

### **SOBRE LA TEORÍA DE LA DIMENSIÓN**

**por**

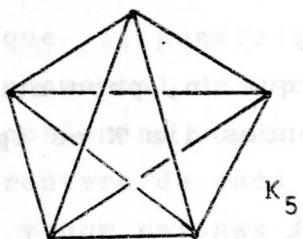
**David Mond**

Dimensión es un concepto que todos tenemos y que podemos aplicar en la práctica cuando decimos por ejemplo, que tal objeto geométrico (una curva) es de dimensión uno, que tal otro (una superficie) es de dimensión dos, etc.. Podemos preguntarnos si en realidad estamos diciendo algo más que una curva es una curva o que una superficie es una superficie. La respuesta, me parece, es sí; y en esta charla quiero señalar algunas de las maneras como los matemáticos han podido precisar la noción intuitiva de dimensión. Naturalmente, para precisar la intuición, hay que seguirla (si no, corremos el riesgo de quedarnos con algo que no satisface nuestra inquietud original). Por eso, antes de dar definiciones buscaremos fuentes de definición. Me parece que hay dos de estas fuentes principalmente: la noción de longitud, área, volumen (o, en breve, de extensión), que se expresa

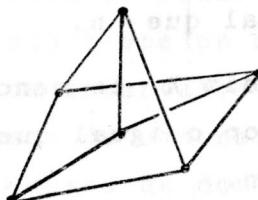
cuento se dice que un objeto que tiene área pero no volumen es de dos dimensiones, o que algo sólido es de tres dimensiones; y la idea más neta-mente topológica (que incidentalmente se encuen-tra en los escritos de Euclides) de que una línea (o un objeto de dimensión uno) es algo que puede ser dividido por un punto, que una superficie es algo que puede ser dividido por una curva, y que un sólido es algo que solamente puede ser dividi-do por una superficie. En realidad, Euclides lo dijo al revés: para él, un punto era el borde de una línea, una línea el borde de una superficie y una superficie el borde de (lo que limita) un sólido. Seguramente para él los sólidos eran los objetos más reales, y había que partir de ellos.

Fué Poincaré quien dió respetabilidad matemática a esta segunda noción intuitiva, en sus Dernières Pensées, cerca del principio del siglo. El descubrimiento por Peano de una curva que cubría el cuadrado, y los trabajos de Cantor que hacían ver que no era posible distinguir, en términos de la potencia del conjunto subyacente, entre espacios topológicos de dimensiones intuitivamente distintos, habían hecho temer que la noción de homeomorfismo no fuera lo suficientemente fina para dar una buena clasificación de los espacios topológicos; en particular se pensó que pudieran resultar homeomorfos espacios  $R^n$  con valores distintos de  $n$ . En realidad hay demostraciones su-

généris, relativamente sencillas, de que esto no es el caso, por lo menos para bajos valores de  $n$ . Por ejemplo,  $[0,1]$  no es homeomorfo a  $[0,1]^2$  porque éste sigue siendo conexo después de quitarle cualquier punto, propiedad que lo distingue topológicamente de  $[0,1]$ . Hay ciertas figuras que se pueden construir en  $[0,1]^3$  pero no en  $[0,1]^2$  (esto es, que no tienen imágenes homeomorfas en  $[0,1]^2$ ). Por ejemplo, los gráficos  $K_5$  y  $K_{3,3}$ .



$K_5$



$K_{3,3}$

Fig. 1

(En efecto, estos son los gráficos más sencillos con esta propiedad; Kuratowski demostró que cualquier gráfico que no se puede construir en  $R^2$  debe contener uno de estos dos). Más adelante daré una demostración de que  $K_{3,3}$  no puede ser dibujado en el plano.

Siguiendo la iniciativa de Poincaré, fueron Brouwer, Menger y Urysohn, todos trabajando independientemente, quienes dieron la primera definición rigurosa y completamente extensiva (en el sentido de que cobija a todos los espacios topológicos) de di-

mensión topológica. Esta es:

- 1)  $\dim X$  (la dimensión del espacio  $X$ ) es  $-1$ , si y sólo si  $X$  es vacío.
- 2) Si un punto  $p$  de  $X$  tiene un sistema fundamental de vecindades abiertas (o sea, vecindades abiertas arbitrariamente pequeñas) cuyas fronteras son de dimensión  $n-1$ , entonces la dimensión de  $X$  en  $p$  es menor o igual que  $n$ .
- 3) Si la dimensión de  $X$  es menor o igual que  $n$  en todos sus puntos, entonces  $\dim X$  es menor o igual que  $n$ .
- 4) Si  $\dim X$  es menor o igual que  $n$ , pero no es menor o igual que  $n-1$ , entonces  $\dim X$  es igual a  $n$ .
- 5) Si  $\dim X$  no es menor o igual que  $n$  para ningún  $n$ , entonces  $\dim X$  es infinita.

