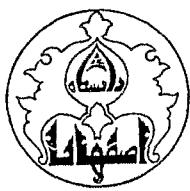




١٤٢٨ - ٢٠٢٣



دانشگاه اصفهان

دانشکده علوم

گروه ریاضی

پایان نامه‌ی کارشناسی ارشد رشته‌ی ریاضی محض گرایش جبر

سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی

استادان راهنما:

دکتر سعید اعظم

دکتر مليحه یوسف زاده

پژوهشگر:

مریم رفیعی اصفهانی

۱۳۸۸/۱۰/۲۷

بجه اطلاعات مرکز علمی پژوهی

تمیتیه مرکز

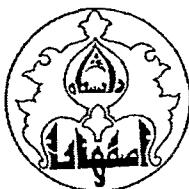
مهرماه ۱۳۸۸

۱۲۹۶۴۰

کلیه حقوق مادی مترتب بر نتایج مطالعات،
ابتكارات و نوآوری های ناشی از تحقیق
موضوع این پایان نامه متعلق به دانشگاه
اصفهان است.

پیووه کارشناس پایان نامه
روایت شده است.
تعصیلات تکمیلی دانشگاه اصفهان

بسم الله الرحمن الرحيم



دانشگاه اصفهان

دانشکده علوم

گروه ریاضی

پایان نامه کارشناسی ارشد رشته ریاضی محض گرایش جبر خانم مریم رفیعی اصفهانی

تحت عنوان:

sisteme ریشه موضعی متناهی

در تاریخ ... ۲۹/۷/۸۸ توسط هیأت داوران زیر بررسی و با درجه عالی به تصویب نهایی رسید

- | | | | |
|-----------------------------|-----------------------|------------------------|-------|
| ۱- استاد راهنمای پایان نامه | دکتر سعید اعظم | با مرتبه علمی استاد | امضاء |
| ۲- استاد راهنمای پایان نامه | دکتر مليحه یوسف زاده | با مرتبه علمی استادیار | امضاء |
| ۳- استاد داور داخل گروه | دکتر جواد اسداللهی | با مرتبه علمی دانشیار | امضاء |
| ۴- استاد داور خارج گروه | دکتر ولی ا. شاه سنایی | با مرتبه علمی استادیار | امضاء |
- مبلغ متصدی دیدار گروه

"حمد و سپاس خداوندی را که حمد را بهای نعمتی و پناه از بلای خود قرار داد و آن را وسیله‌ی رسیدن به بخشش‌های خوبی و

سبب افزایش احسان گردانید."

مولایی میربانی‌ها حضرت علی (ع)

سپاس خداوند متعال را که به نور مقدس خویش ہدایت کردو باور و وجود انسیاء و اولیاء راه نندگی ام را روشن کردو میر و مجتبی را در

قلب دو موحد پاک پدر و مادر قرار داد تا امرا پسروند و در همه حال یاریم گندو علم و راقش را در وجود استادانی قرار داد تا مشعل را هم

شوند و سیر زندگیم را نورانی و همارگانند.

در این جا از استاد راهنمای محترم و عزیزم جناب آقای دکتر سید اعلم که فراتر از یک استاد مانند پدری میربان و چون دیلی از علم با احلاق و

صبور، راهنمایی و ریشه بودند بسیار سپاس گزارم و امیدوارم خداوند در همه حال یا در شان باشد و هم چنین از استاد راهنمایی کرامیم سرکار خانم دکتر

ملیح یوسف زاده به خاطر تمام راهنمایی ها و توصیه پایشان مشکرم و امیدوارم همیشه سرفراز باشند.

سپس، از وادران گرامی جناب آقای دکتر شاه سالی و جناب آقای دکتر اسدالهی به خاطر حسن توجه و مطالعه این پایان نامه مشکرم کنم و از

راهنمایی ها و تذکرات شان برای اصلاح این کارکمال مشکر را درم.

در پایان، از تمام اساتید کارمندان و دوستانی که با قلبی سرشار از صربه‌ها همی بلند مریاری کردند تا چون قدره‌ای از دنیا بی کران علم بتوشم و

علم را به نور علم روشن کنم، مشکر و سپاس گزارم.

