

COGNOME ..... NOME .....

CORSO .....

Versione 1

**Esercizio 1.** (8 punti) Sia

$$K = \{x \in \mathbb{R} \mid x = 1/n, n \in \mathbb{N}, n \geq 1\}$$

e consideriamo la famiglia di sottoinsiemi di  $\mathbb{R}$  data da

$$\mathcal{B} = \{(a, b)\} \cup \{(a, b) \setminus K\}$$

al variare di  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $a < b$ .

- (a) Dimostrare che  $\mathcal{B}$  è la base per una topologia su  $\mathbb{R}$ , che chiamiamo la  $K$ -topologia.
- (b)  $K$  è chiuso nella topologia euclidea? È chiuso nella  $K$ -topologia?
- (c) Dimostrare che la  $K$ -topologia è strettamente più fine della topologia euclidea.
- (d) Dire se  $\mathbb{R}$  con la  $K$ -topologia è di Hausdorff.
- (e) L'intervallo  $[0, 1]$  è compatto nella  $K$ -topologia? (suggerimento: osservare che la successione  $a_n = 1/n$  non ha sottosuccessioni convergenti).

**Esercizio 2.** (7 punti) Sia  $X = \text{GL}(n, \mathbb{C})$  l'insieme delle matrici complesse  $n \times n$  con determinante non nullo, con la topologia indotta da  $\mathbb{C}^{n^2}$ .

- Determinare un sottoinsieme  $Y \subset X$  che sia omeomorfo a  $S^1$  e che sia un retratto di  $X$ .
- Mostrare che  $\pi(X, x)$  è infinito per ogni  $x \in Y$ .

**Esercizio 3.** (5 punti) Sia  $S$  la superficie compatta che si ottiene identificando i lati di un poligono secondo la sequenza

$$W = a^{-1} c a^{-1} d b c b^{-1} e^{-1} d e^{-1}$$

Determinare la classe di omeomorfismo di  $S$  nella classificazione delle superfici e calcolare la sua caratteristica di Eulero.

**Esercizio 4.** (6 punti) Sia  $A$  una matrice quadrata complessa di ordine 5. Supponiamo che esistano tre autovettori di  $A$  linearmente indipendenti, e che non ne esistano quattro.

Determinare tutte le possibili forme di Jordan che rispettano le informazioni date. Per ognuna delle forme trovate, indicare il polinomio minimo corrispondente.

**Esercizio 5.** (6 punti) Sia  $f : \mathbb{P}^1(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{P}^1(\mathbb{C})$  una proiettività e siano  $A, B \in \mathbb{P}^1(\mathbb{C})$  due punti distinti. Ricordiamo che  $f$  è detta *involutione* se  $f^2 = \text{Id}_{\mathbb{P}^1(\mathbb{C})}$ .

- (a) Determinare, in un opportuno sistema di coordinate omogenee, tutte le proiettività che hanno  $A$  e  $B$  come punti fissi.
- (b) Dimostrare che esiste un'unica involuzione (diversa dall'identità) che fissa i punti  $A$  e  $B$ .