

Riassunto:

Filtri

Topologia:

aperti $\mathcal{O}_X \subseteq P(X)$
 chiuso per riunioni, Unioni finite

chiusi $\mathcal{C}_X \subseteq P(X)$ complementi aperti
 chiuso per intersezioni, Unioni finite

$\mathcal{O}_X(x) = \{S \mid S \ni x\}$
 $\mathcal{C}_X = \{S \subseteq X \mid S \in \mathcal{O}_X(s) \forall s \in S\}$

STRUTTURA TOPOLOGICA:

$\forall x \in X$ filtro $\mathcal{O}_X(x)$ degli intornoi (s.f. punto x)
 con proprietà locale

$S^0 := \cup \{aperti \in S\}$ aperti: $S = S^0$
 $S := \cap \{chiusi \ni S\}$ chiusi: $S = \bar{S}$

OPERATORI DI KURATOWSKI:

$0: P(X) \rightarrow P(X)$ ordinato
 $\leq id$
 commutativo
 idempotente

$-: P(X) \rightarrow P(X)$ ordinato
 $\geq id$
 commutativo
 idempotente

Reti, limiti di filtri e reti

$\mathcal{F} \rightarrow x$ sse $\mathcal{F} \ni \mathcal{O}_X(x)$

$\alpha_\lambda \rightarrow x$ sse filtro generato $S_\lambda \rightarrow x$
 sse $\forall U \in \mathcal{O}_X(x) \exists \lambda \in A: \alpha_\lambda \in U \forall \beta \geq \lambda$

$\bar{S} = \{limiti \text{ di reti in } S\} = \{limiti \text{ di "filtri di } S^0\}$

$S^0 = \{punti \text{ di } S \text{ tali che ogni rete in } X \text{ convergente sta def in } S\}$

Le funzioni più importanti tra spazi topologici sono quelle continue, vedremo alcune definizioni equivalenti per $f: X \rightarrow Y$ con $(X, \mathcal{T}_X), (Y, \mathcal{T}_Y)$ spazi topol.

in termini di topologie:

- $f^{-1}(\mathcal{T}_Y) \subseteq \mathcal{T}_X$ (continua di aperti è aperta) basta per basi/prebasi su Y (non su X)
- $f^{-1}(\mathcal{C}_Y) \subseteq \mathcal{C}_X$ (continua di chiusi è chiusa)

in termini di strutture topologiche:

- $\forall x: f^{-1}(\mathcal{G}_Y(fx)) \subseteq \mathcal{G}_X(x)$ (continua di reti è rete) basta per basi/prebasi su Y (non su X)
- $\forall x, \forall V \in \mathcal{G}_Y(fx) : \exists U \in \mathcal{G}_X(x) : fU \subseteq V$.
- $\forall x: \underbrace{f(\mathcal{G}_X(x))}_{\text{filtro generato in } Y \text{ da } f(\mathcal{G}_X(x))} \supseteq \mathcal{G}_Y(fx)$

in termini di op. Kuratowski:

- $\forall S \subseteq X : f(\overline{S}) \subseteq \overline{f(S)}$
l'immagine della chiusura è contenuta nella chiusura dell'immagine.
- $\forall T \subseteq Y : f^{-1}(T^\circ) \subseteq f^{-1}(T)^\circ$.

in termini di filtri/reti e limiti:

- $\forall \mathcal{F} \rightarrow x \Rightarrow f\mathcal{F} \rightarrow fx$
(immagine di rete convergente è convergente e fx)
- $\forall x_n \rightarrow x \Rightarrow fx_n \rightarrow fx$

Si tratta delle definizioni / caratterizzazioni della continuità in Analisi:
notare una particolare il passaggio da "continua di aperti" e "continua di chiusi" che si vede bene con la versione di strutture topologica

È importante notare esplicitamente alcuni esempi banali:

- se Y ha topologia BANALE allora ogni funzione (con codominio Y) è continua
- se X ha topologia DISCRETA allora ogni funzione (con dominio X) è continua

e alcune proprietà facili (da verificare e usare):

- la funzione identità $(X, \mathcal{C}) \rightarrow (X, \mathcal{C}')$ è continua sse $\mathcal{C} \geq \mathcal{C}'$
- composizione: se $f: X \rightarrow Y$ e $g: Y \rightarrow Z$ sono continue, allora $g \circ f: X \rightarrow Z$ continua.