تعدیم:

اساد عزیزم

دکتر سید اعظم

و

مرواری هر بام

پ

چکیده

در این پایان نامه به بررسی سیستم های ریشه‌ی متناهی موضعی در یک فضای برداری حقیقی می‌پردازیم. هدف این پایان نامه، توسعه‌ی مبانی نظری سیستم های ریشه‌ی متناهی موضعی است و در ضمن، جنبه‌ی رسته‌ای سیستم های ریشه که به نظر می‌رسد تاکنون نادیده گرفته شده است را بیان می‌کنیم. در این پایان نامه به مطالعه‌ی حد مستقیم سیستم های ریشه‌ی متناهی موضعی می‌پردازیم. هم‌چنین، خواص تابعگونی و نمایش مزدوجی را برای گروه وايل نظیر یک سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی بیان و اثبات می‌کنیم. در پایان، دیاگرام های دینکین نظیر سیستم های ریشه‌ی متناهی موضعی را دسته‌بندی می‌کنیم.

کلید واژه‌ها: زیرمجموعه‌ی کامل، زیرفضای کیپ، سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی، تحويل ناپذیری و همبندی، گروه وايل، دیاگرام دینکین.

فهرست مطالب

۱	۱	رسته‌ی مجموعه‌ها در فضاهای برداری
۱	۱.۱	مفاهیم اولیه
۱۰	۲.۱	رسته‌ی $SV_{\mathbb{K}}$
۱۲	۳.۱	تولیدها و هسته‌ها، زیرمجموعه‌های کامل و زیرفضاهای کیپ
۱۵	۲	شرایط و اصول متناهی بودن
۱۵	۲.۱	متناهی موضعی
۱۷	۲.۲	کرانداری
۲۱	۳	سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی

الف

فهرست مطالب

۲۱	انعکاس‌ها	۱.۳
۲۴	زیرسیستم‌ها و زیرسیستم‌های کامل	۲.۳
۲۵	تعامد	۲.۲
۲۷	RSE, RS ریختارها، جاده‌ها و رسته‌های	۴.۳
۳۰	خودریختی‌ها و گروه وایل	۵.۲
۳۵	تحویل ناپذیری و همبندی	۶.۲
۴۳	ضرب‌های داخلی پایا و سیستم هم‌ریشه	۴
۴۳	فرم‌های دوخطی پایا	۱.۴
۵۵	ریشه‌های کوتاه و بلند و ضرب داخلی پایایی نرمال شده	۲.۴
۵۹	سیستم‌های هم‌ریشه	۳.۴
۷۶	سیستم‌های ریشه روی میدان‌های دلخواه با مشخصه‌ی صفر	۴.۴

۷۹	۵	گروه‌های وایل
۷۹	۱.۵	توبولوژی متناهی
۸۹	۲.۵	به عنوان گروه توبولوژیک و گروه وایل بزرگ
۹۶	۳.۵	گروه‌های وایل دیگر و گروه‌های خودریختی
۱۲۸	۶	پایه‌های ریشه و دیاگرام‌های دینکین
۱۲۸	۱.۶	پایه‌ی ریشه
۱۳۱	۲.۶	دیاگرام‌های دینکین
۱۴۰	۳.۶	دسته‌بندی دیاگرام‌های دینکین
۱۵۱	پیوست الف	
۱۵۲	واژه نامه	
۱۵۷	مراجع	

