

Raum, topologischer  
Menge, offene  
Menge, abgeschlossene

Umgebung  
lokal

Inneres  
Kern, offener  
Abschluss  
Rand  
dicht

Basis  
Subbasis

Spurtopologie  
Teilraum  
Teilraumtopologie  
Unterraumtopologie

Produkttopologie

Quotiententopologie

Metrik  
Raum, metrischer

Sei  $(X, \mathfrak{T})$  ein topologischer Raum und  $x \in X$ .  
 Eine Teilmenge  $U \subseteq X$  heißt **Umgebung** von  $x$ , wenn es ein  $U_0 \in \mathfrak{T}$  gibt mit  $x \in U_0$  und  $U_0 \subseteq U$ .  
 Gilt eine Eigenschaft in einer Umgebung, so sagt man, dass die Eigenschaft **lokal** gilt.

Ein **topologischer Raum** ist ein Paar  $(X, \mathfrak{T})$  bestehend aus einer Menge  $X$  und  $\mathfrak{T} \subseteq \mathcal{P}(X)$  mit folgenden Eigenschaften

- (i)  $\emptyset, X \in \mathfrak{T}$
- (ii) Sind  $U_1, U_2 \in \mathfrak{T}$ , so ist  $U_1 \cap U_2 \in \mathfrak{T}$
- (iii) Ist  $I$  eine Menge und  $U_i \in \mathfrak{T}$  für jedes  $i \in I$ , so ist  $\bigcup_{i \in I} U_i \in \mathfrak{T}$

Die Elemente von  $\mathfrak{T}$  heißen **offene Teilmengen** von  $X$ .  
 $A \subseteq X$  heißt **abgeschlossen**, wenn  $X \setminus A$  offen ist.

Sei  $(X, \mathfrak{T})$  ein topologischer Raum.

- a)  $\mathfrak{B} \subseteq \mathfrak{T}$  heißt **Basis** der Topologie  $\mathfrak{T}$ , wenn jedes  $U \in \mathfrak{T}$  Vereinigung von Elementen aus  $\mathfrak{B}$  ist.
- b)  $\mathcal{S} \subseteq \mathfrak{T}$  heißt **Subbasis** der Topologie  $\mathfrak{T}$ , wenn jedes  $U \in \mathfrak{T}$  Vereinigung von endlichen Durchschnitten von Elementen aus  $\mathcal{S}$  ist.

Sei  $(X, \mathfrak{T})$  ein topologischer Raum und  $M \subseteq X$  eine Teilmenge.

a)  $M^\circ := \{x \in M \mid M \text{ ist Umgebung von } x\} = \bigcup_{\substack{U \subseteq M \\ U \in \mathfrak{T}}} U$

heißt **Inneres** oder **offener Kern** von  $M$ .

b)  $\overline{M} := \bigcap_{\substack{A \supseteq M \\ A \text{ abgeschlossen}}} A$  heißt **abgeschlossene Hülle** oder **Abchluss** von  $M$ .

c)  $\partial M := \overline{M} \setminus M^\circ$  heißt **Rand** von  $M$ .

d)  $M$  heißt **dicht** in  $X$ , wenn  $\overline{M} = X$  ist.

Seien  $X_1, X_2$  topologische Räume.  
 $U \subseteq X_1 \times X_2$  sei offen, wenn es zu jedem  $x = (x_1, x_2) \in U$  Umgebungen  $U_i$  um  $x_i$  mit  $i = 1, 2$  gibt, sodass  $U_1 \times U_2 \subseteq U$  gilt.  
 $\mathfrak{T} = \{U \subseteq X_1 \times X_2 \mid U \text{ offen}\}$  ist eine Topologie auf  $X_1 \times X_2$ . Sie heißt **Produkttopologie**.  
 $\mathfrak{B} = \{U_1 \times U_2 \mid U_i \text{ offen in } X_i, i = 1, 2\}$  ist eine Basis von  $\mathfrak{T}$ .

Sei  $(X, \mathfrak{T})$  ein topologischer Raum und  $Y \subseteq X$ .  
 $\mathfrak{T}_Y := \{U \cap Y \mid U \in \mathfrak{T}\}$  ist eine Topologie auf  $Y$ .  
 $\mathfrak{T}_Y$  heißt **Teilraumtopologie** und  $(Y, \mathfrak{T}_Y)$  heißt ein **Teilraum** von  $(X, \mathfrak{T})$ .

Sei  $X$  eine Menge. Eine Abbildung  $d : X \times X \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  heißt **Metrik**, wenn gilt:

- (i) Definitheit:  $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y \quad \forall x, y \in X$
- (ii) Symmetrie:  $d(x, y) = d(y, x) \quad \forall x, y \in X$
- (iii) Dreiecksungleichung:  $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z) \quad \forall x, y, z \in X$

Das Paar  $(X, d)$  heißt ein **metrischer Raum**.

Sei  $X$  ein topologischer Raum,  $\sim$  eine Äquivalenzrelation auf  $X$ ,  $\overline{X} = X/\sim$  sei die Menge der Äquivalenzklassen,  $\pi : X \rightarrow \overline{X}, x \mapsto [x]_\sim$ .

$$\mathfrak{T}_{\overline{X}} := \{U \subseteq \overline{X} \mid \pi^{-1}(U) \in \mathfrak{T}_X\}$$

$(\overline{X}, \mathfrak{T}_{\overline{X}})$  heißt **Quotiententopologie**.

**Isometrie**

**Raum, hausdorffscher**

**Grenzwert  
Limes**

**Abbildung, stetige  
Homöomorphismus**

**zusammenhängend**

**Zusammenhangskomponente**

**Überdeckung**

**Raum, kompakter**

Ein topologischer Raum  $X$  heißt **hausdorffsch**, wenn es für je zwei Punkte  $x \neq y$  in  $X$  Umgebungen  $U_x$  um  $x$  und  $U_y$  um  $y$  gibt, sodass  $U_x \cap U_y = \emptyset$ .

