστε $x_i \in \mathbb{Q}$ και $\varepsilon \in \mathbb{Q}$. Δηλαδή ο \mathbb{R}^n έχει αριθμήσιμη βάση περιοχών.

Ορισμός 4.0.0.4 Έστω υποσύνολο $A \subseteq \mathbb{R}^n$ καλείται ανοικτό, αν για κάθε $v \in A$ υπάρχει $B(v, \varepsilon)$ ώστε $B(v, \varepsilon) \subseteq A$. Εδώ $B(v, \varepsilon)$ είναι η ανοικτή μπάλα με κέντρο το v και ακτίνα $\varepsilon > 0$. Δηλαδή το σύνολο $\{u \in \mathbb{R}^n \mid \|u - v\| < \varepsilon\}$.

Ορισμός 4.0.0.5 Έστω $A \subseteq \mathbb{R}^n$ και απεικόνιση $f : A \rightarrow \mathbb{R}^m$. Η f θα καλείται συνεχής στο $v \in A$, αν για κάθε $B(f(v), \varepsilon)$ υπάρχει $\delta > 0$ ώστε $f(A \cap B(v, \delta)) \subseteq B(f(v), \varepsilon)$.

Αν το προηγούμενο ισχύει για κάθε στοιχείο του A , τότε η f θα καλείται συνεχής στο A .

Ορισμός 4.0.0.6 Έστω X, Y τοπολογικοί χώροι και απεικόνιση $f : X \rightarrow Y$ συνεχής. Η f θα καλείται ομοιομορφισμός αν είναι 1-1, επί και η αντίστροφη $f^{-1} : Y \rightarrow X$ είναι επίσης συνεχής. Τότε γράφουμε $X \cong Y$.

Παράδειγμα 4.0.0.7 Έστω $f : [0, 2\pi) \rightarrow S^1$ με $f(t) = e^{it}$. Η f είναι συνεχής 1-1 και επί αλλά η f^{-1} δεν είναι συνεχής.

Παράδειγμα 4.0.0.8 Οι πραγματικοί αριθμοί είναι ταυτόχρονα τοπολογικός (μετρικός) χώρος και ομάδα με την πρόσθεση. Οι προηγούμενες πράξεις είναι προφανώς συνεχείς.

Παράδειγμα 4.0.0.9 Οι μηαδικοί αριθμοί με την πρόσθεση είναι ομάδα. Οι μηαδικοί αριθμοί μπορούν να αναπαρασταθούν με τα σημεία του επιπέδου, δηλαδή τον \mathbb{R}^2 , ο οποίος είναι τοπολογικός (μετρικός) χώρος και οι προηγούμενες πράξεις είναι προφανώς συνεχείς.

Παράδειγμα 4.0.0.10 Ας θεωρήσουμε τους μηαδικούς με μήκος ένα, δηλαδή την υποομάδα S^1 της πολλαπλασιαστικής ομάδας \mathbb{C}^* . Και αυτή είναι επίσης τοπολογική ομάδα. Γνωρίζουμε επίσης ότι η συγκεκριμένη ομάδα είναι ισόμορφη με τους πραγματικούς πηλίκο τους ακεραίους \mathbb{R}/\mathbb{Z} .

notes

$$\begin{aligned} (\mathbb{C}, +) &\rightarrow (\mathbb{R}^2, +) \\ \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ ((a_1, b_1), (a_2, b_2)) &\mapsto (a_1 + a_2, b_1 + b_2) \\ \mathbb{R} \times \mathbb{R} &\rightarrow \mathbb{R} \end{aligned}$$