پیشگفتار

در این پایان‌نامه سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی را معرفی می‌کنیم و قصد داریم جنبه‌ی رستمای^۱ سیستم‌های ریشه را توسعه دهیم. بیشتر تابیجی که برای سیستم‌های ریشه‌ی متناهی ثابت شده است، برای سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی نیز برقرار است، هرچند اغلب نیاز به اثبات‌های متفاوتی از حالت متناهی است. سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی با سیستم‌های ریشه‌ی کزمودی متفاوت است، زیرا یک سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی R نامتناهی است اگر و فقط اگر R یک فضای با بعد نامتناهی را تولید کند. روش مطالعه‌ی اصول موضوعی این نوع سیستم‌های ریشه اولین بار توسط Moody و همکارانش در مراجع [۲۳]، [۲۴] و [۲۶] ارائه شده است. بعلاوه، تعمیم‌های دیگر توسط Bardy در مرجع [۲]، Bliss در مرجع [۳] و Hee در مرجع [۱۶] بیان شده‌اند. یاد آور می‌شویم که سیستم‌های ریشه‌ی نامتناهی که در این پایان‌نامه در نظر گرفته شده با سیستم‌های ریشه‌ی آفین تعمیم‌یافته در مرجع [۱] و سیستم‌های ریشه‌ی جبرهای لی بیضوی در مراجع [۳۴] و [۳۵] متفاوت است. در واقع، اشتراک سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی و سیستم‌های ریشه‌ی آفین تعمیم‌یافته، سیستم‌های ریشه‌ی متناهی است. در ضمن، سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی در مطالعه‌ی جبرهای لی با بعد نامتناهی در مرجع [۱۹] نیز بیان شده‌اند. در سال ۱۹۷۱ توسط Schue در مرجع [۳۶] نشان داده شد که جبرهای نیمساده دارای یک تجزیه‌ی فضای ریشه توسط سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی هستند و در سال ۱۹۹۲ توسط Neher در مرجع [۳۱] نشان داده شد که برای دسته‌بندی سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی می‌توان از دسته‌بندی جبرهای

caregorical^۱

نیم‌ساده استفاده کرد. در سال ۱۹۹۶، جبرهای لی درجه‌بندی شده توسط سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی نامتناهی را در مرجع [۲۲] شرح داده و در سال ۲۰۰۳، Neher و Garcia در مرجع [۱۵]، ابرجبرهای لی درجه‌بندی شده توسط سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی را شرح دادند. کلاس خاصی از این نوع جبرها، جبرهای لی شکافته‌شدنی متناهی موضعی نیم‌ساده است که در سال ۱۹۹۹ توسط Stumme در مرجع [۳۷]، در سال ۲۰۰۱ توسط Neeb و Stumme در مرجع [۲۹] و در سال‌های ۲۰۰۰ و ۲۰۰۱ توسط Neeb در مرجع [۲۷] و [۲۸] مطالعه شده‌اند. در سال ۱۹۹۹، Dimitrov و Penkov در مرجع [۱۲]، این جبرهای لی و نمایش‌هایشان را از دید حدهای مستقیم جبرهای لی تحویلی با بعد متناهی مطالعه کرده‌اند.

این پایان‌نامه شامل شش فصل است. در فصل اول، رسته‌ی SV_K و زیرمجموعه‌های کامل و زیرفضاهای محکم و هم‌هسته و برخی تعاریف مقدماتی و قضایای مورد نیاز را بیان می‌کنیم. در فصل دوم، شروط متناهی موضعی، کرانداری و قضایای مربوط را بیان و اثبات می‌کنیم و همچنین A -پایه‌ها را معرفی می‌کنیم.

فصل سوم مشتمل بر شش بخش است. در بخش اول، انکاس‌ها و سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی را تعریف می‌کنیم. در بخش دوم، زیرسیستم‌ها و زیرسیستم‌های کامل را تعریف کرده و نشان می‌دهیم که سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی تابع $n = \{n\}$ کراندار می‌شوند. در بخش سوم، مفهوم تعامل را بیان می‌کنیم. در بخش چهارم، ابتدا رسته‌ی RS و جاده‌ها را معرفی کرده و در لم ۴.۲، شروط معادلی برای یک جاده را بیان می‌کنیم. در بخش پنجم، خودریختی‌ها و تبدیلات خطی از نوع متناهی و گروه واپل را معرفی کرده و در لم ۵.۳، هم‌حاصل ضرب را در رسته‌ی RS بدست می‌آوریم. در بخش ششم، ابتدا مفهوم تحويل‌نایزیری و همبندی را بیان می‌کنیم و سپس در گزاره‌ی ۸.۳، ثابت می‌کنیم که تحويل‌نایزیری یک سیستم ریشه با همبندی آن سیستم ریشه معادل است و همچنین هر سیستم ریشه را می‌توان به صورت جمع مستقیم مؤلفه‌های همبندی خودش نوشت. در گزاره‌ی ۹.۳، حد مستقیم سیستم‌های ریشه در رسته‌ی RSE را بدست می‌آوریم و نشان می‌دهیم اگر یک خانواده از سیستم‌های