Seien  $(X, d_X)$  und  $(Y, d_Y)$  metrische Räume und  $\varphi : X \rightarrow Y$  eine Abbildung mit

$$\forall x_1, x_2 \in X : d_X(x_1, x_2) = d_Y(\varphi(x_1), \varphi(x_2))$$

Dann heißt  $\varphi$  eine **Isometrie** von  $X$  nach  $Y$ .

Seien  $(X, \mathfrak{T}_X), (Y, \mathfrak{T}_Y)$  topologische Räume und  $f : X \rightarrow Y$  eine Abbildung.

- $f$  heißt **stetig** :  $\Leftrightarrow \forall U \in \mathfrak{T}_Y : f^{-1}(U) \in \mathfrak{T}_X$ .
- $f$  heißt **Homöomorphismus**, wenn  $f$  stetig ist und es eine stetige Abbildung  $g : Y \rightarrow X$  gibt, sodass  $g \circ f = \text{id}_X$  und  $f \circ g = \text{id}_Y$ .

Sei  $X$  ein topologischer Raum und  $(x)_{n \in \mathbb{N}}$  eine Folge in  $X$ .  $x \in X$  heißt **Grenzwert** oder **Limes** von  $(x_n)$ , wenn es für jede Umgebung  $U$  von  $x$  ein  $n_0$  gibt, sodass  $x_n \in U$  für alle  $n \geq n_0$ .

Sei  $X$  ein topologischer Raum.

Für  $x \in X$  sei  $Z(x) \subseteq X$  definiert durch

$$Z(x) := \bigcup_{\substack{A \subseteq X \text{ zhgd.} \\ x \in A}} A$$

$Z(x)$  heißt **Zusammenhangskomponente**.

Ein Raum  $X$  heißt **zusammenhängend**, wenn es keine offenen, nichtleeren Teilmengen  $U_1, U_2$  von  $X$  gibt mit  $U_1 \cap U_2 = \emptyset$  und  $U_1 \cup U_2 = X$ .

Ein topologischer Raum  $X$  heißt **kompakt**, wenn jede offene Überdeckung von  $X$

$$\mathfrak{U} = \{U_i\}_{i \in I} \text{ mit } U_i \text{ offen in } X$$

eine endliche Teilüberdeckung

$$\bigcup_{i \in J \subseteq I} U_i = X \text{ mit } |J| \in \mathbb{N}$$

besitzt.

Sei  $X$  eine Menge und  $\mathfrak{U} \subseteq \mathcal{P}(X)$ .

$\mathfrak{U}$  heißt eine **Überdeckung** von  $X$ , wenn gilt:

$$\forall x \in X : \exists M \in \mathfrak{U} : x \in M$$

**Weg**  
**Weg, geschlossener**  
**Weg, einfacher**

**Wegzusammenhang**

**Jordankurve**  
**Jordankurve, geschlossene**

**Knoten**

**Knoten, äquivalente**  
**Isotopie**

**Knotendiagramm**

**Färbbarkeit**

**Karte**  
**Atlas**  
**Mannigfaltigkeit**

Ein topologischer Raum  $X$  heißt **wegzusammenhängend**, wenn es zu je zwei Punkten  $x, y \in X$  einen Weg  $\gamma : [0, 1] \rightarrow X$  gibt mit  $\gamma(0) = x$  und  $\gamma(1) = y$ .

Sei  $X$  ein topologischer Raum.

- Ein **Weg** in  $X$  ist eine stetige Abbildung  $\gamma : [0, 1] \rightarrow X$ .
- $\gamma$  heißt **geschlossen**, wenn  $\gamma(1) = \gamma(0)$  gilt.
- $\gamma$  heißt **einfach**, wenn  $\gamma|_{[0,1]}$  injektiv ist.

Eine geschlossene Jordankurve in  $\mathbb{R}^3$  heißt **Knoten**.

Sei  $X$  ein topologischer Raum. Eine (geschlossene) **Jordankurve** in  $X$  ist ein Homöomorphismus  $\gamma : [0, 1] \rightarrow C \subseteq X$  bzw.  $\gamma : S^1 \rightarrow C \subseteq X$ .

Sei  $\gamma : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$  ein Knoten,  $E$  eine Ebene und  $\pi : \mathbb{R}^3 \rightarrow E$  eine Projektion auf  $E$ .

$\pi$  heißt **Knotendiagramm** von  $\gamma$ , wenn gilt:

$$|\pi^{-1}(x)| \leq 2 \quad \forall x \in \pi(\gamma)$$

Ist  $(\pi|_{\gamma([0,1])})^{-1}(x) = \{y_1, y_2\}$ , so **liegt**  $y_1$  **über**  $y_2$ , wenn gilt:

$$\exists \lambda > 1 : (y_1 - x) = \lambda(y_2 - x)$$

Zwei Knoten  $\gamma_1, \gamma_2 : S^1 \rightarrow \mathbb{R}^3$  heißen **äquivalent**, wenn es eine stetige Abbildung

$$H : S^1 \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$$

gibt mit

$$H(z, 0) = \gamma_1(z) \quad \forall z \in S^1$$

$$H(z, 1) = \gamma_2(z) \quad \forall z \in S^1$$

und für jedes feste  $t \in [0, 1]$  ist

$$H_z : S^1 \rightarrow \mathbb{R}^3, z \mapsto H(z, t)$$

ein Knoten. Die Abbildung  $H$  heißt **Isotopie** zwischen  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$ .

Sei  $(X, \mathfrak{T})$  ein topologischer Raum und  $n \in \mathbb{N}$ .

