

# Homotopia i Stabilność

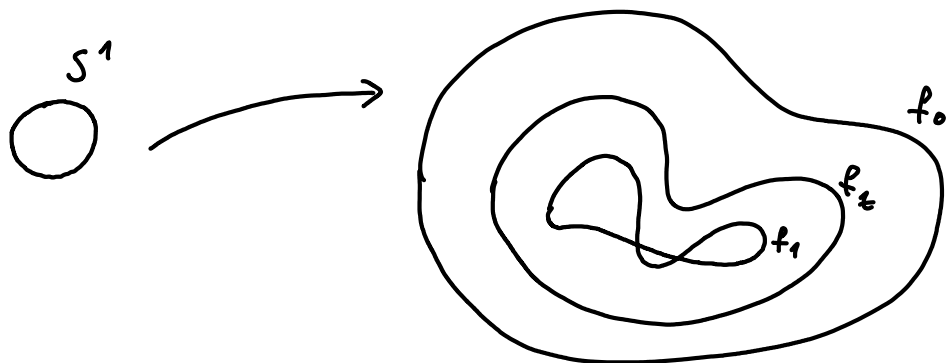
$X, Y$  norm. gładkie  $f_0: X \rightarrow Y$   $f_1: X \rightarrow Y$  p. gładkie

Def.  $f_0, f_1$  są (gładko) homotopijne jeżeli  $\exists F: X \times [0, 1] \rightarrow Y$  p. gładkie takie, że  $F(x, 0) = f_0$   
i  $F(x, 1) = f_1$

$F$  to (gładka) homotopia między  $f_0$  i  $f_1$

Jest to relacja równoważności na zbiorze p. gładkich  $X \rightarrow Y$ . Klasa abstrakcji tej relacji to klasa homotopii

$f_t(x) = F(x, t)$   $f_0: X \rightarrow Y$

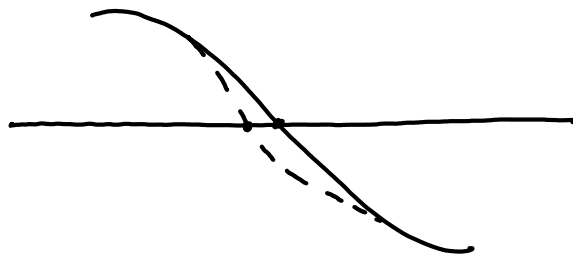


Def. własność p. gładkiego jest stabilna jeżeli  $\forall f_0: X \rightarrow Y$  gładkiego mającego tę własność  
i  $\forall f_t: X \rightarrow Y$  homotopii  $f_0 \exists \varepsilon > 0$ , że  $\forall t \in [0, \varepsilon)$   $f_t: X \rightarrow Y$  też ma tę własność.

Przykład.: 1) Przechodzenie przez punkt krytyczny w  $\mathbb{R}^2$  nie jest stabilne

2) styśnięcie do prostej nie jest stabilne

3)



Przecięcie transversalne prostej i krzywej w  $\mathbb{R}^2$  jest stabilne

Tw. o stabilności

Następujące klasy p. gładkich w wartości nominalnej  $X$  w wartości  $Y$  są stabilne:

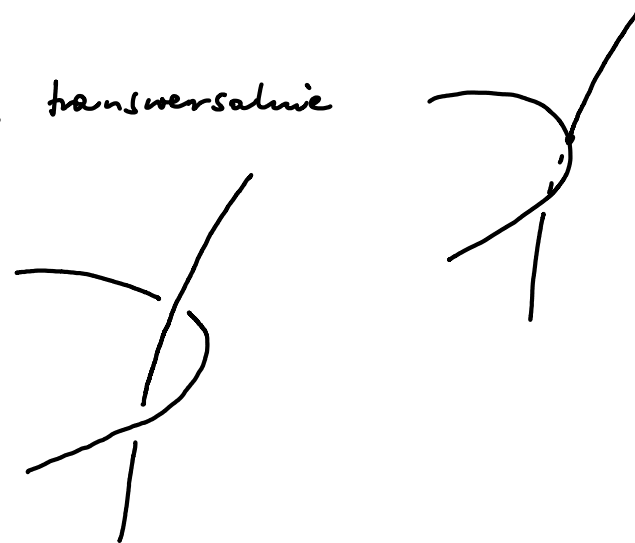
- lokalne dyfeomorfizmy
- immersje
- submersje
- p. gładkie transversalne do wybranej dowolnej podrozwnożnicy  $Z \subset Y$
- zanurzenia
- dyfeomorfizmy