ریشه تحویل ناپذیر باشد، آن گاه حدشان نیز تحویل ناپذیر است و در نتیجه‌ی ۳.۱۰، نشان می‌دهیم که هر سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی (تحویل ناپذیر)، حد مستقیم سیستم‌های ریشه‌ی متناهی (تحویل ناپذیر) است و برعکس.

فصل چهارم، شامل چهار بخش است. در بخش اول، فرم‌های دوخطی پایا و شروط معادل آن را بیان می‌کنیم و در قضیه‌ی ۴.۲، نشان می‌دهیم هر سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی دارای یک ضرب داخلی پایاست و تحت شرایطی از هرشی رسته‌ی SV_K یک سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی می‌سازیم. در گزاره‌ی ۴.۵، مقادیر ممکن برای نسبت دو طول ریشه را در یک سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی تحویل ناپذیر بدست می‌آوریم. در بخش دوم، ریشه‌های کوتاه و بلند و ضرب داخلی پایای نرمال شده را تعریف می‌کنیم و سپس سیستم ریشه‌ی شبکه‌ای ساده و چند شبکه‌ای را معرفی می‌کنیم. در بخش سوم، سیستم هم‌ریشه را معرفی می‌کنیم و در لم ۴.۸، نشان می‌دهیم فضای تولید شده توسط سیستم ریشه و سیستم هم‌ریشه نظیر آن یکریخت هستند و در قضیه‌ی اصلی این بخش با استفاده از مفاهیم رسته نکات جالبی در مورد سیستم‌های هم‌ریشه را ثابت می‌کنیم و در ضمن نشان می‌دهیم که سیستم هم‌ریشه‌ی نظیر یک سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی تحویل ناپذیر، تحویل ناپذیر است. در نتیجه‌ی ۴.۱۲، نشان می‌دهیم که سیستم هم‌ریشه‌ی نظیر یک سیستم ریشه‌ی شبکه‌ای ساده با آن سیستم ریشه یکریخت است و در نتیجه‌ی ۴.۱۳، نشان می‌دهیم که سیستم هم‌ریشه‌ی نظیر یک سیستم ریشه‌ی شبکه‌ای با آن سیستم ریشه یکریخت است. در بخش چهارم، در مورد توسعی سیستم‌های ریشه‌ی متناهی موضعی حقیقی به یک میدان با مشخصه‌ی صفر صحبت می‌کنیم.

فصل پنجم شامل سه بخش است. در بخش اول، تopolوژی متناهی را تعریف می‌کنیم. در بخش دوم، گروه وایل بزرگ را معرفی می‌کنیم و در لم ۵.۹، انعکاس تعمیم یافته روی یک زیرمجموعه‌ی متعامد یک سیستم ریشه را معرفی می‌کنیم. در بخش سوم، مفاهیم گروه وایل و گروه خودریختی را به حالت نامتناهی گسترش می‌دهیم و در قضیه‌ی ۵.۱۲، خواص تابعگونی گروه وایل را بیان و اثبات می‌کنیم. در نتیجه‌ی ۵.۱۷، نتایج جالبی در مورد تجزیه و طول ریشه‌ی یک عنصر گروه وایل را بیان

می‌کنیم، در قضیه‌ی ۲۱.۵، نشان می‌دهیم گروه واپل هر سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی دارای نمایش مزدوجی است و در لم ۲۴.۵، نشان می‌دهیم سیستم ریشه‌ی نظیر به یک سیستم کاکستر نیز دارای نمایش مزدوجی است. در گزاره‌ی ۲۵.۵، گراف‌های کاکستر نظیر سیستم‌های کاکستر تحویل ناپذیر متناهی موضعی را دسته‌بندی می‌کنیم.