Inoltre, usando la nozione di struttura topologica, possiamo definire la continuità in un punto:

f è continua in $x \in X$ sse $f^{-1}(\mathcal{C}_Y(fx)) \subseteq \mathcal{C}_X(x)$,

così che

f è continua sse f continua in ogni $x \in X$,

e abbiamo questa composizione:

f continua in x , g continua in fx implica $g \circ f$ continua in x .

Altre definizioni per le mappe tra spazi topologici: $f: X \rightarrow Y$ ($\mathcal{T}_X, \mathcal{T}_Y$ topol su X, Y):

f è OMEOMORFISMO se è biiettivo e bicontinuo (significa che f è continuo e anche l'inversa esistente f^{-1} è continua)

f è APERTA se manda aperti in aperti ($f(\mathcal{O}_X) \subseteq \mathcal{O}_Y$)

f è CHIUSA se manda chiusi in chiusi ($f(\mathcal{C}_X) \subseteq \mathcal{C}_Y$).

Per una mappa biiettiva otteniamo f^{-1} continuo sse f aperta sse f chiusa,

- quindi OMEOMORFISMO \Rightarrow APERTA, CHIUSA
- \Leftrightarrow BIETTIVA, CONTINUA, APERTA
- \Leftrightarrow BIETTIVA, CONTINUA, CHIUSA.

Ma non vi sono altre implicazioni:

biiettivo, continuo $\not\Rightarrow$ omeomorfismo perché l'inversa può non essere continua (per esempio $(X, \text{discreto}) \rightarrow (X, \text{banale})$ con identità)

continuo $\not\Rightarrow$ aperto (per esempio $\mathbb{R} \hookrightarrow \mathbb{R}^2$, inclusionsse $x \mapsto (x, 0)$ in \mathbb{R}^2 con topol. Usuale)

continuo $\not\Rightarrow$ chiuso (per esempio $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, proiezione sull'asse delle x : l'iperbola $xy=0$ è densa in \mathbb{R}^2 , con immagine $\mathbb{R} \setminus \{0\}$ non chiusa)

aperto o chiuso $\not\Rightarrow$ continuo.

Un modo naturale per costruire nuove topologie e' di decidere che ~~nessuno~~ continue fissate funzioni o famiglie di funzioni.

Vedremo prima il caso di una funzione $f: X \rightarrow Y$

Se X e' uno spazio topologico, allora

ESISTE UNA UNICA MASSIMA TOPOLOGIA su Y

tale che f sia continua:

$$V \subseteq Y \text{ aperto sse } f^{-1}(V) \in \mathcal{O}_X$$

TOPOLOGIE
FORTE

(e $V \subseteq Y$ t.c. $f^{-1}(V) \in$ basi/prebasi di \mathcal{O}_X
danno basi/prebasi per questa topologia).

Per queste topologie su Y risulta:

$g: Y \rightarrow Z$ continua sse $g \circ f$ continua

per qualsiasi sp. topologico Z .

Inoltre

$g^{-1}(W)$ aperto sse $f^{-1}g^{-1}(W)$ aperto in X

sse $(g \circ f)^{-1}(W)$ aperto in X .

Se Y e' uno spazio topologico, allora

ESISTE UNA UNICA MINIMA TOPOLOGIA su X

tale che f sia continua:

$$U \subseteq X \text{ aperto sse } U = f^{-1}(V) \text{ con } V \in \mathcal{O}_Y$$

TOPOLOGIE
DEBOLI

(e $f^{-1}(V)$ con $V \in$ basi/prebasi per \mathcal{O}_Y
danno basi/prebasi per questa topologia).

Per queste topologie su X risulta:

$h: Z \rightarrow X$ continua sse $f \circ h$ continua

per qualsiasi Z spazio topologico.

Inoltre la continuita' di h si controlla sugli

insiemi del tipo $f^{-1}(V)$ per $V \in \mathcal{O}_Y$:

h continua sse $h^{-1}(f^{-1}(V))$ aperto $\forall V \in \mathcal{O}_Y$

sse $(f \circ h)^{-1}(V)$ aperto $\forall V \in \mathcal{O}_Y$.

