

(2)

Omotopie

$$I = [0, 1]$$

X, Y sp. top

$$f_0, f_1 : X \longrightarrow Y \text{ continue}$$

Dono omotopie se esiste

$$F : X \times I \longrightarrow Y \text{ continue t.c.}$$



$$F(x, 0) = f_0(x)$$

$$F(x, 1) = f_1(x)$$

omotopie

esempi: . $id : \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n$

$$x \longmapsto x$$

$$id \sim 0$$



appl. nulla

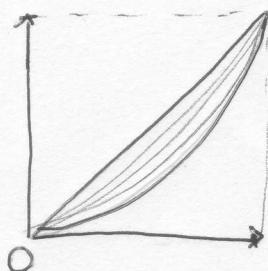
$$F(x, t) = tx$$

- $X = [0, 1] \quad Y = [0, 1]$

$$f_0(x) = x$$

$$f_1(x) = x^2$$

$$F(x, t) = t x^2 + (1-t)x$$



(2)

- l'omotopia in $C^0(X, Y)$ è una relazione di equivalenza
- la composizione di mappe omotope dà mappe omotope

Def Due spazi top. X e Y hanno lo stesso tipo di omotopie se esistono

$$f: X \longrightarrow Y \text{ continua}$$

$$g: Y \longrightarrow X \text{ continua}$$

f.c. $f \circ g \sim id_X$

$g \circ f \sim id_X$

- è una relazione di equivalenza

i due spazi si dicono

OMOTOPICAMENTE EQUIVALENTI

N.B. più debole di omeomorfismo

(3)

Def Uno spazio ~~di~~ topologico X

si dice contrattile se

$$\begin{matrix} i_X: X & \longrightarrow & X \\ & x \longmapsto & x \end{matrix}$$

e' omotopio alla applicazione costante

$$\begin{matrix} X & \xrightarrow{\quad} & X \\ & x \longmapsto & x_0 \end{matrix}$$

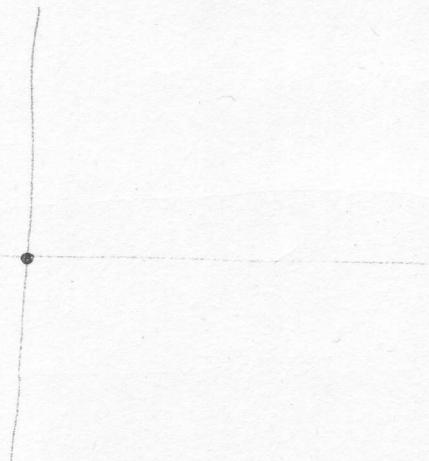
per qualche $x_0 \in X$

Teorema Uno sp. top. e' ~~se~~ contrattile se e solo se ~~a~~ e' omotopicamente equivalente a un punto.

Esempio:

\mathbb{R}^n contrattile

\mathbb{R}^2



$$id: X \rightarrow X$$

$$0: X \rightarrow 0$$