فصل ششم شامل سه بخش است. در بخش اول، پایه‌های ریشه و چند لم مربوط را بیان و اثبات می‌کنیم. در بخش دوم، دیاگرام‌های دینکین یک سیستم ریشه‌ی متناهی موضعی را تعریف می‌کنیم و در قضیه‌ی ۵.۶، نشان می‌دهیم گروه واپل نظیر یک سیستم ریشه که دارای پایه‌ی ریشه است، یک سیستم کاکستر است و در قسمت (پ) این قضیه، یک هم‌ریختی دیاگرام‌های دینکین را به یک جاده‌ی بین سیستم‌های ریشه‌گسترش می‌دهیم. در بخش سوم، به دسته‌بندی دیاگرام‌های دینکین یک پایه‌ی ریشه‌ی تحویل ناپذیر و شمارا می‌پردازم و خود ریختی‌های آن‌ها را مشخص می‌کنیم.

فصل ۱

رسته‌ی مجموعه‌ها در فضاهای برداری

۱.۱ مفاهیم اولیه

تعریف ۱.۱ خانواده‌ای از اشیا را رسته‌ی C می‌نامیم، هرگاه شرایط زیر برقرار باشد:

۱. برای هر دو شی B و A ، مجموعه‌ای متناظر شود که با $\text{Hom}_C(A, B)$ نشان داده می‌شود به طوری که برای هر چهار شی A, B, C, D و، $\text{Hom}_C(A, B) \cap \text{Hom}_C(C, D) = \emptyset$ ، $(A, B) \neq (C, D)$ ، که

۲. برای هر سه شی A, B و C ، تابع

$$\therefore \text{Hom}_C(B, C) \times \text{Hom}_C(A, B) \longrightarrow \text{Hom}_C(A, C)$$

$$(g, f) \mapsto gf$$

وجود داشته باشد به طوری که

الف) برای هر چهار شی A, B, C, D و، اگر $g \in \text{Hom}_C(B, C)$ و $f \in \text{Hom}_C(A, B)$ ،

$$h(gf) = (hg)f, h \in \text{Hom}_C(C, D)$$

ب) برای هر شی A ، عضو $1_A \in \text{Hom}_C(A, A)$ وجود داشته باشد که برای هر عضو

$$1_A g = g \quad f 1_A = f, g \in \text{Hom}_C(C, A) \quad f \in \text{Hom}_C(A, B)$$

توجه کنید که هر عضو از $\text{Hom}_C(A, B)$ را یک ریختار از A به B می‌نامیم.

تعریف ۲.۱ فرض کنید C یک رسته و $\{A_i\}_{i \in I}$ یک خانواده از اشیا در رسته C باشد. یک شی $S = \prod_{i \in I} A_i$ همراه با خانواده‌ای از ریختارهای تصویری $\{\pi_i : \prod_{i \in I} A_i \rightarrow A_i\}_{i \in I}$ ، را حاصل ضرب خانواده‌ی $\{f_i : B \rightarrow A_i\}_{i \in I}$ می‌نامیم، هرگاه برای هر $i \in I$ ، نمودار زیر جایی است:

$$\begin{array}{ccc} & \prod_{i \in I} A_i & \\ \pi_i \swarrow & & \searrow \theta \\ A_i & & B \\ f_i \searrow & & \swarrow \theta \\ & B & \end{array}$$