Vedremo i casi di topologie forti e deboli come esempio:

Se X ha la topologia DISCRETA, allora la top. forte di f su Y è quella discreta (rende f continua ed è la più grande possibile).

Se X ha la topologia banale $\{\emptyset, X\}$, allora la topologia forte su Y ha come aperti $f(x)$ e tutti gli elementi di $P(Y \setminus f(x))$ (che hanno immagine \emptyset , quindi sono aperti).

È la top. banale di Y se f è suriettiva.

Se Y ha la topologia banale, allora la topologia debole di f su X è quella banale (rende f continua ed è la più piccola possibile).

Se Y ha la topologia discreta, allora la top. debole su X è generata dai aperti delle parti $f^{-1}(y) \subseteq X$ di valore di $y \in Y$.
È la top. discreta di X se f è iniettiva.

Esistono due casi particolari importanti: quotienti e sottospazi.

Se X è spazio topologico e \sim rel. eq. su X ,
allora il quoziente $Y := X/\sim$
diceva la topologia forte della proiezione

$$\pi : X \rightarrow X/\sim$$

che si dice topologia quoziente:

$V \subseteq X/\sim$ aperto sse $\pi^{-1}(V) = \bigcup_{U \in \mathcal{U}} U$ aperto in X
(unione classi quoziente!)

Con questa topologia π è continua per
definizione, ed è

chiusa sse $\pi^{-1}(\pi C)$ chiuso $\forall C$ chiuso in X ,
sse i saturati di chiusi sono chiusi

aperto sse $\pi^{-1}(\pi U)$ aperto $\forall U$ aperto in X ,
sse i saturati di aperti sono aperti.

NOTA: la topologia quoziente di
uno spazio (pseudo)metrico in generale
non è pseudometizzabile!

Se Y è spazio topologico e $X \subseteq Y$ (sottospazio)
di esso e τ_X la topologia debole dell'induzione

$$i : X \hookrightarrow Y$$

che si dice topologia indotta:

U aperto in X sse $U = V \cap X$ con V aperto in Y .
(notare che U non è necess. aperto in Y !).

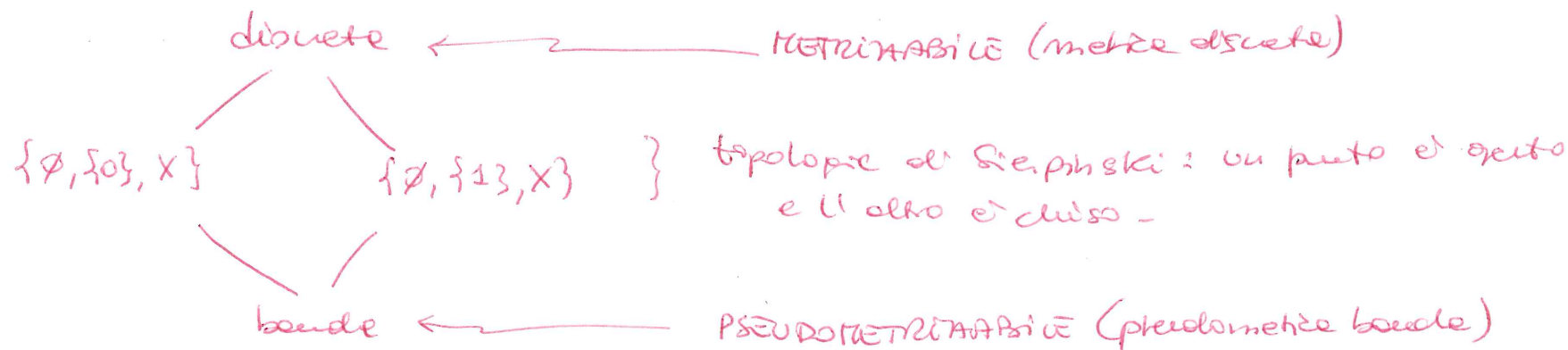
Con questa topologia i è continua per
definizione, ed è

chiusa sse $X \in \mathcal{E}_Y$ (X è chiuso come \mathcal{E}_Y)
aperto sse $X \in \mathcal{O}_Y$ (X è aperto come \mathcal{O}_Y).