- Eine  $n$ -dimensionale **Karte** auf  $X$  ist ein Paar  $(U, \varphi)$ , wobei  $U \in \mathfrak{T}$  und  $\varphi : U \rightarrow V$  Homöomorphismus von  $U$  auf eine offene Teilmenge  $V \subseteq \mathbb{R}^n$ .
- Ein  $n$ -dimensionaler **Atlas**  $\mathcal{A}$  auf  $X$  ist eine Familie  $(U_i, \varphi_i)_{i \in I}$  von Karten auf  $X$ , sodass  $\bigcup_{i \in I} U_i = X$ .
- $X$  heißt (topologische)  $n$ -dimensionale **Mannigfaltigkeit**, wenn  $X$  hausdorffsch ist, eine abzählbare Basis der Topologie hat und einen  $n$ -dimensionalen Atlas besitzt.

Ein Knotendiagramm heißt **3-färbbar**, wenn jeder Bogen von  $D$  so mit einer Farbe gefärbt werden kann, dass an jeder Kreuzung eine oder 3 Farben auftreten und alle 3 Farben auftreten.

**Verklebung**

**Mannigfaltigkeit, mit Rand**

**Rand**

**Übergangsfunktion**

**Mannigfaltigkeit, differenzierbare  
Mannigfaltigkeit, glatte**

**verträglich  
 $C^k$ -Struktur  
Struktur, differenzierbare**

**Abbildung, differenzierbare  
Diffeomorphismus**

**Fläche, reguläre  
Parametrisierung, reguläre**

Sei  $X$  ein Hausdorffraum mit abzählbarer Basis der Topologie.  $X$  heißt  $n$ -dimensionale **Mannigfaltigkeit mit Rand**, wenn es einen Atlas  $(U_i, \varphi_i)$  gibt, wobei  $U_i \subseteq X_i$  offen und  $\varphi_i$  ein Homöomorphismus auf eine offene Teilmenge von

$$\mathbb{R}_{+,0}^n := \{ (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n \mid x_n \geq 0 \}$$

ist.

Seien  $X, Y$   $n$ -dimensionale Mannigfaltigkeiten,  $U \subseteq X$  und  $V \subseteq Y$  offen,  $\Phi : U \rightarrow V$  ein Homöomorphismus  $Z = (X \dot{\cup} Y) / \sim$  mit der von  $u \sim \Phi(u) \forall u \in U$  erzeugten Äquivalenzrelation und der von  $\sim$  induzierten Quotiententopologie.  $Z$  heißt **Verklebung** von  $X$  und  $Y$  längs  $U$  und  $V$ .  $Z$  besitzt einen Atlas aus  $n$ -dimensionalen Karten. Falls  $Z$  hausdorffsch ist, ist  $Z$  eine  $n$ -dimensionale Mannigfaltigkeit.

Sei  $X$  eine  $n$ -dimensionale Mannigfaltigkeit mit Atlas  $(U_i, \varphi_i)_{i \in I}$   
Für  $i, j \in I$  mit  $U_i \cap U_j \neq \emptyset$  heißt

$$\begin{aligned} \varphi_{ij} &:= \varphi_j \circ \varphi_i^{-1} \\ \varphi_i(U_i \cap U_j) &\rightarrow \varphi_j(U_i \cap U_j) \end{aligned}$$

**Kartenwechsel oder Übergangsfunktion.**

Sei  $X$  eine  $n$ -dimensionale Mannigfaltigkeit mit Rand und Atlas  $\mathcal{A}$ . Dann heißt

$$\partial X := \bigcup_{(U, \varphi) \in \mathcal{A}} \{ x \in U \mid \varphi(x) = 0 \}$$

**Rand** von  $X$ .

Sei  $X$  eine differenzierbare Mannigfaltigkeit der Klasse  $C^k$  ( $k \in \mathbb{N} \cup \{ \infty \}$ ) mit Atlas  $\mathcal{A} = (U_i, \varphi_i)_{i \in I}$ .

- Eine Karte  $(U, \varphi)$  auf  $X$  heißt **verträglich** mit  $\mathcal{A}$ , wenn alle Kartenwechsel  $\varphi \circ \varphi_i^{-1}$  und  $\varphi_i \circ \varphi^{-1}$  ( $i \in I$  mit  $U_i \cap U \neq \emptyset$ ) differenzierbar von Klasse  $C^k$  sind.
- Die Menge aller mit  $\mathcal{A}$  verträglichen Karten auf  $X$  bildet einen maximalen Atlas der Klasse  $C^k$ . Er heißt  **$C^k$ -Struktur** auf  $X$ .  
Eine  $C^\infty$ -Struktur heißt auch **differenzierbare Struktur** auf  $X$ .

Sei  $X$  eine  $n$ -dimensionale Mannigfaltigkeit mit Atlas  $(U_i, \varphi_i)_{i \in I}$ .

- $X$  heißt **differenzierbare Mannigfaltigkeit der Klasse  $C^k$** , wenn jede Kartenwechselabbildung  $\varphi_{ij}$ ,  $i, j \in I$   $k$ -mal stetig differenzierbar ist.
- $X$  heißt **differenzierbare Mannigfaltigkeit**, wenn  $X$  eine differenzierbare Mannigfaltigkeit der Klasse  $C^\infty$  ist.

