

从 $\mathcal{J}$ -同调球到 $\mathcal{J}$ -紧致Hausdorff空间的 $\mathcal{J}$ 映射问题的一个定理

张 增 喜

(北京师院分院)

§ 0. 序言及主要结果的陈述

在1947年, B. Knaster曾提出下列推测:

给定从 $(m+n-2)$ -维的球面 S^{m+n-2} 到 m -维欧氏空间 R^m 的连续映射 $f: S^{m+n-2} \rightarrow R^m$ 以及 n 个不同的点 $e_1, \dots, e_n \in S^{m+n-2}$, 是否存在一个旋转 r , 使得 $f(re_1) = \dots = f(re_n)$?

对于这一问题已有不少人研究过^[3]: 例如,

当 $m=1, n=3$ 且 e_1, e_2, e_3 (作为向量)互相垂直时, Kakutani给出了证明(我们称之为Kakutani定理)...

已有的方法都是针对不同的具体情况, 个别地加以处理。整个问题还远没有解决。

最近的一个值得注意的推进是由何伯和给出的^[3]。他用的工具是奇异上同调式的Smith周期变换的理论而考虑的空间是弧连通的Hausdorff空间。

围绕K-氏问题的研究, 本文试图从另一途径进行: 我们用Čech-同调式的Smith周期变换的理论(特异同调)而考虑的空间是有限维紧致Hausdorff空间。容易看出, 对原来的问题来说, 这个空间范畴是够用的。这样做的好处是: 由于对空间的维数及类型作了具体的限制, 在以Čech-同调式的Smith周期变换理论为工具进行探讨时, 使问题考虑起来较简单(例如, 同调群只是有限维的且不为0)也更具体。

在以上思路的指引下我们证明了本文的主要定理(定理(0.2))。至于进一步的一些问题(例如[3]中提到的“指数”问题等)的讨论留在以后的文章中进行。

设 X 是拓扑空间, $T: X \rightarrow X$ 是由 X 到自身的拓扑变换。我们称 T 为周期变换, 如果存在有限的正整数 n 使得 $T^n = (T)^n; X \rightarrow X$ 是恒同变换 1 , 显见, $\mathcal{T} = \{1, T, \dots, T^{n-1}\}$ 构成一个循环变换群。其中 T 为生成元, 使得 T^n 为恒同变换的最小正整数叫做 T 的周期, 通常以 p 表示。我们不把恒同变换列入周期变换, 换言之, $p > 1$ 。具有 T 的空间 X 我们记为 $(X, \mathcal{T})$ 且称之为 $\mathcal{T}$ -空间。

在本文中, $X, \tilde{X}$ 等一般表示紧致Hausdorff空间。

(0.1) 定义. 设 $(X, \mathcal{T}), (\tilde{X}, \mathcal{T})$ 是具有同样周期变换群的空间, 我们定义它们之间的映射

$$f: (X, \mathcal{T}) \rightarrow (\tilde{X}, \mathcal{T})$$

为连续映射 $f: X \rightarrow \tilde{X}$ 使得 $f \cdot T = T \cdot f$, 表

* 1985年3月9日收到。

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{f} & \tilde{X} \\ \downarrow T & & \downarrow T \\ X & \xrightarrow{f} & \tilde{X} \end{array}$$

可交换, 并称 f 为 $\mathcal{F}$ -映射或等变映射。

我们把由 $(X, \mathcal{F})$ 至 $(\tilde{X}, \mathcal{F})$ 的 $\mathcal{F}$ -映射之集合记为 $M_{\mathcal{F}}(X, \tilde{X})$ 。

在本文中, 我们主要建立下面的定理:

(0.2) 定理. 设 $(X, \mathcal{F})$, $(\tilde{X}, \mathcal{F})$ 是 $\mathcal{F}$ -空间, 其中 X 是在整数 mod p 群 J_p 上的 m -维同调球, p 是素数, $\tilde{X}$ 是 n 维 ($n < m$) 的紧致 Hausdorff 空间, 而 T 是 X 及 $\tilde{X}$ 上的周期为 p 的拓扑变换且在其上均无不动点, 则 $M_{\mathcal{F}}(X, \tilde{X}) = \phi$ 。