NOTA: la topologia indotta da uno
spazio (pseudo)metrico è (pseudo)metizzabile.

Piccolo intermezzo: TOPOLOGIE SU UN INSIEME con 2 punti:

Se $X = \{0, 1\}$ ci sono 4 topologie possibili:



Le topologie intermedie non sono pseudometrizzabili:

perché non esiste uno spazio pseudometrizzabile: $\bar{S} = \{x \in X \mid d(x, S) = 0\}$
 e dunque $x \in \bar{y}$ sse $d(x, y) = 0$ sse $y \in \bar{x}$;

invece più obliquo, per es. a sinistra: $\overline{\{0\}} = \{0, 1\}$ e $\overline{\{1\}} = \{1\}$.

Tutte e 4 queste topologie si possono ottenere come topologie
proiettive di spazi topologici (tramite partizioni con 2 classi).

Problema: quante topologie ci sono su un insieme con 3 punti?

Un paio di esempi di topologie proiettive:

dei problemi di classificazione:

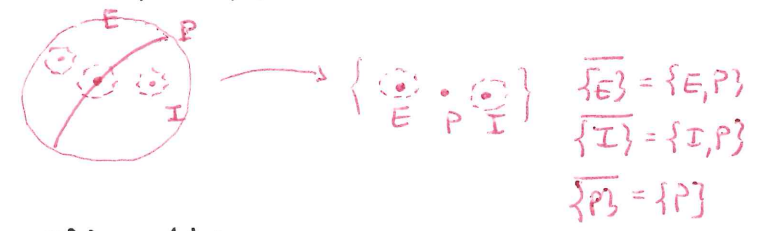
vediamo le coniche affini non degeneri come sottospazio di $GL_3(\mathbb{C})$ tramite matrice simm.

La classificazione affine complessa (modulo abilita) da solo due classi di equiv (centro, parabola)

Adesso $\mathbb{C}^6 \cong GL_3^{sim}(\mathbb{C}) \rightarrow$ coniche/affine = $\{C, P\}$,

e usando la topologia metrica su \mathbb{C}^6 , la topol. proiettiva ha come open $\{C\}, \emptyset, \{C, P\}$.

Nel caso delle coniche affini REALI abbiamo tre classi (ellissi, parab, iperb): che topologia quoziente viene nell'insieme $\{E, P, I\}$?



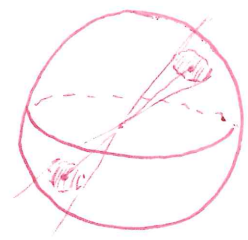
della geometria proiettiva:

gli spazi proiettivi possono essere descritti come quozienti:

$\mathbb{P}^n(\mathbb{C}) \cong \mathbb{C}^{n+1} / \mathbb{C}^*$, e abbiamo una proiezione $\mathbb{C}^{n+1} \rightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{C})$

quindi possiamo dare a $\mathbb{P}^n(\mathbb{C})$ la topologia quoziente della topologia usuale metrica di \mathbb{C}^{n+1} (ideale per $\mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathbb{P}^n(\mathbb{R}) = \mathbb{R}^{n+1} / \mathbb{R}^*$).

Se pensiamo $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ come S^n modulo antipodia, possiamo dare a $S^n \subseteq \mathbb{R}^{n+1}$ la topologia indotta come sottospazio, e a $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ la topologia quoziente; viene quella definita sopra?



Piccolo esercizio/problema di allenamento:

(1) Supponiamo che $f: X \rightarrow Y$ sia funzione continua tra spaz. topol. (top. \mathcal{G}_X e \mathcal{G}_Y)

Confrontare la topologia \mathcal{G}_Y con
la topologia su Y indotta dalla funzione
 f usando \mathcal{G}_X su X .

(che inclusione c'è? esempi in cui sono \neq ?)

Confrontare la topologia \mathcal{G}_X con
la topologia su X indotta dalla funzione
 f usando \mathcal{G}_Y su Y .

(ideali)

(2) (qui non serve che X sia sp. topol.)

Confrontare la topologia \mathcal{G}_Y con
la topologia su Y indotta dalla funzione f
usando su X la topologia indotta
da f stessa tramite \mathcal{G}_Y .

(qui non serve che Y sia sp. topol.)

