

ΠΑΡΑΡΤΗΜΑ Β

ΤΟΠΟΛΟΓΙΑ

1 Τοπολογικοί Χώροι

1.1. Ορισμός. Έστω $X \neq \emptyset$ ένα σύνολο. Μια οικογένεια υποσυνόλων του X , $\mathcal{T} \subseteq \mathcal{P}(X)$, λέγεται **τοπολογία** του X , αν ισχύουν οι παρακάτω συνθήκες:

(i) $\emptyset, X \in \mathcal{T}$.

(ii) Αν $A, B \in \mathcal{T}$, τότε $A \cap B \in \mathcal{T}$.

(iii) Αν $A_i \in \mathcal{T}$, $i \in I$, τότε $\cup_{i \in I} A_i \in \mathcal{T}$.

Το ζεύγος (X, \mathcal{T}) λέγεται **τοπολογικός χώρος** και τα σύνολα που ανήκουν στην τοπολογία \mathcal{T} λέγονται **ανοιχτά** υποσύνολα του X .

1.2. Παράδειγμα. Τα ανοιχτά υποσύνολα του \mathbb{R}^n αποτελούν τοπολογία.

1.3. Πρόταση-Κριτήριο Έστω (X, \mathcal{T}) ένας τοπολογικός χώρος. Ένα $A \subseteq X$ είναι ανοιχτό, αν και μόνον αν ισχύει η παρακάτω συνθήκη:

για κάθε $x \in A$ υπάρχει $B_x \in \mathcal{T}$ έτσι ώστε $x \in B_x \subseteq A$.

1.4. Ορισμός. Έστω (X, \mathcal{T}) ένας τοπολογικός χώρος. Μια υποοικογένεια $\mathcal{B} \subseteq \mathcal{T}$ λέγεται **βάση** της τοπολογίας \mathcal{T} , αν ισχύει η συνθήκη

για κάθε $A \in \mathcal{T}$ και κάθε $x \in A$, υπάρχει $B \in \mathcal{B}$ με $x \in B \subseteq A$,

που είναι ισοδύναμη με την συνθήκη

κάθε $A \in \mathcal{T}$ είναι ένωση συνόλων της οικογένειας \mathcal{B} .

1.5. Παράδειγμα. Οι ανοιχτές μπάλες $B(x, \varepsilon)$ με $x \in \mathbb{R}^n$ και $\varepsilon > 0$ αποτελούν βάση της τοπολογίας του \mathbb{R}^n .

1.6. Ορισμός. Έστω (X, \mathcal{T}) ένας τοπολογικός χώρος και $x \in X$. Ονομάζουμε **περιοχή** του x κάθε σύνολο $A \subseteq X$ για το οποίο υπάρχει $U \in \mathcal{T}$ με $x \in U \subseteq A$.

2 Συνεχείς Απεικονίσεις

2.1. Ορισμός. Έστω $(X, \mathcal{T}_X), (Y, \mathcal{T}_Y)$ δύο τοπολογικοί χώροι, $f : X \rightarrow Y$ μια απεικόνιση και $x_o \in X$. Λέμε ότι η f είναι **συνεχής στο x_o** , αν για κάθε ανοιχτό $B \in \mathcal{T}_Y$ με $f(x_o) \in B$, υπάρχει ανοιχτό $A \in \mathcal{T}_X$ με $x_o \in A$ και $f(A) \subseteq B$.

Η f λέγεται **συνεχής**, αν είναι συνεχής σε κάθε $x \in X$.

2.2. Πρόταση. Έστω $(X, \mathcal{T}_X), (Y, \mathcal{T}_Y)$ δύο τοπολογικοί χώροι και $f : X \rightarrow Y$ μια απεικόνιση. Η f είναι συνεχής, αν αντιστρέφει τα ανοιχτά υποσύνολα του Y σε ανοιχτά υποσύνολα του X , δηλ. αν

$$f^{-1}(V) \in \mathcal{T}_X, \quad \forall V \in \mathcal{T}_Y.$$

2.3. Ορισμός. Έστω $(X, \mathcal{T}_X), (Y, \mathcal{T}_Y)$ δύο τοπολογικοί χώροι και $f : X \rightarrow Y$ μια απεικόνιση. Λέμε ότι η f είναι **ομοιομορφισμός**, αν είναι 1-1 και επί, συνεχής, και η αντίστροφή της είναι επίσης συνεχής. Δηλ. αν είναι αντιστρέψιμη και

$$f^{-1}(V) \in \mathcal{T}_X, \quad \forall V \in \mathcal{T}_Y, \text{ και} \\ f(U) = (f^{-1})^{-1}(U) \in \mathcal{T}_Y, \quad \forall U \in \mathcal{T}_X.$$

3 Υπόχωροι και Χώροι-γινόμενα

3.1. Πρόταση & Ορισμός. Έστω (X, \mathcal{T}) τοπολογικός χώρος και $A \subseteq X$. Η οικογένεια

$$\mathcal{T}_A = \{A \cap U : U \in \mathcal{T}\}$$

είναι μια τοπολογία επί του A , που λέγεται **σχετική τοπολογία** επί του A , επαγόμενη από την \mathcal{T} , και ο τοπολογικός χώρος (A, \mathcal{T}_A) λέγεται **τοπολογικός υπόχωρος** του (X, \mathcal{T}) .

Στην ειδική περίπτωση που A είναι ανοιχτό υποσύνολο του X , ισχύει

$$\mathcal{T}_A = \{U \in \tau : U \subseteq A\}.$$

3.1. Πρόταση. Έστω (X, \mathcal{T}) τοπολογικός χώρος και $A \subseteq X$. Η σχετική τοπολογία \mathcal{T}_A είναι η μικρότερη τοπολογία στο A που κάνει συνεχή την κανονική εμφύτευση

$$i_A : (A, \mathcal{T}_A) \longrightarrow (X, \mathcal{T}) : a \longmapsto i_A(a) = a.$$

3.2. Ορισμός. Έστω $(X, \mathcal{T}_X), (Y, \mathcal{T}_Y)$ τοπολογικοί χώροι. Ένα $U \subseteq X \times Y$ λέγεται **ανοιχτό**, αν για κάθε $(x, y) \in U$, υπάρχουν $A \in \mathcal{T}_X$ και $B \in \mathcal{T}_Y$ με

$$(x, y) \in A \times B \subseteq U.$$

3.3. Πρόταση & Ορισμός. Έστω $(X, \mathcal{T}_X), (Y, \mathcal{T}_Y)$ τοπολογικοί χώροι. Τα ανοιχτά υποσύνολα του $X \times Y$ αποτελούν μια τοπολογία \mathcal{T}_γ στον $X \times Y$, που λέγεται **τοπολογία-γινόμενο**. Η \mathcal{T}_γ είναι η μικρότερη τοπολογία στον $X \times Y$ που κάνει συνεχείς τις προβολές

$$\begin{aligned} p_X : (X \times Y, \mathcal{T}_\gamma) &\longrightarrow (X, \mathcal{T}_X) : (x, y) \longmapsto x, \\ p_Y : (X \times Y, \mathcal{T}_\gamma) &\longrightarrow (Y, \mathcal{T}_Y) : (x, y) \longmapsto y. \end{aligned}$$