作为初步应用, 利用本定理我们证明了 Borsuk-Ulam 定理及 Kakutani 定理。从而得到了该两定理的新证法。

§ 1. 准备知识

除了 D 表示有向集外, 其它所有记号都采用 [1] 中的记法或惯常自明的记法。有关的内容可参阅 [1] 及 [2]。

§ 2. Čech 同调形式的 Smith 周期变换理论 (特异同调)

命 T 是 X 上周期为素数 p 的变换, F 是 T 的不动点集 (可以是空集)。有关内容可参阅 [1] 及 [2]。

考虑 $(X, \mathcal{F})$, 并设 $F = \phi$, 取 [2] 中 (1.2) 的 Σ 为特异素质复盖的完全系, 则对于 Σ 中的每个 $U_\lambda (\lambda \in D)$, $F_\lambda = \phi$, 设 $c_{o\lambda} \in C_0(K_\lambda, G)$ 是任一 0-维链, 以 $KI(c_{o\lambda})$ 表示 $c_{o\lambda}$ 的 Kronecker 指数。

(2.1) 命题. 设 $G = J_p$, $c_{o\lambda} \in C_0(K_\lambda, J_p)$, 则 $\rho c_{o\lambda}$ 是 0-维闭链即 $\rho c_{o\lambda} \in Z_0(K_\lambda, J_p)$, 从而 $\rho c_{o\lambda} \in \bar{p}^{-1} Z_0(K_\lambda, J_p)$ (0-维 $\bar{p}$ -闭链群)。

(2.2) 命题. 设 $G = J_p$, $c_{o\lambda} \in C_0(K_\lambda, J_p)$, 于是 $\bar{p} c_{o\lambda}$ 是一个 0-维 $\bar{p}$ -闭链, 即 $\bar{p} c_{o\lambda} \in \bar{p}^{-1} Z_0(K_\lambda, J_p)$ 且如果 $\bar{p} c_{o\lambda} \sim_\rho 0$, 即 $\bar{p} c_{o\lambda} = \partial(\tilde{a}_{1\lambda})$, $\tilde{a}_{1\lambda} \in \bar{p}^{-1} C_1(K_\lambda, J_p)$, 则 $KI(c_{o\lambda}) = 0$ 。

(2.3) 命题. 对于 $\lambda > \mu$, $\lambda, \mu \in D$, 可有 $z_{o\lambda} \rightarrow \pi_\mu^\lambda(z_{o\lambda})$, 我们断言 $k_0(z_{o\lambda})$ 的值与 $\lambda (\lambda \in D)$ 无关, 即 $k_0(z_{o\lambda}) = k_0(\pi_\mu^\lambda(z_{o\lambda}))$ 。

(2.4) 命题. 对于 $\lambda > \mu$, $\lambda, \mu \in D$, 如果 $\pi_\mu^\lambda(z_{o\lambda}) \sim_\rho z_{o\mu}$, 则有 $k_0(\pi_\mu^\lambda(z_{o\lambda})) = k_0(z_{o\mu})$ 。

(2.6) 定义依据 (2.1) — (2.5) 可确定一个映射 $k_0: \bar{p}^{-1} H_0(X, J_p) \rightarrow J_p$, 它显然是一个同态, 我们称它为指数同态 (注意: 它是在 T 无不动点情况下定义的)。

(2.7) 定理. 对于仍在前述下的 X, T , 如果 $H_0(X, J_p) = 0$, 则 $k_0: \bar{p}^{-1} H_0(X, J_p) \rightarrow J_p$ 是同构, 因此, 依据 [2. (3.6)] $k_0: \bar{p} H_0(X, J_p) \rightarrow J_p$ 亦然。

(2.8) 设 $f: (X, \mathcal{F}) \rightarrow (\tilde{X}, \mathcal{F})$ 是 $\mathcal{F}$ -映射, 如果 $F \subset X$, $\tilde{F} \subset \tilde{X}$ 分别是 $X, \tilde{X}$ 上 T 的不动点集, 则显然 $f(F) \subset \tilde{F}$ 。