Confrontare la topologia \mathcal{G}_X con
la topologia su X indotta dalla funzione f
usando su Y la topologia indotta da
 f stessa tramite \mathcal{G}_X .

Troveremo ora il caso di FAMIGLIE di funzioni:

Se $f_\alpha: X_\alpha \rightarrow Y$ famiglia di funzioni $\alpha \in A$,
 e X_α sono spazi topologici con topol \mathcal{T}_α ,
allora

esiste una UNICA TOPOL. MASSIMA su Y t.c.

f_α continue per ogni $\alpha \in A$ e

$V \subseteq Y$ aperto sse $f_\alpha^{-1}(V) \in \mathcal{T}_\alpha \forall \alpha \in A$.

Questa topologia su Y si chiama

TOP. INDUTTIVA o TOP. FORTE della famiglia f_α .

Ma le seguenti proprietà fondamentali:

una funzione $Y \xrightarrow{f} Z$

dove Z è uno spazio topologico

e Y è dotata della top. forte delle f_α

è continua sse f_α continua per $\forall \alpha \in A$.

Se $f_\alpha: X \rightarrow Y_\alpha$ famiglia di funzioni $\alpha \in A$,
 e Y_α sono spazi topologici con topol \mathcal{T}_α ,
allora

esiste una UNICA TOPOL. MINIMA su X t.c.

f_α continua per ogni $\alpha \in A$ e

UNA PREBASE di questa topologia su X

è data dagli $f_\alpha^{-1}(V_\alpha)$ per $\forall \alpha \in A, \forall V_\alpha \in \mathcal{T}_\alpha$.

Nota per trovare la topologia serve fare
 intersezioni finite e poi unioni arbitrarie.

Questa topologia su X si dice

TOPOL. PROIETTIVA o TOP. DEBOLE della famiglia f_α

e ha le seguenti proprietà fondamentali:

una funzione $Z \xrightarrow{h} X$

dove Z è uno spazio topologico

e X è dotata della top. debole delle f_α

è continua sse f_α continua $\forall \alpha \in A$.

Esempi immediati:

La topologia forte di una famiglia di topologie DISCRETE è discreta.

Invece la topologia forte di una famiglia di topologie BANACH può essere maggiore delle top. banache.

La topologia forte di una famiglia di topologie (pseudo)metrizzabili in generale non è pseudometrizzabile (già per una funzione)

La topologia debole di una famiglia di topologie BANACH è banale.

Invece la topologia debole di una famiglia di topologie DISCRETE può essere minore della top. discreta.

La topologia debole di una famiglia di topologie (pseudo)metrizzabili è definita da una famiglia di pseudometrie.

Esempi importanti di topologie forti vengono dalle unioni:

- sia X_α una famiglia di spazi topologici; allora sulle unioni

iniettiva $X := \bigcup X_\alpha$, con le inclusioni $X_\alpha \hookrightarrow X$

disgiunte $\tilde{X} := \bigsqcup X_\alpha$, con le inclusioni $X_\alpha \hookrightarrow \tilde{X}$

usiamo le topologie forti delle inclusioni, cioè $U \subseteq X$ aperto sse $\tilde{\iota}_\alpha^{-1}(U) = U \cap X_\alpha$ aperto $\forall \alpha$
e $U \subseteq \tilde{X}$ aperto sse $\tilde{\tau}_\alpha^{-1}(U)$ aperto $\forall \alpha$.

- UNIONI CRESCENTI: date una famiglia di inclusioni $X_0 \subseteq X_1 \subseteq X_2 \subseteq \dots \subseteq X_n \subseteq \dots$ per $n \in \mathbb{N}$

definiamo $X := \bigcup_n X_n$ con topologia indotta dalle inclusioni $X_n \hookrightarrow X$:

U aperto in X sse $U \cap X_n$ aperto in ogni X_n .

Esempio importante: $X_n = \mathbb{R}^n \hookrightarrow X_{n+1} = \mathbb{R}^{n+1}$ (tramite equazione $x_{n+1} = 0$)

cioè usiamo $\mathbb{R}^0 \subseteq \mathbb{R} \subseteq \mathbb{R}^2 \subseteq \mathbb{R}^3 \subseteq \dots \subseteq \mathbb{R}^n \subseteq \dots$

allora definiamo $\mathbb{R}^\infty = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} \mathbb{R}^n$

e un aperto di \mathbb{R}^∞ è sottinsieme di sia aperto in ogni \mathbb{R}^n .