تعریف ۳.۱ فرض کنید C یک رسته و $\{A_i\}_{i \in I}$ یک خانواده از اشیا در رسته C باشد. یک شی $S = \prod_{i \in I} A_i$ همراه با خانواده‌ای از ریختارهای $\{\iota_i : A_i \rightarrow \prod_{i \in I} A_i\}_{i \in I}$ ، را هم حاصل ضرب خانواده‌ی $\{f_i : A_i \rightarrow B\}_{i \in I}$ و هر خانواده از ریختارهای $\{f_i : A_i \rightarrow B\}_{i \in I}$ ، یک ریختار یکتا می‌نامیم، هرگاه برای هر $i \in I$ ، نمودار زیر جایی است:

$$\begin{array}{ccc} & \prod_{i \in I} A_i & \\ \iota_i \swarrow & & \searrow \theta \\ A_i & & B \\ f_i \searrow & & \swarrow \theta \\ & B & \end{array}$$

تعریف ۴.۱ فرض کنید C و D دو رسته باشند. یک نگاشت $F : C \rightarrow D$ را تابعگون همورد می‌نامیم، هرگاه شرایط زیر برقرار باشد:

(۱) برای هر A از رسته C ، $F(A)$ شی‌ای از رسته D باشد،

(۲) اگر $f : A \rightarrow B$ یک ریختار در رسته C باشد، آن‌گاه $F(f) : F(A) \rightarrow F(B)$ یک ریختار

در رسته D است،

(۳) اگر $f : A \rightarrow B$ و $g : B \rightarrow C$ یک ریختارهایی دلخواه در رسته C باشند، آن‌گاه

$F(g)F(f) : F(A) \rightarrow F(C)$ یک ریختار از رسته D است و

$$F(gf) = F(g)F(f),$$

(۴) برای هر شی A از رسته‌ی C ، $.F(1_A) = 1_{F(A)}$

تعريف ۵.۱ فرض کنید C و D دو رسته باشند. یک نگاشت $F : C \rightarrow D$ را تابعگون پادورد می‌نامیم، هرگاه شرایط زیر برقرار باشد:

(۱) برای هر شی A از رسته‌ی C ، $F(A)$ شی‌ای از رسته‌ی D باشد،

(۲) اگر $f : A \rightarrow B$ یک ریختار در رسته‌ی C باشد، آن‌گاه $F(f) : F(B) \rightarrow F(A)$ یک ریختار در رسته‌ی D است،

(۳) اگر $B \rightarrow C$ و $f : A \rightarrow B$ و $g : B \rightarrow C$ ریختارهایی دلخواه در رسته‌ی C باشند، آن‌گاه

$F(f)F(g) : F(C) \rightarrow F(A)$ یک ریختار از رسته‌ی D است و

$$F(gf) = F(f)F(g),$$

(۴) برای هر شی A از رسته‌ی C ، $.F(1_A) = 1_{F(A)}$

تعريف ۶.۱ مجموعه‌ی Λ را مجموعه‌ی جهت‌دار می‌نامیم، هرگاه Λ یک مجموعه‌ی مرتب جزئی باشد به‌طوری‌که برای هر $\lambda, \mu \in \Lambda$ ، عنصر $\nu \in \Lambda$ وجود داشته باشد که $\nu \preceq \nu, \mu \preceq \nu$ و $\lambda \preceq \mu$.

تعريف ۷.۱ فرض کنید C یک رسته‌ی ملموس باشد. خانواده‌ی $\{M_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$ را از اشیای رسته‌ی C در نظر می‌گیریم که با یک مجموعه‌ی جهت‌دار Λ اندیس گذاری شده است. برای هر $\lambda, \mu \in \Lambda$ ، $f_{\mu\lambda} : M_\lambda \rightarrow M_\mu$ یک ریختارهای در شرایط زیر صدق کنند:

۱. برای هر $\lambda \in \Lambda$ ، $f_{\lambda\lambda} = \text{Id}$

۲. برای $\nu \preceq \nu, \mu \preceq \nu$ ، $f_{\nu\mu} \circ f_{\mu\lambda} = f_{\nu\lambda}$

$(M_\lambda, f_{\mu\lambda})_{\lambda \in \Lambda}$ را یک دستگاه مستقیم می‌نامیم.

تعريف ۸.۱ فرض کنید Λ یک مجموعه‌ی جهت‌دار و $(M_\lambda, f_{\mu\lambda})_{\lambda \in \Lambda}$ یک دستگاه مستقیم از یک رسته‌ی ملموس باشد. اجتماع مجزای خانواده‌ی $\{M_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$ را با G نشان می‌دهیم. برای هر $x \in G$ ، $\alpha(x)$ را معرفی می‌کنیم.