$M(n \times n, \mathbb{R}) \times M(n \times n, \mathbb{R}) \rightarrow$

$M(n \times n, \mathbb{R})$ $(A, B) \mapsto AB$

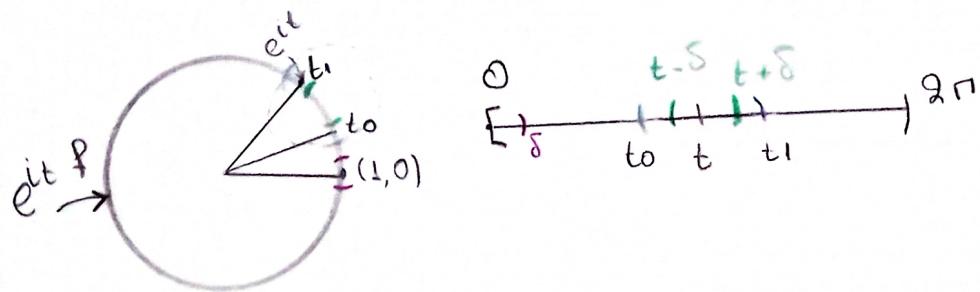
$G_{d,n} \times G_{d,n} \rightarrow G_{d,n}$

O, Barries neproxes tou

$In_{d,n} \otimes e_{d,n}$

$(In_{d,n} + Se(On_{d,n})) \otimes G_{d,n}$

ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ 4.0.0.7



γν. αυτ. ανοιχτή περιοχή,
όπου είναι ανοιχτή και
σε εκείνο το σημείο.

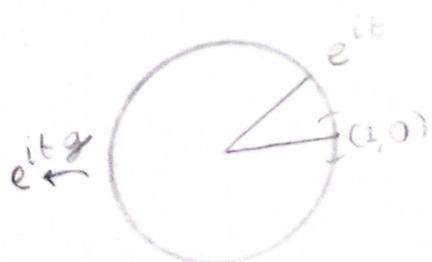
Mia píkri ανοιχτή περιοχή του $O : [0, \delta)$ ανοιχτό ορο $[0, 2\pi)$
(όχι στο R^*)

Θέτω $g \neq 0$ και θελάμε το $[0, \delta)$ σαν ανοιχτή περιοχή του O

Από R 1-1, έτσι και ανεξης.

Έτσι: αν πάρω δύο γωνίες και την πάρω από την άλλη λεπίδι, θα παραβερεί τοις τη γωνία

• Από $\exists g : S^1 \rightarrow [0, 2\pi)$. Έτσι: γιατί δεν είναι γ ανεξης;



Αριθμητική

Είναι τοπολογικός ρυμός X εάντας Hausdorff αν και μόνο σημείωσις $\Delta = \{(x, x) \mid (x, x) \in X \times X\}$ είναι μέρος ανοιχτού του $X \times X$.

• Αποκειται v.s.o. το $X \times X \setminus \Delta$ είναι ανοιχτό

$$(x_1, x_2) \in X \times X \setminus \Delta \Leftrightarrow x_1 \neq x_2$$

X Hausdorff οποιοχές του x_1 και του x_2 (δυνατά 2nia)

Οι δύο πάνω σημείωσης x_1 και x_2 βρίσκονται σε αποστάσεις a και b αντίστοιχα με την τοπολογία της στοιχειανής τοπολογίας.

Λήμμα 4.0.0.11 Μια τοπολογική ομάδα είναι χώρος Hausdorff. Δηλαδή για κάθε δύο στοιχεία του χώρου υπάρχουν δύο αρικτά ξένα υποσύνολα τα οποία περιέχουν τα στοιχεία αντίστοιχα.

Ηε βάση το 4.0.0.9

Παράδειγμα 4.0.0.12 Εστω $M_n(\mathbb{R})$ το σύνολο των πραγματικών τετραγωνικών πινάκων. Κάθε στοιχείο αυτής της ομάδας μπορεί να θεωρηθεί σαν ένα στοιχείο του \mathbb{R}^{n^2} βάζοντας τις γραμμές του πίνακα την μία δίπλα στην άλλη. Οπότε το $M_n(\mathbb{R})$ είναι και τοπολογικός χώρος και σαν βασικά σύνολα του μηδενικού στοιχείου μπορούμε να θεωρήσουμε τα υποσύνολα

$$S_\varepsilon(0) = \left\{ A = (a_{i,j}) \in M(n, \mathbb{R}) \mid \sum_{1 \leq i \leq n} \sum_{1 \leq j \leq n} a_{i,j}^2 < \varepsilon \right\}$$

για κάθε $\varepsilon > 0$.