Ora usando $Y_n = \mathbb{S}^n \hookrightarrow Y_{n+1} = \mathbb{S}^{n+1}$ (tramite equazione $x_{n+1} = 0$)
 $\begin{matrix} Y_n & \hookrightarrow & Y_{n+1} \\ \cap & & \cap \\ X_n & & X_{n+1} \end{matrix}$

e definiamo $\mathbb{S}^\infty = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} \mathbb{S}^n$ de $\vec{e}_i \in \mathbb{R}^\infty$.

domande: la topologia di \mathbb{S}^∞ come unione degli \mathbb{S}^n coincide con
la topologia indotta come sottinsieme di \mathbb{R}^∞ ?

Esempi fondamentali di topologie deboli vengono dai prodotti:

Ricordiamo che se X_α è famiglia di insiemi per $\alpha \in A$, definiamo il

$$\text{PRODOTTO CARTESIANO } X = \prod_{\alpha \in A} X_\alpha := \left\{ A \xrightarrow{x} \prod_{\alpha \in A} X_\alpha : \forall \alpha, x_\alpha \in X_\alpha \right\} = \{ (x_\alpha)_{\alpha \in A} \}$$

(se A è finito, si tratta delle solite n -uple se $n = \#A$).

Il prodotto ha le mappe naturali di proiezione $\pi_\alpha: X \rightarrow X_\alpha$ per ogni $\alpha \in A$,
 $x \mapsto x_\alpha$

One, se per X_α sono spazi topologici, d'ora al prodotto X la topologia debole delle proiezioni, cioè la minima topologia che rende continue tutte le π_α (detta top. PRODOTTO):

una prebase è formata da $\pi_\alpha^{-1}(U_\alpha)$ al variare di $\alpha \in A$, $U_\alpha \in \mathcal{G}_\alpha$

una base è formata da $\bigcap_{i=1}^n \pi_{\alpha_i}^{-1}(U_{\alpha_i})$, cioè dai $\prod_{\alpha} U_\alpha$ con $U_\alpha \in \mathcal{G}_\alpha$
 $= X_\alpha$ per quasi ogni α

(perché si tratta di intersezioni finite).

Nel caso dei prodotti finiti (cioè con A finito) prendi una base di aperti

è costituita dai PRODOTTI DI APERTI, $\prod_{i=1}^n U_i$ con $U_i \in \mathcal{G}_i$ di X_i .

Nel caso dei prodotti infiniti invece (cioè con A infinito) la topologia PRODOTTO è molto più piccola della box-topology con base data da $\prod_{\alpha} U_\alpha$ con $U_\alpha \in \mathcal{G}_\alpha$.

Esempio: topologia nello spazio delle successioni reali

$$X = \mathbb{R}^{\mathbb{N}} = \{ \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R} \} = \prod_{\mathbb{N}} \mathbb{R} \quad (\text{prodotto di } \mathbb{N} \text{ copie di } \mathbb{R}).$$

La topologia prodotto ha come base

$$\bigcap_{i=1}^m \pi_{n_i}^{-1}(U_{n_i}) = \prod_{n \in \mathbb{N}} U_n \quad \text{dove } U_n = \begin{cases} U_{n_i} & \text{per } i=1, \dots, m \text{ (operti di } \mathbb{R}) \\ \text{tutto } \mathbb{R} & \text{altrimenti} \end{cases}$$

$$= \{ (x_n) : x_{n_i} \in U_{n_i} \text{ per } i=1, \dots, m \}$$

Successioni di cui limiti (fissati) indicati hanno valore nei aperti (fissati di \mathbb{R}).

Questa è molto meno fine della box topology con base

$$\prod_{n \in \mathbb{N}} U_n \quad \text{con } U_n \text{ operti di } \mathbb{R} \text{ per ogni } n \in \mathbb{N}.$$

Per esempio vediamo gli intorno della successione nulla:

per topologia prodotto:

per box-topology:

Note: possiamo vedere $\mathbb{R}^{\mathbb{Q}} = \prod \mathbb{R}^q$ come sottosistema di $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$, un punto

successioni con termini definitivamente nulli,

quindi sono le topologie indotte da $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$ su $\mathbb{R}^{\mathbb{Q}}$ (come sottosistemi)?

