

9.1) Siano  $G$  un gruppo e  $X$  un  $G$ -insieme.

(i) Lo **stabilizzatore** di un punto  $x \in X$  è l'insieme  $G_x := \{g \in G \mid g \cdot x = x\}$ . Verifica che, per ogni  $x \in X$ , l'insieme  $G_x$  è un sottogruppo di  $G$ .

(ii) L'**orbita di un elemento**  $x \in X$  è l'insieme  $G \cdot x := \{y \in X \mid \exists g \in G \text{ t.c. } y = g \cdot x\}$ . Dimostra che se  $x \neq y$ , allora o  $G \cdot x = G \cdot y$  oppure  $G \cdot x \cap G \cdot y = \emptyset$ .

(iii) Verifica che  $X$  è unione di orbite sotto l'azione di  $G$ .

9.2) Sia  $X = \{(x, y) \in \mathbf{R}^2 \mid -\frac{1}{2} \leq y \leq \frac{1}{2}\}$  il sottospazio di  $(\mathbf{R}^2, \mathcal{U}_{eucl})$ . Considera l'applicazione  $f : \mathbf{Z} \times X \rightarrow X$  definita da

$$(m, (x, y)) \mapsto (m + x, (-1)^m y),$$

al variare di  $m \in \mathbf{Z}$  e di  $(x, y) \in X$ .

a) Mostra che l'applicazione  $f$  definisce una azione (sinistra) di  $\mathbf{Z}$  su  $X$ .

b) Mostra che lo spazio quoziente  $X/\mathbf{Z}$  è omeomorfo al nastro di Moebius.

9.3) Si consideri  $\mathbf{R}^3$  dotato della topologia euclidea. Si consideri il sottospazio

$$X = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid x^2 + y^2 = z^2\}.$$

(i) Si dica se  $X$  può essere omeomorfo a  $\mathbf{R}$ , se può essere omeomorfo a  $\mathbf{R}^2$ .

(ii) Si determinino le componenti connesse di  $\mathbf{R}^3 \setminus X$

(iii) Considerate le due isometrie di  $\mathbf{R}^3$ :

$$\sigma(x, y, z) = (x, y - z), \quad \tau(x, y, z) = (-x - y, z),$$

determinare il gruppo  $G = \langle \sigma, \tau \rangle$  da esse generato.

(iv) Verificare che  $Y := X \setminus \{(0, 0, 0)\}$  è un  $G$ -insieme e che  $G$  agisce su  $Y$  con stabilizzatori banali.

(v) Determinare le componenti connesse di  $Y$  e descrivere l'azione del gruppo ciclico  $\langle \sigma \rangle$  sulle componenti connesse di  $Y$ .

9.4) Sia  $X$  un sottospazio di  $\mathbf{R}^n$  dotato di topologia euclidea. Dimostra che:

(i)  $X$  convesso  $\Rightarrow X$  contraibile.

(ii)  $X$  contraibile  $\Rightarrow X$  convesso per archi.

9.5) Sia  $(X, \mathcal{U}_X)$  uno spazio topologico. Sia  $S^1$  la circonferenza unitaria, dotata della topologia di sottospazio di  $\mathbf{R}^2$  euclideo. Sia  $f : S^1 \rightarrow X$  un'applicazione continua. Mostra che sono equivalenti:

a)  $f$  è omotopa ad un'applicazione costante;

b)  $f$  si estende ad un'applicazione continua  $g : \overline{B_1(\vec{0})} \rightarrow X$ , i.e.  $g|_{\overline{\partial B_1(\vec{0})}} = g|_{S^1} = f$ ;

c) per ogni  $\vec{x}_0 \in S^1$ , esiste un'omotopia  $H$  tra  $f$  e l'applicazione costante  $\epsilon_{f(\vec{x}_0)}$  tale che  $H(\vec{x}_0, t) = f(\vec{x}_0)$ , per ogni  $t \in I$ .

---

<sup>1</sup>Parte della stesura in latex del presente file è a cura della Prof.ssa Martina Lanini. Ringraziamenti per aver permesso l'utilizzo

9.6) Si consideri  $\mathbf{R}^3$  dotato della topologia euclidea e sia  $\ell \subset \mathbf{R}^3$  una qualsiasi retta. Dimostrare che  $\mathbf{R}^3 \setminus \ell$  e' omotopicamente equivalente ad (i.e. ha lo stesso tipo di omotopia di)  $S^1$ .

9.7) Si consideri nello spazio topologico  $\mathbf{R}^3$  euclideo il sottospazio

$$Z := \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid x^2 + y^2 < z^2\}.$$

(i) Stabilire se  $Z$  e' connesso o, in caso di risposta negativa, determinare le sue componenti connesse;

(ii) Dato  $\mathbf{R}^3 \setminus Z$  e' contraibile? e' connesso per archi? e' connesso?

9.8) Sia  $X$  uno spazio topologico e siano

$$f, g : X \rightarrow S^n, \quad n \geq 1$$

due applicazioni continue tali che

$$f(x) \neq -g(x), \quad \forall x \in X.$$

(i) Dimostra che  $f$  e' omotopa a  $g$ .

(ii) Deduci che ogni funzione continua, non suriettiva  $f : X \rightarrow S^n$  e' omotopa a un'applicazione costante  $\epsilon_{\vec{x}_0}$  per qualche  $\vec{x}_0 \in S^n$ .