(2.9) 命题 设 $G = J_p$. 对于给定的 $f: (X, \mathcal{T}) \rightarrow (\tilde{X}, \mathcal{T})$, f 可诱导出下列正合同调 ρ -序列及其之间的同态的图表而且这个图表是可交换的:

$$\begin{array}{ccccccc} \cdots \rightarrow \rho^{-1} H_s \xrightarrow{i_\rho} H_s \xrightarrow{j_\rho} \rho H_s \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} H_{s-1} \xrightarrow{i_\rho} \cdots \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} H_0 \xrightarrow{i_\rho} H_0 \xrightarrow{j_\rho} H_0 \\ \downarrow f_{\rho^{-1}*} \downarrow f_* \downarrow f_{\rho*} \downarrow f_{\rho^{-1}*} \downarrow f_{\rho^{-1}*} \downarrow f_* \downarrow f_{\rho*} \\ \cdots \rightarrow \rho^{-1} \tilde{H}_s \xrightarrow{i_\rho} \tilde{H}_s \xrightarrow{j_\rho} \rho \tilde{H}_s \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} \tilde{H}_{s-1} \xrightarrow{i_\rho} \cdots \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} \tilde{H}_0 \xrightarrow{i_\rho} \tilde{H}_0 \xrightarrow{j_\rho} \rho \tilde{H}_0 \end{array}$$

(2.10) 命题 设 $f: (X, \mathcal{T}) \rightarrow (\tilde{X}, \mathcal{T})$ 是 $\mathcal{T}$ -映射, 其中 T 在 X 和 $\tilde{X}$ 上无不动点, 如果 $f_{\rho^{-1}*}: \rho^{-1} H_0(X, J_p) \rightarrow \rho^{-1} H_0(\tilde{X}, J_p)$ 是由于诱导的同态, 则有 $k_0 \cdot f_{\rho^{-1}*} = k_0$, 即图表

$$\begin{array}{ccc} \rho^{-1} H_0(X, J_p) & & \\ \downarrow f_{\rho^{-1}*} & \searrow & \\ \rho^{-1} H_0(\tilde{X}, J_p) & \xrightarrow{k_0} & J_p \end{array} \quad (\rho = \sigma, \tau)$$

是可交换的。

(2.11) 设 n 为有限非负整数, X 是一个维数为 n (记为 $\dim X = n$) 的紧致拓扑空间, 则它的所有维数 $\geq n+1$ 的同调群均为 0 , 即 $H_s(X, G) = 0 \quad (s \geq n+1)$

(2.12) 命题 设 $(X, \mathcal{T})$ 为 $\mathcal{T}$ -空间, n 为有限非负整数, $\dim X = n$, X 紧致, $F \subset X$ 是 T 的不动点集 (可以是空集) p 为素数, 则 $\rho H_s(X, J_p) = H_s(F, J_p) = 0 \quad (s \geq n+1)$ 。

(2.13) 命题 设 $(X, \mathcal{T})$ 为 $\mathcal{T}$ -空间, X 为 J_p 上的 n -维同调球, p 为素数, T 无不动点, 则

$$\rho H_n(X, J_p) \approx H_n(X, J_p) \approx J_p.$$

§ 3. 定理 (0.2) 的证明及应用举例

在 (0.2) 的假设下, 如果 $M(X, \tilde{X}) \neq \emptyset$, 则存在 $f: (X, \mathcal{T}) \rightarrow (\tilde{X}, \mathcal{T})$ 。依据命题 (2.9), (2.10), f 可诱导出下列正合同调 ρ -序列及其之间同态的图表而且这图表是可交换的:

$$\begin{array}{ccccccc} \cdots \rightarrow \rho^{-1} H_s \xrightarrow{i_\rho} H_s \xrightarrow{j_\rho} \rho H_s \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} H_{s-1} \xrightarrow{i_\rho} \cdots \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} H_0 \xrightarrow{i_\rho} H_0 \xrightarrow{j_\rho} \rho H_0 & & \\ (3.1) \quad \downarrow f_{\rho^{-1}*} \downarrow f_* \downarrow f_{\rho*} \downarrow f_{\rho^{-1}*} \downarrow f_{\rho^{-1}*} \downarrow f_* \downarrow f_{\rho*} & \searrow & & & & & \\ \cdots \rightarrow \rho^{-1} \tilde{H}_s \xrightarrow{i_\rho} \tilde{H}_s \xrightarrow{j_\rho} \rho \tilde{H}_s \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} \tilde{H}_{s-1} \xrightarrow{i_\rho} \cdots \xrightarrow{k_\rho} \rho^{-1} \tilde{H}_0 \xrightarrow{i_\rho} \tilde{H}_0 \xrightarrow{j_\rho} \rho \tilde{H}_0 & \xrightarrow{k_0} & J_p & & & & \end{array}$$