Esempio: PRODOTTO DI SPAZI DISCRETI.

se il prodotto è finito, la top. prodotto è discreta, altrimenti no.

Vediamo in esempio l'insieme di CANTOR:

- come $\subseteq \mathbb{R}$:
 - $C_0 := [0, 1]$
 - $C_1 := [0, 1] \setminus (\frac{1}{3}, \frac{2}{3})$ (tolto il "terzo centrale")
 - $C_2 := C_1 \setminus 2$ "terzi centrali"
 - $C_3 := C_2 \setminus 4$ "terzi centrali"
 - \vdots
 - $C_n := C_{n-1} \setminus 2^{n-1}$ "terzi centrali"
 - \vdots
 - $C := \bigcap_{i \in \mathbb{N}} C_i$ con topologia indotta come $C \subseteq \mathbb{R}$ (è chiuso perché \cap di chiusi, ogni elemento è di accumulazione e frontiera!)

- come spazio prodotto:
 - si considere $\{0, 2\}$ con topol. DISCRETA e lo spazio prodotto $\{0, 2\}^{\mathbb{N}} = \{ \mathbb{N} \rightarrow \{0, 2\} \}$
 - con topologia prodotto, aperte aperti di base $U_{i_1, \dots, i_r, j_1, \dots, j_s} = \{ \mathbb{N} \rightarrow \{0, 2\} : \begin{matrix} x_{i_1} = \dots = x_{i_r} = 0 \\ x_{j_1} = \dots = x_{j_s} = 2 \end{matrix} \}$
 - di indice r, s e indici $i_1, \dots, i_r, j_1, \dots, j_s \in \mathbb{N}$.

OMEOMORFISMO TRA LE DUE COSTRUZIONI:

$$\{0, 2\}^{\mathbb{N}} \longrightarrow C$$

$$(a_i) \longmapsto \sum_{i=0}^{\infty} \frac{a_i}{3^i} = (0, a_1 a_2 a_3 \dots)_{(3)} \quad \text{SCRITTURA in base 3, senza la cifra 1, per numeri in } [0, 1].$$

chiaramente una biiezione:
 con l'otare le due topologie confrontando le basi!

Esempio: DUPLICAZIONE DEI PUNTI.

Consideriamo X spazio topologico e $I = \{0, 1\}$ con topologie $\begin{cases} \text{DISCRETA} \\ \text{BANALE} \end{cases}$.

Allora $X \times I = \{(x, i) \mid x \in X, i \in \{0, 1\}\}$ è formato da "due copie di X "

(ogni punto è nodo piatto) e con topologie diverse a seconda che

su I si usi la topologia

- DISCRETA, e allora la topologia è quella delle unioni disgiunte di $X \times \{0\}$ e $X \times \{1\}$
- BANALE: gli aperti di base sono $U \times I$ con U aperto di X

Si può generalizzare alla "moltiplicazione dei punti" usando I finito qualsiasi.

PROBLEMA FINALE:

Sia dato uno spazio topologico (X, \mathcal{G})

e si consideri l'insieme $\mathcal{E}((X, \mathcal{G}), \mathbb{R}) = \{X \rightarrow \mathbb{R} \text{ continue}\}$

delle funzioni continue tra X (con top \mathcal{G}) e \mathbb{R} con topologia usuale metrica.

Sia \mathcal{G}' la topologia debole su X delle funzioni $\mathcal{E}((X, \mathcal{G}), \mathbb{R})$,

cioè la più piccola topologia su X che rende continue tutte le funzioni dell'insieme $\mathcal{E}((X, \mathcal{G}), \mathbb{R})$, quindi debole rispetto a \mathcal{G} .

Essendo \mathcal{G}' la minima, e rendendo \mathcal{G} continue tali funzioni,

abbiamo ovviamente $\mathcal{G}' \in \mathcal{G}$, cioè \mathcal{G}' è meno fine di \mathcal{G} .

Le potremo vedere esattamente quando sono uguali,

ma per ora si può cercare di capire una base di aperti o per densità di \mathcal{G}' : come trovare i "densità di base" per \mathcal{G}' ?