$S \subseteq \mathbb{R}^3$  heißt **reguläre Fläche** : $\Leftrightarrow \forall s \in S \exists$  Umgebung  $V(s) \subseteq \mathbb{R}^3 \exists U \subseteq \mathbb{R}^2$  offen:  $\exists$  differenzierbare Abbildung  $F : U \rightarrow V \cap S : \text{Rg}(J_F(u)) = 2 \quad \forall u \in U$ .  
 $F$  heißt (lokale) **reguläre Parametrisierung** von  $S$ .

$$\begin{aligned} F(u, v) &= (x(u, v), y(u, v), z(u, v)) \\ J_F(u, v) &= \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u}(p) & \frac{\partial x}{\partial v}(p) \\ \frac{\partial y}{\partial u}(p) & \frac{\partial y}{\partial v}(p) \\ \frac{\partial z}{\partial u}(p) & \frac{\partial z}{\partial v}(p) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Seien  $X, Y$  differenzierbare Mannigfaltigkeiten der Dimension  $n$  bzw.  $m$ ,  $x \in X$ .

- Eine stetige Abbildung  $f : X \rightarrow Y$  heißt **differenzierbar** in  $x$  (von Klasse  $C^k$ ), wenn es Karten  $(U, \varphi)$  von  $X$  mit  $x \in U$  und  $(V, \psi)$  von  $Y$  mit  $f(U) \subseteq V$  gibt, sodass  $\psi \circ f \circ \varphi^{-1}$  stetig differenzierbar von Klasse  $C^k$  in  $\varphi(x)$  ist.
- $f$  heißt **differenzierbar** (von Klasse  $C^k$ ), wenn  $f$  in jedem  $x \in X$  differenzierbar ist.
- $f$  heißt **Diffeomorphismus**, wenn  $f$  differenzierbar von Klasse  $C^\infty$  ist und es eine differenzierbare Abbildung  $g : Y \rightarrow X$  von Klasse  $C^\infty$  gibt mit  $g \circ f = \text{id}_X$  und  $f \circ g = \text{id}_Y$ .

**Gruppe, topologische  
Lie-Gruppe**

**Lage, allgemeine  
Punkt  
Hülle, konvexe**

**Standard-Simplex  
Simplex  
Teilsimplex  
Seite**

**Simplizialkomplex  
Realisierung, geometrische  
Dimension**

**Abbildung, simpliziale**

**Eulerzahl**

**Graph  
Kreis  
Baum**

**Triangulierung**

Seien  $v_0, \dots, v_k \in \mathbb{R}^n$  Punkte.

- a)  $v_0, \dots, v_k$  sind in **allgemeiner Lage**  
 $\Leftrightarrow$  es gibt keinen  $(k-1)$ -dimensionalen affinen Untervektorraum, der  $v_0, \dots, v_k$  enthält  
 $\Leftrightarrow v_1 - v_0, \dots, v_k - v_0$  sind linear unabhängig.
- b)  $\text{conv}(v_0, \dots, v_k) := \left\{ \sum_{i=0}^k \lambda_i v_i \mid \lambda_i \geq 0, \sum_{i=0}^k \lambda_i = 1 \right\}$   
 heißt die **konvexe Hülle** von  $v_0, \dots, v_k$ .

Sei  $G$  eine Mannigfaltigkeit und  $(G, \circ)$  eine Gruppe.

- a)  $G$  heißt **topologische Gruppe**, wenn die Abbildungen  
 $\circ : G \times G \rightarrow G$  und  $\iota : G \rightarrow G$  definiert durch

$$g \circ h := g \cdot h \text{ und } \iota(g) := g^{-1}$$

stetig sind.

- b) Ist  $G$  eine differenzierbare Mannigfaltigkeit, so heißt  $G$  **Lie-Gruppe**, wenn  $(G, \circ)$  und  $(G, \iota)$  differenzierbar sind.

- a) Eine endliche Menge  $K$  von Simplexes im  $\mathbb{R}^n$  heißt (endlicher) **Simplizialkomplex**, wenn gilt:  
 (i) Für  $\Delta \in K$  und  $S \subseteq \Delta$  Teilsimplex ist  $S \in K$ .  
 (ii) Für  $\Delta_1, \Delta_2 \in K$  ist  $\Delta_1 \cap \Delta_2$  leer oder ein Teilsimplex von  $\Delta_1$  und von  $\Delta_2$ .
- b)  $|K| := \bigcup_{\Delta \in K} \Delta$  (mit Teilraumtopologie) heißt **geometrische Realisierung** von  $K$ .
- c) Ist  $d = \max \{ k \in \mathbb{N}_0 \mid K \text{ enthält } k\text{-Simplex} \}$ , so heißt  $d$  die **Dimension** von  $K$ .

- a) Sei  $\Delta^n = \text{conv}(e_0, \dots, e_n) \subseteq \mathbb{R}^{n+1}$  die konvexe Hülle der Standard-Basisvektoren  $e_0, \dots, e_n$ .

Dann heißt  $\Delta^n$  **Standard-Simplex** und  $n$  die Dimension des Simplex.

- b) Für Punkte  $v_0, \dots, v_k$  im  $\mathbb{R}^n$  in allgemeiner Lage heißt  $\Delta(v_0, \dots, v_k) = \text{conv}(v_0, \dots, v_k)$  ein  **$k$ -Simplex** in  $\mathbb{R}^n$ .
- c) Ist  $\Delta(v_0, \dots, v_k)$  ein  $k$ -Simplex und  $I = \{ i_0, \dots, i_r \} \subseteq \{ 0, \dots, k \}$ , so ist  $s_{i_0, \dots, i_r} := \text{conv}(v_{i_0}, \dots, v_{i_r})$  ein  $r$ -Simplex und heißt **Teilsimplex** oder **Seite** von  $\Delta$ .

Sei  $K$  ein endlicher Simplizialkomplex. Für  $n \geq 0$  sei  $a_n(K)$  die Anzahl der  $n$ -Simplexes in  $K$ .