又由于 $F = \emptyset$, $\tilde{F} = \emptyset$, 依据 [2; (3.6)] 有

$$\rho^{-1} H_s(X, J_p) = \bar{\rho} H_s(X, J_p), \quad \rho^{-1} H_s(\tilde{X}, J_p) = \bar{\rho} H_s(\tilde{X}, J_p).$$

所以 (3.1) 又可化成

$$\begin{array}{ccccccc} \cdots \rightarrow \bar{\rho} H_s \xrightarrow{i_\rho} H_s \xrightarrow{j_\rho} \rho H_s \xrightarrow{k_\rho} \bar{\rho} H_{s-1} \xrightarrow{i_\rho} \cdots \xrightarrow{k_\rho} \bar{\rho} H_0 \xrightarrow{i_\rho} H_0 \xrightarrow{j_\rho} \rho H_0 & & \\ (3.2) \quad \downarrow f_{\bar{\rho}} \downarrow f_* \downarrow f_{\rho*} \downarrow f_{\bar{\rho}*} \downarrow f_{\bar{\rho}*} \downarrow f_* \downarrow f_{\rho*} & \searrow & & & & & \\ \cdots \rightarrow \bar{\rho} \tilde{H}_s \xrightarrow{i_\rho} \tilde{H}_s \xrightarrow{j_\rho} \rho \tilde{H}_s \xrightarrow{k_\rho} \bar{\rho} \tilde{H}_{s-1} \xrightarrow{i_\rho} \cdots \xrightarrow{k_\rho} \bar{\rho} \tilde{H}_0 \xrightarrow{i_\rho} \tilde{H}_0 \xrightarrow{j_\rho} \rho \tilde{H}_0 & \xrightarrow{k_0} & J_p & & & & \end{array}$$

在 (3.2) 中将 ρ 与 $\bar{\rho}$ 交换, 则得类似的交换图表 (3.2)'。再把 (3.2) 和 (3.2)' 中含有同态 k_ρ 和 $k_{\bar{\rho}}$ 的“方框”依维数递降的次序交错地连接起来, 并将 ρ 和 $\bar{\rho}$ 依次 (交错) 地记为 $\rho_s, \rho_{s-1}, \dots$, 由于 (3.2) 和 (3.2)' 的可交换性, 所得下列的“缩合”图表也是可交换的:

$$\begin{aligned} \cdots \rightarrow \rho_s H_s \xrightarrow{k_{\rho_s}} \rho_{s-1} H_{s-1} \xrightarrow{k_{\rho_{s-1}}} \rho_{s-2} H_{s-2} \xrightarrow{k_{\rho_{s-2}}} \rho_{s-3} H_{s-3} \xrightarrow{k_{\rho_{s-3}}} \cdots \xrightarrow{k_{\rho_3}} \rho_2 H_2 \xrightarrow{k_{\rho_2}} \rho_1 H_1 \xrightarrow{k_{\rho_1}} \rho_0 H_0 \xrightarrow{k_0} J_p \\ \downarrow f_{\rho_s} \quad \downarrow f_{\rho_{s-1}} \quad \downarrow f_{\rho_{s-2}} \quad \downarrow f_{\rho_{s-3}} \quad \downarrow f_{\rho_3} \quad \downarrow f_{\rho_2} \quad \downarrow f_{\rho_1} \quad \downarrow f_0 \\ \cdots \rightarrow \rho_s \tilde{H}_s \xrightarrow{k_{\rho_s}} \rho_{s-1} \tilde{H}_{s-1} \xrightarrow{k_{\rho_{s-1}}} \rho_{s-2} \tilde{H}_{s-2} \xrightarrow{k_{\rho_{s-2}}} \rho_{s-3} \tilde{H}_{s-3} \xrightarrow{k_{\rho_{s-3}}} \cdots \xrightarrow{k_{\rho_3}} \rho_2 \tilde{H}_2 \xrightarrow{k_{\rho_2}} \rho_1 \tilde{H}_1 \xrightarrow{k_{\rho_1}} \rho_0 \tilde{H}_0 \xrightarrow{k_0} J_p \end{aligned}$$