Przykład Krzywe w  $\mathbb{R}^3$  nigdy nie przecinają się transversalnie

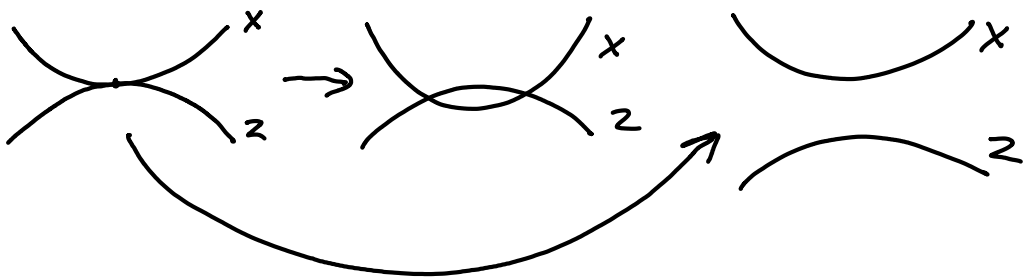
Przecięcie się krzywych w  $\mathbb{R}^3$  nie jest stabilne.

Jeżeli  $\dim X + \dim Z < \dim Y$

to  $f: X \rightarrow Y$  nie przecina stabilnie  $Z$ .



Przecięcie nietranswersalne nie są stabilne

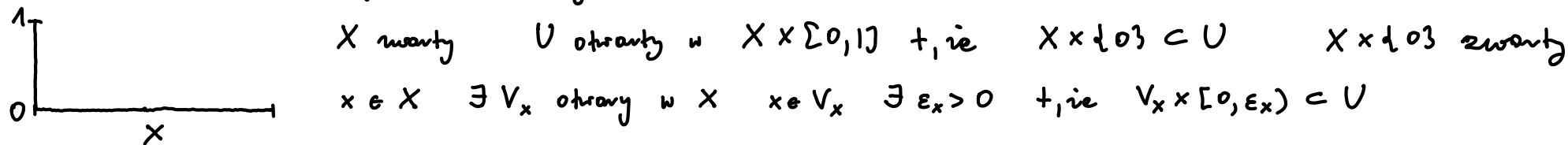


Dowód tw. o stabilności

Dowód. (a) dyfeomorfizmy lokalne wynika z (b) immersje (dyfeomorfizmy lokalne są immersjami  $X \rightarrow Y$  dla  $\dim X = \dim Y$ .)

(b) immersje

$f_t : X \rightarrow Y$  homotopia immersji  $f_0 : X \rightarrow Y$



$$X \times \{0\} \subset \bigcup_{x \in X} V_x \times [0, \epsilon_x) \subset U \quad \text{czyli} \quad \{V_x \times [0, \epsilon_x), x \in X\} \text{ pokrywa otwarte } X \times \{0\} (\subset U)$$

$$X \times \{0\} \text{ zwarty} \Rightarrow \bigcup_{i=1}^N V_{x_i} \times [0, \epsilon_i) \supset X \times \{0\} \quad \text{Niech } \epsilon = \min \{ \epsilon_i \mid i=1, \dots, N \}$$

$$X \times [0, \epsilon) \subset U$$

Stąd wystarczy pokazać, że  $\forall x_0 \in X$  istnieje otoczenie  $U \subset X \times [0, 1]$  punktu  $(x_0, 0)$  t.j.  $\forall (x, t) \in U$   $(df_t)_x$  jest iniekcją.