Dann heißt

$$\chi(K) := \sum_{n=0}^{\dim K} (-1)^n a_n(K)$$

**Eulerzahl** (oder Euler-Charakteristik) von  $K$ .

Seien  $K, L$  Simplizialkomplexe. Eine stetige Abbildung

$$f : |K| \rightarrow |L|$$

heißt **simplizial**, wenn für jedes  $\Delta \in K$  gilt:

- a)  $f(\Delta) \in L$   
 b)  $f|_{\Delta} : \Delta \rightarrow f(\Delta)$  ist eine affine Abbildung.

Sei  $X$  ein topologischer Raum,  $K$  ein Simplizialkomplex und

$$h : |K| \rightarrow X$$

ein Homöomorphismus von der geometrischen Realisierung  $|K|$  auf  $X$ . Dann heißt  $h$  eine **Triangulierung** von  $X$ .

- a) Ein 1D-Simplizialkomplex heißt **Graph**.  
 b) Ein Graph, der homöomorph zu  $S^1$  ist, heißt **Kreis**.  
 c) Ein zusammenhängender Graph heißt **Baum**, wenn er keinen Kreis enthält.

**Homologiegruppe  
Betti-Zahl**

**Weg, homotope  
Homotopie**

**Weg, zusammengesetzter**

**Inklusionsabbildung  
Retraktion  
Deformationsretrakt**

**Fundamentalgruppe**

**einfach zusammenhängend**

**Abbildung, homotope**

**Überlagerung**

Sei  $X$  ein topologischer Raum,  $a, b \in X$ ,  $\gamma_1, \gamma_2 : I \rightarrow X$  Wege von  $a$  nach  $b$ , d. h.  $\gamma_1(0) = \gamma_2(0) = a$ ,  $\gamma_1(1) = \gamma_2(1) = b$

$\gamma_1$  und  $\gamma_2$  heißen **homotop**, wenn es eine stetige Abbildung  $H : I \times I \rightarrow X$  mit

$$H(t, 0) = \gamma_1(t) \quad \forall t \in I$$

$$H(t, 1) = \gamma_2(t) \quad \forall t \in I$$

und  $H(0, s) = a$  und  $H(1, s) = b$  für alle  $s \in I$  gibt. Dann schreibt man:  $\gamma_1 \sim \gamma_2$

$H$  heißt **Homotopie** zwischen  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$ .

Sei  $K$  ein Simplicialkomplex,  $Z_n := \text{Kern}(d_n) \subseteq C_n$  und  $B_n := \text{Bild}(d_{n+1}) \subseteq C_n$ .

a)  $H_n = H_n(K, \mathbb{R}) := Z_n/B_n$  heißt  $n$ -te **Homologiegruppe** von  $K$ .

b)  $b_n(K) := \dim_{\mathbb{R}} H_n$  heißt  $n$ -te **Betti-Zahl** von  $K$ .

Sei  $X$  ein topologischer Raum,  $A \subseteq X$ ,  $r : X \rightarrow A$  eine stetige Abbildung und  $\iota = (\text{id}_X)|_A$ .

a)  $\iota : A \rightarrow X$  mit  $\iota(x) = x$  heißt die **Inklusionsabbildung** und man schreibt:  $\iota : A \hookrightarrow X$ .

b)  $r$  heißt **Retraktion**, wenn  $r|_A = \text{id}_A$  ist.

c)  $A$  heißt **Deformationsretrakt**, wenn es eine Retraktion  $r$  auf  $A$  mit  $\iota \circ r \sim \text{id}_X$  gibt.

Seien  $\gamma_1, \gamma_2$  Wege in  $X$  mit  $\gamma_1(1) = \gamma_2(0)$ . Dann ist

$$\gamma(t) = \begin{cases} \gamma_1(2t) & \text{falls } 0 \leq t < \frac{1}{2} \\ \gamma_2(2t - 1) & \text{falls } \frac{1}{2} \leq t \leq 1 \end{cases}$$

ein Weg in  $X$ . Er heißt **zusammengesetzter Weg** und man schreibt  $\gamma = \gamma_1 * \gamma_2$ .

Ein wegzusammenhängender topologischer Raum  $X$  heißt **einfach zusammenhängend**, wenn  $\pi_1(X, x) = \{e\}$  für ein  $x \in X$ .

Sei  $X$  ein topologischer Raum und  $x \in X$ . Sei außerdem

$$\pi_1(X, x) := \{[\gamma] \mid \gamma \text{ ist Weg in } X \text{ mit } \gamma(0) = \gamma(1) = x\}$$

Durch  $[\gamma_1] *_G [\gamma_2] := [\gamma_1 * \gamma_2]$  wird  $\pi_1(X, x)$  zu einer Gruppe. Diese Gruppe heißt **Fundamentalgruppe** von  $X$  im Basispunkt  $x$ .

Es seien  $X, Y$  zusammenhängende topologische Räume und  $p : Y \rightarrow X$  eine stetige Abbildung.

$p$  heißt **Überlagerung**, wenn jedes  $x \in X$  eine offene Umgebung  $U = U(x) \subseteq X$  besitzt, sodass  $p^{-1}(U)$  disjunkte Vereinigung von offenen Teilmengen  $V_j \subseteq Y$  ist ( $j \in I$ ) und  $p|_{V_j} : V_j \rightarrow U$  ein Homöomorphismus ist.

Seien  $X, Y$  topologische Räume,  $x_0 \in X, y_0 \in Y, f, g : X \rightarrow Y$  stetig mit  $f(x_0) = y_0 = g(x_0)$ .

$f$  und  $g$  heißen **homotop** ( $f \sim g$ ), wenn es eine stetige Abbildung  $H : X \times I \rightarrow Y$  mit

$$H(x, 0) = f(x) \quad \forall x \in X$$

$$H(x, 1) = g(x) \quad \forall x \in X$$

$$H(x_0, s) = y_0 \quad \forall s \in I$$

gibt.