Antes de ver algunos ejemplos, notemos que las condiciones anteriores definen una función que asigna a cada espacio topológico un número, el cual es evidentemente invariante bajo homeomorfismos, más aún, bajo homeomorfismos locales y que es monótona en el sentido de que  $Y \subseteq X$  implica que  $\dim Y$  es menor o igual que  $\dim X$ .

Como primer ejemplo, veamos que el conjunto de los números racionales, considerado como subespacio de la recta real, tiene dimensión igual a cero: en e-

fecto cada punto tiene un sistema fundamental de vecindades cuyas fronteras, siendo vacías, son de dimensión -1... los intervalos abiertos con extremos irracionales que lo contienen; por lo tanto, su dimensión es menor o igual que 0; y puesto que no es vacío, su dimensión no es -1, así que debe ser 0.

Es sencillo ver que cualquier conjunto finito de puntos de la recta es de dimensión 0, ya que cada miembro es aislado. Por esto, la dimensión de la recta es 1. En efecto su dimensión es menor o igual que 1, puesto que cada punto tiene un sistema fundamental de vecindades (los intervalos que los contienen) cuyas fronteras son de dimensión 0 (la frontera de cada intervalo consta de dos puntos); y por razones de conexidad,  $R$  no es de dimensión menor o igual que 0.

Siguiendo, podemos ver que la dimensión de  $R^2$  es menor o igual que 2, pues los discos abiertos con centro en un punto dado forman un sistema fundamental para ese punto, y las fronteras de esos discos, siendo localmente homeomorfos a  $R$ , son de dimensión 1. Inductivamente se puede establecer fácilmente que la dimensión de  $R^n$  es menor o igual que n.

En general, es más difícil mostrar que la dimensión de un espacio es mayor o igual que n que mostrar que es menor o igual que n. La demostración

de que la dimensión de  $R^n$  es en verdad ~~n~~ es mucho más difícil, y no lo intentaré aquí.

Quiero señalar, sin demostrarlas, algunas consecuencias más de la anterior definición de dimensión:

- 1) Si  $X \subseteq R^n$ ,  $\dim X$  es igual a  $n$  si, y sólo si,  $X$  contiene algún abierto de  $R^n$ .
- 2) No es posible separar a  $R^n$  por medio de un subespacio de dimensión menor que  $n-1$ .
- 3) En general, si  $X$  y  $Y$  son dos espacios,  $\dim X \times Y \leq \dim X + \dim Y$ .

Es interesante notar que de (2) se deduce que cualquier gráfico puede construirse en  $R^3$ . La razón es la siguiente: un gráfico se define (y se construye) escogiendo algunos vértices y luego uniendo algunos por curvas, de manera sucesiva (y finita). Ahora, en cualquier momento de la construcción, el resultado es de dimensión 1, así que no puede separar a  $R^3$ ; por lo tanto, no puede obstruir la construcción de nuevas curvas que unan otros vértices.

Si la definición de dimensión que se acaba de dar tiene su inspiración en la noción de separación, hay otra que viene de la otra fuente que mencioné: la idea de volumen. Decimos intuitivamente que un objeto geométrico tiene dimensión tres si tiene volumen; puesto en términos más matemáticos, un es-

spacio topológico sumergido en  $R^3$  es de dimensión tres si su medida tri-dimensional de Lebesgue es mayor que 0 (la circularidad de esta frase es solamente aparente: la medida tri-dimensional de Lebesgue es simplemente la definida tomando al cubo de lado uno como unidad). Podemos extender esta idea: un espacio sumergido en  $R^n$  es de dimensión  $n$ , si su  $n$ -medida de Lebesgue es mayor que 0. Hay que señalar en este punto que la dimensión que estamos definiendo no tiene por qué coincidir con la definida anteriormente; y en efecto, hay casos muy sencillos en donde son distintas. Por ejemplo, los irracionales en  $R$  tienen la misma medida de Lebesgue que  $R$  mismo, pero su dimensión, según la primera definición que dimos, es 0. Esto último se puede ver, fácilmente, del mismo modo que mostramos que la dimensión de los racionales en  $R$  es 0. Sin embargo, existe una relación muy fuerte entre las dos cosas; por ejemplo, resulta que si un subespacio de  $R^n$  tiene su  $n$ -medida igual a 0, entonces su dimensión topológica (en el sentido de la primera definición) es menor que  $n$ .