Αν $B \in M(n, \mathbb{R})$ έχουμε τα βασικά υποσύνολα στον B να δίνονται από

$$S_\varepsilon(B) = B + S_\varepsilon(0)$$

για κάθε $\varepsilon > 0$.

Τώρα οι πράξεις που είναι εφοδιασμένο το $M(n, \mathbb{R})$, της πρόσθεσης και του πολλαπλασιασμού, είναι συνεχείς. Αν θεωρήσουμε κάποιο υποσύνολό του το οποίο να είναι ομάδα με το γινόμενο των πινάκων, όπως το σύνολο $GL_n(\mathbb{R})$ των αντιστρέψιμων πινάκων, και η απεικόνιση η οποία στέλνει τον A στον αντίστροφό του A^{-1} είναι επίσης συνεχής. Αυτά λοιπόν τα υποσύνολα είναι τοπολογικές ομάδες. Θα δούμε αργότερα ότι είναι ομάδες Lie.

Πρόταση 4.0.0.13 Κάθε υποομάδα τοπολογικής ομάδας είναι τοπολογική ομάδα με την τοπολογία του υποχώρου.

Έστω a ένα συγκεκριμένο στοιχείο της τοπολογικής ομάδας O . Ορίζεται η απεικόνιση $L_a : O \rightarrow O$ με τύπο $L_a(g) = ag$ η οποία είναι ομοιομορφισμός και καλείται αριστερή μεταφορά. Αν c και b είναι δύο στοιχεία της, τότε υπάρχει ομοιομορφισμός L_a ο οποίος στέλνει το b στο c με $a = cb^{-1}$. Αυτό δηλώνει ότι ανοικτές περιοχές των c και b είναι τοπολογικά όμοιες. Άρα τοπικά σε κάθε σημείο είναι όμοιες. Αρκεί λοιπόν να τις μελετήσουμε γύρω από το ταυτοτικό στοιχείο. Αυτή ήταν και η αρχική προσέγγιση του Lie. Αν το a διαφέρει από το ταυτοτικό στοιχείο, τότε η L_a δεν έχει σταθερό σημείο, $L_a(g) \neq g$.

Ανάλογα ορίζεται και η δεξιά μεταφορά $R_a : O \rightarrow O$ η οποία είναι επίσης ομοιομορφισμός. Ακόμη μια σημαντική απεικόνιση είναι και ο εσωτερικός ομοιομορφισμός για κάθε στοιχείο a με τύπο $O_a(g) = aga^{-1}$.

Αναφέρουμε επιγραμματικά βασικούς ορισμούς και προτάσεις που θα χρησιμοποιήσουμε στη μελέτη μας.

Απόδειξη Προτάσεως 4.0.0.13

$\forall \delta > 0$ υπάρχει

$\exists r > 0$ ώστε $|x - x_0| < r \Rightarrow |f(x) - f(x_0)| < \delta$

($\forall \epsilon > 0$ $\exists r > 0$ $\forall x, y \in X$ $|x - y| < r \Rightarrow |f(x) - f(y)| < \epsilon$)

$\forall \delta > 0$ $\exists r > 0$ ώστε $|x - y| < r \Rightarrow |f(x) - f(y)| < \delta$

$$(a, b) \mapsto ab^{-1}$$

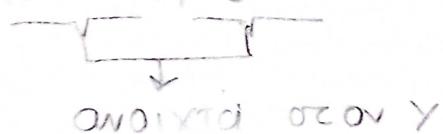
Αν δείξουμε ότι $a, b \in \mathbb{R}$ τότε είναι τον. ορίζεται.

Έστω A ανοικτό του $ab^{-1} \in O$. Αν $y \in A$ τότε $ab^{-1} \in O$.

$\exists A_1$ ανοικτό του a και B_1 ανοικτό του b ώστε:

$$B_1 = \{b_1 \in B : ab^{-1} \in A\}$$

Άρα $f(A_1 \cap B_1) \subseteq A$



Οποιαδήποτε σύγκλιση