Abbildung, offene

diskret

Liftung

Überlagerung, universelle

Überlagerung, reguläre

Gruppenoperation

Gruppe operiert durch Homöomorphismen  
Gruppenoperation, stetige

Geometrie  
Gerade

Sei  $X$  ein topologischer Raum und  $M \subseteq X$ .  
 $M$  heißt **diskret** in  $X$ , wenn  $M$  in  $X$  keinen Häufungspunkt hat.

Seien  $(X, \mathfrak{T}_X), (Y, \mathfrak{T}_Y)$  topologische Räume und  $f : X \rightarrow Y$  eine Abbildung.  
 $f$  heißt **offen**  $:\Leftrightarrow \forall U \in \mathfrak{T}_X : f(U) \in \mathfrak{T}_Y$ .

Eine Überlagerung  $p : \tilde{X} \rightarrow X$  heißt **universell**, wenn  $\tilde{X}$  einfach zusammenhängend ist.

Es seien  $X, Y, Z$  topologische Räume,  $p : Y \rightarrow X$  eine Überlagerung und  $f : Z \rightarrow X$  stetig.  
 Eine stetige Abbildung  $\tilde{f} : Z \rightarrow Y$  heißt **Liftung** von  $f$ , wenn  $p \circ \tilde{f} = f$  ist.

Sei  $(G, \cdot)$  eine Gruppe und  $X$  eine Menge.  
 Eine **Gruppenoperation** von  $G$  auf  $X$  ist eine Abbildung  $\circ$ :

$$\circ : G \times X \rightarrow X, \quad (g, x) \mapsto g \cdot x,$$

für die gilt:

- a)  $1_G \circ x = x \quad \forall x \in X$
- b)  $(g \cdot h) \circ x = g \circ (h \circ x) \quad \forall g, h \in G \forall x \in X$

Es sei  $p : Y \rightarrow X$  eine Überlagerung und  $f : Y \rightarrow Y$  ein Homöomorphismus.

- a)  $f$  heißt **Decktransformation** von  $p : \Leftrightarrow p \circ f = p$ .
- b)  $p$  heißt **regulär**, wenn  $|\text{Deck}(Y/X)| = \text{deg } p$  gilt.

Das Tripel  $(X, d, G)$  heißt genau dann eine **Geometrie**, wenn  $(X, d)$  ein metrischer Raum und  $\emptyset \neq G \subseteq \mathcal{P}(X)$  gilt. Dann heißt  $G$  die Menge aller **Geraden**.

Sei  $G$  eine Gruppe,  $X$  ein topologischer Raum und  $\circ : G \times X \rightarrow X$  eine Gruppenoperation.

- a)  $G$  **operiert durch Homöomorphismen**, wenn für jedes  $g \in G$  die Abbildung

$$m_g : X \rightarrow X, x \mapsto g \circ x$$

ein Homöomorphismus ist.

- b) Ist  $G$  eine topologische Gruppe, so heißt die Gruppenoperation  $\circ$  **stetig**, wenn  $\circ : G \times X \rightarrow X$  stetig ist.

**Ebene, euklidische  
Inzidenzaxiome  
Abstandsaxiom**

**kollinear  
liegt zwischen  
Strecke  
Halbgerade**

**Anordnungsaxiome  
Halbebene  
Bewegungsaxiom  
Parallele**

**Winkel  
Innenwinkel  
Außenwinkel**

**Simplizialkomplexe, flächengleiche**

**Gerade, hyperbolische**

**Möbiustransformation**

**Doppelverhältnis**

Sei  $(X, d, G)$  eine Geometrie und seien  $P, Q, R \in X$ .

a)  $P, Q, R$  liegen **kollinear**, wenn es  $g \in G$  gibt mit  $\{P, Q, R\} \subseteq g$ .

b)  $Q$  **liegt zwischen**  $P$  und  $R$ , wenn  $d(P, R) = d(P, Q) + d(Q, R)$

c) **Strecke**  $\overline{PR} := \{Q \in X \mid Q \text{ liegt zwischen } P \text{ und } R\}$

d) **Halbgeraden:**

$PR^+ := \{Q \in X \mid Q \text{ liegt zwischen } P \text{ und } R \text{ oder } R \text{ liegt zwischen } P \text{ und } Q\}$

$PR^- := \{Q \in X \mid P \text{ liegt zwischen } Q \text{ und } R\}$

Eine **euklidische Ebene** ist eine Geometrie  $(X, d, G)$ , die Axiome §1 - §5 erfüllt:

§1) **Inzidenzaxiome:**

(i) Zu  $P \neq Q \in X$  gibt es genau ein  $g \in G$  mit  $\{P, Q\} \subseteq g$ .

(ii)  $|g| \geq 2 \quad \forall g \in G$

(iii)  $X \notin G$

§2) **Abstandsaxiom:** Zu  $P, Q, R \in X$  gibt es genau dann ein  $g \in G$  mit  $\{P, Q, R\} \subseteq g$ , wenn gilt:

•  $d(P, R) = d(P, Q) + d(Q, R)$  oder

•  $d(P, Q) = d(P, R) + d(R, Q)$  oder

•  $d(Q, R) = d(Q, P) + d(P, R)$

a) Ein **Winkel** ist ein Punkt  $P \in X$  zusammen mit 2 Halbgeraden mit Anfangspunkt  $P$ .