Evidentemente la definición de dimensión por medio de la noción de medida, que hemos dado, es muy limitada; por ejemplo, no nos permite asignarle una dimensión a espacios más pequeños sumergidos en  $R^n$ , y no es aplicable a otros espacios. Por eso resulta mucho más fructífero considerar una variación de esta idea que emplea, no una medida, sino algo

que es esencialmente una medida exterior: la llamada medida de Hausdorff. Esta se puede definir en cualquier espacio métrico. Su definición, algo complicada en apariencia, es la siguiente: se consideran, para determinar la dimensión del espacio  $X$ , todos los recubrimientos enumerables de  $X$ . Dado un recubrimiento,  $\{A_n\}_n$ , cada número  $p > 0$  nos da un valor distinto de  $\sum_n [\text{diam } A_n]^p$ . Definimos

$$m_p^\epsilon(X) = \inf_n \left\{ \sum_n [\text{diam } A_n]^p \mid \{A_n\}_n \text{ recubre } X, \text{ y } \text{diam } A_n < \epsilon \forall n \right\} \quad \text{y} \quad m_p(X) = \sup_\epsilon m_p^\epsilon(X).$$

$$\text{diam } A_n < \epsilon \forall n \quad \text{y} \quad m_p(X) = \sup_\epsilon m_p^\epsilon(X).$$

Es evidente de la definición que el número  $m_p(X)$  (la  $p$ -medida de Hausdorff de  $X$ ) está relacionado con la  $p$ -medida de Lebesgue cuando  $p$  es un entero. (Recuérdese que el volumen de un  $p$ -cubo de lado  $r$  es  $r^p$ ). En efecto, para  $X \subseteq \mathbb{R}^n$ ,  $m_n(X) = 0$  si, y sólo si la  $n$ -medida de Lebesgue de  $X$  es igual a 0.

Finalmente definimos:

$$H\text{-dim.}(X) = \sup \{p \mid m_p(X) > 0\}.$$

Esta última definición tiene su justificación en el hecho de que si  $m_p(X) > 0$  y  $q < p$ , entonces  $m_q(X) = \infty$ , y si  $m_p(X) < \infty$  y  $q > p$  entonces  $m_q(X) = 0$ . O sea, hay a lo más un valor de  $p$  para el cual  $m_p(X)$  es mayor que 0 y me-

nor que  $\infty$ . La dimensión  $H\text{-dim}(X)$  se denomina la dimensión de Hausdorff de  $X$ .

La relación entre la dimensión de Hausdorff de un espacio y su dimensión topológica (como la definimos antes) es estrecha pero no de identidad; entre otras cosas, la dimensión de Hausdorff no siempre es un entero. Pero se puede mostrar que  $H\text{-dim}(X) > \dim(X)$  y, de hecho  $\dim(X)$  es el infimum de los valores de la dimensión de Hausdorff de todas las imágenes homeomorfas de  $X$ .

Una de las cosas verdaderamente interesantes de la teoría de la dimensión es el alto grado de coincidencia que se da entre los resultados obtenidos por las distintas maneras de definir la dimensión, como la que acabamos de observar. A riesgos de prolíjidad en la exposición, voy a mencionar brevemente dos maneras más de definir la dimensión, las cuales, para una clase muy grande de espacios\*, dan resultados que coinciden con los de las que ya hemos discutido. Por conveniencia en la exposición, llamaré  $ind$  (por pequeña dimensión inductiva) a la primera dimensión que defini.