را عنصریکتای $\lambda \in \Lambda$ درنظر می‌گیریم که $x \in M_\lambda$. رابطه‌ی R را روی G تعریف می‌کنیم به‌طوری که برای هر $x, y \in G$ xRy یک عنصر $\nu \in \Lambda$ وجود داشته باشد که

$$f_{\nu\lambda}(x) = f_{\nu\mu}(y), \quad \nu \succeq \lambda = \alpha(x), \quad \nu \succeq \mu = \alpha(y).$$

رابطه‌ی R یک رابطه‌ی همارزی در G است. مجموعه‌ی خارج قسمتی $M = G/R$ را حد مستقیم دستگاه مستقیم $(M_\lambda, f_{\mu\lambda})$ می‌نامیم و آن را با $M = \varinjlim M_\lambda$ نمایش می‌دهیم.

تعریف ۹.۱ فرض کنید C یک رسته باشد. D را یک زیررسته‌ی C می‌نامیم، هرگاه اشیای رسته‌ی D از اشیای رسته‌ی C باشد و ریختارهای رسته‌ی D که با Hom_D نمایش می‌دهیم، در شرایط زیر صادق باشد:

$$(1) \text{ اگر } 1_A \in \text{Hom}_D, \text{ آن‌گاه } A \in D,$$

$$(2) \text{ اگر } fg \in \text{Hom}_D \text{ و } f, g \in \text{Hom}_D \text{ تعریف شده باشد، آن‌گاه } f, g \in \text{Hom}_D \text{ در رسته } C \text{ تعیین شده باشد، آن‌گاه } f, g \in \text{Hom}_C.$$

$$(3) \text{ اگر } A, B \in D \text{ و } f : A \rightarrow B \text{ در رسته } C \text{ تعیین شده باشد، آن‌گاه } f \in \text{Hom}_C(A, B).$$

به عبارت دیگر، D زیررسته‌ی C است، هرگاه $D \subseteq C$ و برای هر $A, B \in D$ $\text{Hom}_D(A, B) \subseteq \text{Hom}_C(A, B)$

$$\text{Hom}_D(A, B) \subseteq \text{Hom}_C(A, B),$$

همچنین، زیررسته‌ی D را یک زیررسته‌ی کامل از رسته‌ی C می‌نامیم، هرگاه برای هر $A, B \in D$

$$\text{Hom}_D(A, B) = \text{Hom}_C(A, B).$$

تعریف ۱۰.۱ فرض کنید C یک رسته و A, B دو شی از رسته‌ی C باشد. ریختار $f : A \rightarrow B$ را یک همارزی می‌نامیم، هرگاه ریختار $A \rightarrow B$ در رسته‌ی C وجود داشته باشد به‌طوری که $gof = 1_A$ و $fog = 1_B$.

تعریف ۱۱.۱ فرض کنید D و C دو رسته و $T, S : C \rightarrow D$ دو تابعگون همورد باشد. یک نگاشت $g : g(C) \rightarrow T(C)$ را تبدیل طبیعی می‌نامیم، هرگاه تابع g به هر شی $C \in C$ ، ریختار $S(C) \rightarrow T(C)$ از

رسته‌ی D را نظیر کند به طوری که برای هر ریختار $C' \rightarrow C : f$ از رسته‌ی C نمودار زیر را در رسته‌ی D

جابه‌جا کند:

$$\begin{array}{ccc} S(C) & \xrightarrow{g_C} & T(C) \\ \downarrow S(f) & & \downarrow T(f) \\ S(C') & \xrightarrow{g_{C'}} & T(C') \end{array}$$

هرگاه برای هر $C \in \mathbf{C}$ ، تابع g_C یک همارزی باشد، و را یک همارزی طبیعی از تابعگونهای S, T نامیم.