Man schreibt:  $\angle R_1 P R_2$  bzw.  $\angle R_2 P R_1$ <sup>a</sup>

b) Zwei Winkel sind **gleich**, wenn es eine Isometrie gibt, die den einen Winkel auf den anderen abbildet.

c)  $\angle R'_1 P' R'_2$  heißt **kleiner** als  $\angle R_1 P R_2$ , wenn es eine Isometrie  $\varphi$  gibt, mit  $\varphi(P) = P'$ ,  $\varphi(PR_1^+) = P'R_1'^+$  und  $\varphi(R_2')$  liegt in der gleichen Halbebene bzgl.  $PR_1$  wie  $R_2$  und in der gleichen Halbebene bzgl.  $PR_2$  wie  $R_1$

d) Im Dreieck  $\triangle PQR$  gibt es **Innenwinkel** und **Außenwinkel**.

<sup>a</sup>Für dieses Skript gilt:  $\angle R_1 P R_2 = \angle R_2 P R_1$ . Also sind insbesondere alle Winkel  $\leq 180^\circ$ .

§3) **Anordnungsaxiome**

(i) Zu jeder Halbgerade  $H$  mit Anfangspunkt  $P \in X$  und jedem  $r \in \mathbb{R}_{\geq 0}$  gibt es genau ein  $Q \in H$  mit  $d(P, Q) = r$ .

(ii) Jede Gerade zerlegt  $X \setminus g = H_1 \dot{\cup} H_2$  in zwei nicht-leere Teilmengen  $H_1, H_2$ , sodass für alle  $A \in H_i$ ,  $B \in H_j$  mit  $i, j \in \{1, 2\}$  gilt:  $\overline{AB} \cap g \neq \emptyset \Leftrightarrow i \neq j$ .

Diese Teilmengen  $H_i$  heißen **Halbebenen** bzgl.  $g$ .

§4) **Bewegungsaxiom:** Zu  $P, Q, P', Q' \in X$  mit  $d(P, Q) = d(P', Q')$  gibt es mindestens 2 Isometrien  $\varphi_1, \varphi_2$  mit  $\varphi_i(P) = P'$  und  $\varphi_i(Q) = Q'$  mit  $i = 1, 2$ .<sup>a</sup>

§5) **Parallelenaxiom:** Zu jeder Geraden  $g \in G$  und jedem Punkt  $P \in X \setminus g$  gibt es höchstens ein  $h \in G$  mit  $P \in h$  und  $h \cap g = \emptyset$ .  $h$  heißt **Parallele zu  $g$  durch  $P$** .

<sup>a</sup>Die „Verschiebung“ von  $P'Q'$  nach  $PQ$  und die Isometrie, die zusätzlich an der Gerade durch  $P$  und  $Q$  spiegelt.

Sei

$$\mathbb{H} := \{z \in \mathbb{C} \mid \Im(z) > 0\} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y > 0\}$$

die obere Halbebene bzw. Poincaré-Halbebene und  $G = G_1 \cup G_2$  mit

$$G_1 = \{g_1 \subseteq \mathbb{H} \mid \exists m \in \mathbb{R}, r \in \mathbb{R}_{>0} : g_1 = \{z \in \mathbb{H} : |z - m| = r\}\}$$

$$G_2 = \{g_2 \subseteq \mathbb{H} \mid \exists x \in \mathbb{R} : g_2 = \{z \in \mathbb{H} : \Re(z) = x\}\}$$

Die Elemente aus  $G$  heißen **hyperbolische Geraden**.

„Simplizialkomplexe“ in euklidischer Ebene  $(X, d)$  heißen **flächengleich**, wenn sie sich in kongruente Dreiecke zerlegen lassen.

Seien  $z_1, z_2, z_3, z_4 \in \mathbb{C}$  paarweise verschieden.

Dann heißt

$$DV(z_1, z_2, z_3, z_4) := \frac{\frac{z_1 - z_4}{z_1 - z_2}}{\frac{z_3 - z_4}{z_3 - z_2}} = \frac{(z_1 - z_4) \cdot (z_3 - z_2)}{(z_1 - z_2) \cdot (z_3 - z_4)}$$

**Doppelverhältnis** von  $z_1, \dots, z_4$ .

Es seien  $a, b, c, d \in \mathbb{R}$  mit  $ad - bc \neq 0$  und  $\sigma : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  eine Abbildung definiert durch

$$\sigma(z) := \frac{az + b}{cz + d}$$

$\sigma$  heißt **Möbiustransformation**.

**Metrik, hyperbolische**

**Kurve**

**parametrisiert, durch Bogenlänge  
Kurve, Länge einer**

**Normalenvektor  
Krümmung**

**Krümmung  
Normalenvektor  
Binormalenvektor  
Dreibein, begleitendes**

**Tangentialebene**

**Normalenfeld  
Fläche, orientierbare**

**Normalkrümmung**

Sei  $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  eine Funktion aus  $C^\infty$ . Dann heißt  $f$  **Kurve**.

Für  $z_1, z_2 \in \mathbb{H}$  sei  $g_{z_1, z_2}$  die eindeutige hyperbolische Gerade durch  $z_1$  und  $z_2$  und  $a_1, a_2$  die „Schnittpunkte“ von  $g_{z_1, z_2}$  mit  $\mathbb{R} \cup \{\infty\}$ .

Dann sei  $d_{\mathbb{H}}(z_1, z_2) := \frac{1}{2} |\ln DV(a_1, z_1, a_2, z_2)|$  und heiße **hyperbolische Metrik**.

Sei  $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^2$  eine durch Bogenlänge parametrisierte Kurve.

a) Fur  $t \in I$  sei  $n(t)$  **Normalenvektor** an  $\gamma$  in  $t$  wenn gilt:

$$\langle n(t), \gamma'(t) \rangle = 0, \|n(t)\| = 1 \text{ und } \det((\gamma'_1(t), n(t))) = +1$$

b) Sei  $\kappa : I \rightarrow \mathbb{R}$  so, dass gilt:

$$\gamma''(t) = \kappa(t) \cdot n(t)$$

Dann heißt  $\kappa(t)$  **Krummung** von  $\gamma$  in  $t$ .