因此, 由 (3.3) 有:

$$k_0 k_{\rho_1} \cdots k_{\rho_s} = k_0 k_{\rho_1} \cdots k_{\rho_s} f_{\rho_s, *}; \quad \rho_s H_s(X, J_p) \rightarrow J_p.$$

特别地, 令 $s = m$, 则有

$$(3.4) \quad k_0 k_{\rho_1} \cdots k_{\rho_m} = k_0 k_{\rho_1} \cdots k_{\rho_m} f_{\rho_m, *}; \quad \rho_m H_m(X, J_p) \rightarrow J_p.$$

但由于 X 是 m -维同调球, 所以在推广情况下有

$$H_s(X, J_p) = \begin{cases} 0 & (s \geq 0, s \neq m) \\ J_p & (s = m) \end{cases}$$

此外, 又由 (3.3) 中的关于 $(X, \mathcal{J})$ 的同调 ρ -序列的正合性直接可以看出

$$k_{\rho_s}: \rho_s H_s(X, J_p) \rightarrow \rho_{s-1} H_{s-1}(X, J_p) \quad (m \geq s \geq 1)$$

都是在上同态 (实际上, 易见 $k_{\rho_{m-1}}, \dots, k_{\rho_1}$ 都是同构, 而从 (2.3) 的证明中知 $j_{\rho_m} H_m(X, J_p) = 0$, 故 k_{ρ_m} 也是同构)。又由 (2.13) 知 $\rho_m H_m(X, J_p) \approx J_p$, 而由 (2.7), k_0 也是同构, 因而 $k_0 k_{\rho_1} \cdots k_{\rho_m}: \rho_m H_m(X, J_p) \rightarrow J_p$ 是同构。

另外, 依据 (2.12), $\rho_s H_s(\tilde{X}, J_p) = 0 \quad (s \geq n+1)$ 。由于 $m > n$ (自然 $m \geq n+1$) 所以 $\rho_m H_m(\tilde{X}, J_p) = 0$, 因此, $k_0 k_{\rho_1} \cdots k_{\rho_m} f_{\rho_m, *}: \rho_m H_m(X, J_p) \rightarrow J_p$ 显然只能是 0-同态。从而 (3.4) 不能成立, 所得到的矛盾证明了我们的定理 (0.2)。

利用定理 (0.2) 可重新证明

(3.5) 推论 (Borsuk-Ulam 定理) 设 $f: S^m \rightarrow R^m$ 是连续映射, 则存在 $e \in S^m$ 使得 $f(e) = f(-e)$ 。

设 $\{e_1, e_2, e_3\}$ 是 3-维欧氏空间 R^3 中的标准正交基向量, R_3 是绕原点的旋转群, $A \subset R_3$ 为由 e_1, e_2, e_3 绕 $(e_1 + e_2 + e_3)$ 的置换群, $\bar{R}^2 \subset R^3$ 为过原点垂直于 $(e_1 + e_2 + e_3)$ 的平面, $\bar{S}^1$ 是 $\bar{R}^2$ 上的单位球面, 定义 A_3 在 R_3 上的运算如下:

$$a \circ r = ra^{-1}, \quad a \in A_3 \text{ 是 } A_3 \text{ 的生成元, } r \in R_3.$$

借助定理 (0.2) 还可重新证明

(3.6) 定理 $M_{A_3}(R_3, \bar{S}^1) \neq \emptyset$ 。

利用定理 (3.6) 又可重新证明

(3.7) 推论 (Kakutani 定理) 设 $f: S^2 \rightarrow R^1$ 是连续映射, $\{e_1, e_2, e_3\}$ 是标正交基向量, 则一定存在 $r \in R_3$, 使得 $f(re_1) = f(re_2) = f(re_3)$

致谢: 感谢我的老师北京大学廖山涛教授、承蒙廖先生提供了选题和给予的指教, 另外, 对吉林大学何伯和老师给予的有益指教也表示谢意。

参 考 文 献

- [1] S.D. Liao, A theorem on periodic transformations of homology spheres, Ann. of Math. vol 56(1952) pp. 68—83.
- [2] P.A. Smith, Fixed Points of Transformations, Appendix B. in S. Lefschetz, Algebraic Topology, New York 1942, PP. 350—373.
- [3] 何伯和, 从球面到欧氏空间的连续映射, 《数学年刊》1981年 2 卷 2 期。