To stwierdzenie lokalne, więc można to pokazać w współrzędnych wygli możemy założyć, że  $X$  jest podzbiorem otwartym w  $\mathbb{R}^k$  i  $Y$  jest podzbiorem otwartym w  $\mathbb{R}^l$ .

$(df_0)_{x_0}$  jest iniekcją (z def. immersji)

Stąd macierz  $\left(\frac{\partial f_0}{\partial x_j}(x_0)\right)_{j=1, \dots, k}$  ma  $k \times k$  podmacierz nieosobliwą ( $\det \neq 0$ )

Pochodne cząstkowe  $\left(\frac{\partial f_t}{\partial x_j}\right)_i(x)$  są ciągłe na  $X \times [0, 1]$  oraz  $\det$  jest funkcją ciągłą, stąd  $\det$  tej samej podmacierzy  $k \times k$

macierzy  $\left(\frac{\partial f_t}{\partial x_j}(x)\right)$  nie zanika dla  $(x, t)$  z pewnego otoczenia  $U$  punktu  $(x_0, 0)$  w  $X \times [0, 1]$

(c) submersje ta sama metoda

Stabilność (d) transwersalności wynika z (c) bo transwersalność można pokazać jako submersję.

(e) zanurzenie = immersja iniekcyjna

Trzeba pokazać iniekcyjność  $f_t$  z tego że to jest zanurzeniem

$$G: X \times [0, 1] \rightarrow Y \times [0, 1] \quad G(x, t) \stackrel{\det}{=} (f_t(x), t)$$

zaś, że (e) nie jest prawdziwe

$\forall i \exists t_i \rightarrow 0 \exists x_i \neq y_i \quad G(x_i, t_i) = G(y_i, t_i)$   $X$  jest zwarty Stąd z ciągu  $(x_i, y_i) \in X \times X$  możemy

wybrać podciąg zbiegający  $x_i \rightarrow x_0, y_i \rightarrow y_0$ . Wtedy  $G(x_0, 0) = \lim_{i \rightarrow 0} G(x_i, t_i) = \lim_{i \rightarrow 0} G(y_i, t_i) = G(y_0, 0)$

Stąd  $f_0(x_0) = G(x_0, 0) = G(y_0, 0) = f_0(y_0) \Rightarrow x_0 = y_0$

Macierz Jacobiego  $dG_{(x_0, 0)} = \begin{pmatrix} (df_0)_{x_0} & \begin{matrix} * \\ * \\ * \end{matrix} \\ \hline 0 & \dots & 0 & \begin{matrix} | \\ 1 \end{matrix} \end{pmatrix}$

$(df_0)_{x_0}$  jest iniekcją. Stąd ma  $k$  l. niezależnych wierszy. Stąd  $(dG)_{(x_0, 0)}$  ma  $(k+1)$  l. niezależnych wierszy.

Stąd  $(dG)_{(x_0, 0)}$  jest lin. iniekcją. Stąd  $G$  jest immersją w otoczeniu  $(x_0, 0)$  i musi być iniekcją w pewnym otoczeniu  $(x_0, 0)$  czyli  $\forall i$  dostatecznie dużej  $(x_i, t_i)$  i  $(y_i, t_i)$  należy do tego otoczenia co jest sprzeczne z  $G(x_i, t_i) = G(y_i, t_i)$ .

(f) dyfeomorfizm

zał., że  $X, Y$  spójne

$f_0 : X \rightarrow Y$  dyfeom.  $f_t : X \rightarrow Y$  homotopia  $f_0$   $f_0 : X \rightarrow Y$  jest zanurzeniem i lok. dyfeom.

Stąd  $\exists \varepsilon > 0 \forall t \in [0, \varepsilon)$   $f_t$  jest zanurzeniem i lokalnym dyfeomorfizmem

$\forall U$  otwarty  $f_t(U)$  otwarty

$X, Y$  niespójne

$f : X \rightarrow Y$  dyfeom.

$X = \bigcup X_i$   $X_i$  - składowe spójności

$Y = \bigcup Y_i$   $Y_i$  - składowe spójności

$f|_{X_i} : X_i \rightarrow Y_i$  co redukuje do poprzedniego przypadku.