Sei  $\gamma : I = [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  eine  $C^\infty$ -Funktion.

a) Die Kurve  $\gamma$  heißt **durch Bogenlänge parametrisiert**, wenn gilt:

$$\|\gamma'(t)\|_2 = 1 \quad \forall t \in I$$

Dabei ist  $\gamma'(t) = (\gamma'_1(t), \gamma'_2(t), \dots, \gamma'_n(t))$ .

b)  $l(\gamma) = \int_a^b \|\gamma'(t)\| dt$  heißt **Länge von  $\gamma$** .

Sei  $S \subseteq \mathbb{R}^3$  eine reguläre Fläche,  $s \in S$ ,  $F : U \rightarrow V \cap S$  eine lokale Parametrisierung um  $s \in V$ :

$$(u, v) \mapsto (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$$

Fur  $p = F^{-1}(s) \in U$  sei

$$J_F(p) = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u}(p) & \frac{\partial x}{\partial v}(p) \\ \frac{\partial y}{\partial u}(p) & \frac{\partial y}{\partial v}(p) \\ \frac{\partial z}{\partial u}(p) & \frac{\partial z}{\partial v}(p) \end{pmatrix}$$

und  $D_p F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  die durch  $J_F(p)$  definierte lineare Abbildung.

Dann heißt  $T_s S := \text{Bild}(D_p F)$  die **Tangentialebene** an  $s \in S$ .

Sei  $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^3$  eine durch Bogenlänge parametrisierte Kurve.

a) Fur  $t \in I$  heißt  $\kappa(t) := \|\gamma''(t)\|$  die **Krummung** von  $\gamma$  in  $t$ .

b) Ist fur  $t \in I$  die Ableitung  $\gamma''(t) \neq 0$ , so heißt  $\frac{\gamma''(t)}{\|\gamma''(t)\|}$

**Normalenvektor** an  $\gamma$  in  $t$ .

c)  $b(t)$  sei ein Vektor, der  $\gamma'(t), n(t)$  zu einer orientierten Orthonormalbasis von  $\mathbb{R}^3$  ergänzt. Also gilt:

$$\det(\gamma'(t), n(t), b(t)) = 1$$

$b(t)$  heißt **Binormalenvektor**, die Orthonormalbasis

$$\{ \gamma'(t), n(t), b(t) \}$$

heißt **begleitendes Dreibein**.

In der Situation aus ?? heißt die Krummung  $\kappa_\gamma(0)$  der Kurve  $\gamma$  in der Ebene  $(s + E)$  im Punkt  $s$  die **Normalkrummung** von  $S$  in  $s$  in Richtung  $x = \gamma'(0)$ .

Man schreibt:  $\kappa_\gamma(0) := \kappa_{\text{Nor}}(s, x)$

a) Ein **Normalenfeld** auf der Fläche  $S \subseteq \mathbb{R}^3$  ist eine Abbildung  $n : S \rightarrow S^2 \subseteq \mathbb{R}^3$  mit  $n(s) \in T_s S^\perp$  fur jedes  $s \in S$ .

b)  $S$  heißt **orientierbar**, wenn es ein stetiges Normalenfeld auf  $S$  gibt.

**Normalkrümmung**

**Hauptkrümmung  
Gauß-Krümmung**

**Flächenelement**

**Fundamentalform, zweite**

Sei  $S$  eine reguläre Fläche und  $n = n(s)$  ein Normalenvektor an  $S$  in  $s$ .

- a)  $\kappa_1^n(s) := \min \{ \kappa_{\text{Nor}}^n(s, x) \mid x \in T_s^1 S \}$  und  $\kappa_2^n(s) := \max \{ \kappa_{\text{Nor}}^n(s, x) \mid x \in T_s^1 S \}$  heißen **Hauptkrümmungen** von  $S$  in  $s$ .
- b)  $K(s) := \kappa_1^n(s) \cdot \kappa_2^n(s)$  heißt **Gauß-Krümmung** von  $S$  in  $s$ .

Sei  $S \subseteq \mathbb{R}^3$  eine reguläre Fläche,  $s \in S$ , ( $n$  ein stetiges Normalenfeld auf  $S$ )

$\gamma : [-\varepsilon, \varepsilon] \rightarrow S$  eine nach Bogenlänge parametrisierte Kurve ( $\varepsilon > 0$ ) mit  $\gamma(0) = s$  und  $\gamma''(0) \neq 0$ .

Sei  $n(0) := \frac{\gamma''(0)}{\|\gamma''(0)\|}$ . Zerlege

$$n(0) = n(0)^t + n(0)^\perp \text{ mit } n(0)^t \in T_s S \text{ und } n(0)^\perp \in (T_s S)^\perp$$

Dann ist  $n(0)^\perp = \langle n(0), n(s) \rangle \cdot n(s)$

$\kappa_{\text{Nor}}(s, \gamma) := \langle \gamma''(0), n(s) \rangle$  die **Normalkrümmung**.

Die durch  $-d_s n$  definierte symmetrische Bilinearform auf  $T_s S$  heißt **zweite Fundamentalform** von  $S$  in  $s$  bzgl.  $F$ .

Man schreibt:  $II_s(x, y) = \langle -d_s n(x), y \rangle = I_s(-d_s n(x), y)$

a) Das Differential  $dA = \sqrt{\det(I)} du_1 du_2$  heißt **Flächenelement** von  $S$  bzgl. der Parametrisierung  $F$ .

b) Für eine Funktion  $f : V \rightarrow \mathbb{R}$  heißt

$$\int_V f dA := \int_U \underbrace{f(F(u_1, u_2))}_{=: s} \sqrt{\det I(s)} du_1 du_2$$

der **Wert des Integrals** von  $f$  über  $V$ , falls das Integral rechts existiert.