تعریف ۱۲.۱ مجموعه‌ی همه‌ی جایگشت‌های مجموعه‌ی X را که با عمل ترکیب نگاشت‌ها تشکیل یک گروه می‌دهد، گروه متقارن روی X می‌نامیم و این گروه را با $\text{Sym}(X)$ نشان می‌دهیم.

تعریف ۱۳.۱ فرض کنید G یک گروه و X یک مجموعه‌ی ناتهی باشد که گروه G روی X عمل می‌کند. مجموعه‌ی $F \subseteq X$ را درنظر می‌گیریم. ثابت‌ساز نقطه‌ای F در G را با $G_{(F)}$ نشان می‌دهیم، یعنی

$$G_{(F)} = \{x \in G \mid y^x = y, \forall y \in F\}.$$

(در اینجا $x^{-1}yx := y$.) توجه کنید $G_{(F)}$ زیرگروهی از G است.

تعریف ۱۴.۱ فرض کنید X یک فضای توپولوژیک و Λ یک مجموعه‌ی جهت‌دار باشد. هر تابع $f : \Lambda \rightarrow X$ را یک تور در X می‌نامیم و تور f را با $(x_\lambda)_{\lambda \in \Lambda}$ نشان می‌دهیم جایی که $x_\lambda = f(\lambda)$. تور $(x_\lambda)_{\lambda \in \Lambda}$ را همگرا به نقطه‌ی $x \in X$ می‌نامیم، هرگاه بدانای هر همسایگی U از x ، λ بی از Λ موجود باشد که برای هر $v \in U$ ، $x_v \in U$.

قضیه ۱۰.۱ اگر X یک فضای توپولوژیک هاسدورف باشد، آن‌گاه هر تور در X حداقل به یک نقطه همگراست.

□

قضیه ۲۰.۱ فرض کنید $f: X \rightarrow Y$ یک تابع بین فضاهای توپولوژیک باشد. در این صورت f پیوسته است اگر و فقط اگر برای هر تور همگرا $(x_\lambda)_{\lambda \in \Lambda}$ در X که به x همگراست، تور $(f(x_\lambda))_{\lambda \in \Lambda}$ در Y به $f(x)$ همگرا باشد.

□

اثبات. به مرجع [۴۱] مراجعه کنید.

تعريف ۱۵.۱ فرض کنید G یک گروه باشد به‌طوری‌که یک توپولوژی فضای توپولوژیک است.
هرگاه نگاشت‌های

$$\begin{aligned} \rho_1: G \times G &\longrightarrow G & \rho_2: G &\longrightarrow G \\ (x, y) &\longmapsto xy, & x &\longmapsto x^{-1}, \end{aligned}$$

پیوسته باشند، G را یک گروه توپولوژیک می‌نامیم.

تعريف ۱۶.۱ فرض کنید G و H دو گروه توپولوژیک باشند. نگاشت $H \rightarrow G: f$ را یک یک‌بین‌الاینگی توپولوژیک می‌نامیم، هرگاه f یک‌بین‌الاینگی گروه‌ها باشد و f و f^{-1} پیوسته باشند.

تعريف ۱۷.۱ فرض کنید X یک فضای برداری روی میدان \mathbb{R} باشد. یک تابع $f: X \times X \rightarrow \mathbb{R}$ را که به هر زوج $(x, y) \in X \times X$ یک اسکالر $f(x, y)$ در \mathbb{R} را نظیر می‌کند، یک فرم دوخطی می‌نامیم، هرگاه برای هر $x, y, z \in X$ و $k \in \mathbb{R}$ ، شرایط زیر برقرار باشد:

$$f(kx + y, z) = kf(x, z) + f(y, z),$$

$$f(x, ky + z) = kf(x, y) + f(x, z).$$

فرم دوخطی f را متقارن می‌نامیم، هرگاه برای هر $x, y \in X$ ، $f(x, y) = f(y, x)$. فرض کنید $y \in X$ ، فرم دوخطی f را ناتباهیده می‌نامیم، هرگاه برای هر $x \in X$ که $f(x, y) = 0$ ، $y = 0$. فرم دوخطی f را معین