El primero de estos dos métodos se debe originalmente a Lebesgue, quien observó que el cuadrado  $[0,1]^2$  puede ser recubierto por conjuntos cerrados arbitrariamente pequeños, de tal manera que

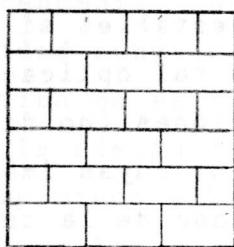
\* espacios métricos separables.

ningún punto se encuentra en más de tres, pero que al parecer este número no se podía reducir; y que para el cubo  $[0,1]^3$ , el número correspondiente era cuatro. (Ver Fig. 2 (a)). Como el número para el intervalo  $[0,1]$  es evidentemente dos, Lebesgue conjeturó que este número (del que vamos a dar una definición precisa en un momento) siempre era una unidad mayor que la dimensión (vectorial) de los espacios Euclídeos que él estaba considerando. Esto resultó ser cierto (otra vez fué Brouwer quien convirtió la sospecha en certeza). La idea de Lebesgue puede generalizarse a cualquier espacio topológico, y podemos dar la siguiente definición de dimensión, que si lleva el nombre de  $\dim$ :

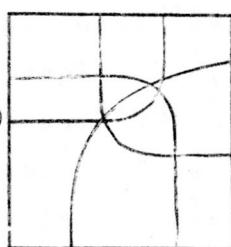
- 1)  $\dim X = -1$  si, y sólo si  $X$  es vacío.
- 2)  $\dim X \leq n$ , si cada recubrimiento (finito) abierto tiene un refinamiento de orden menor o igual que  $n$ .
- 3)  $\dim X$  es igual a  $n$ , si es menor o igual que  $n$  pero no es menor o igual que  $n-1$ .
- 4)  $\dim X$  es infinito, si no es menor o igual que  $n$  para ningún  $n$ .

Aquí hay dos términos que debemos definir: un recubrimiento  $\{U_\alpha\}$  es un refinamiento del recubrimiento  $\{V_\beta\}$ , si para cada  $U_\alpha$  existe algún  $V_\beta$  tal que  $U_\alpha \subseteq V_\beta$ ; y el orden de un recubrimiento es una unidad menor que el mayor número de sus miem-

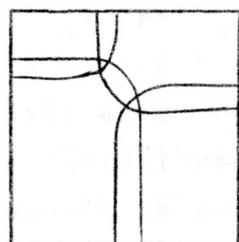
bros que tienen intersección (conjunta) no vacía. La referencia a los refinamientos en la segunda parte de la definición es para exigir que los recubrimientos de orden  $n$  se puedan hacer arbitrariamente pequeños.



a)



b)



Un recubrimiento de orden uno es un refinamiento de orden tres.

Fig. 2

El siguiente método de definir la dimensión toma como modelo para espacios de dimensión  $n$  el  $n$ -cuadro  $[0,1]^n$ , y compara los demás espacios con éste mediante un estudio de sus espacios de funciones continuas con codominio  $[0,1]^n$ :  $C(X, I_n)$ . (Aquí  $I_n$  es  $[0,1]^n$ ) Supondremos que  $C(X, I_n)$  está dotado de la métrica definida por

$$d(f,g) = \sup \{ |f(x) - g(x)| \mid x \in X \}.$$

Se dice que un punto  $p$  de  $I_n$  es un valor estable de una función continua  $f: X \rightarrow I_n$ , si  $p \in f(X)$ , y si además existe  $\epsilon > 0$  tal que si  $d(f,g) < \epsilon$  entonces  $p \in g(X)$ , o sea, si  $p$  pertenece a la imagen de  $f$ , y además a la imagen de cualquier otra función continua  $g$  lo suficiente.

cientemente cercana a  $f$ . De lo contrario,  $p$  se llama un valor inestable de  $f$ .

En total,  $p$  es un valor inestable de  $f$ , si median te perturbaciones arbitrariamente pequeñas  $p$  pue de ser excluido del recorrido de  $f$ . Es un hecho muy conocido que una aplicación diferenciable de  $I_m$  en  $I_n$  no puede tener valores estables si  $m < n$ ; en efecto, la imágen de una tal aplicación no tiene interior. Existen aplicaciones (no dife-renciables) de  $I_m$  en  $I_n$ , con  $m < n$ , cuyas imáge-nes si tienen interior; tal es el caso de la curva de Peano. Pero todas esas aplicaciones se distin-guen por no tener valores estables. En el caso de la curva de Peano, este hecho se puede asemejar a la situación de una maraña de hilo que, aplastada, cubre una área. El área cubierta tiene interior, pero una perturbación arbitrariamente pequeña del hilo puede descubrir cualquier punto.

Estas consideraciones justifican intuitivamente la siguiente definición:

- 1) La dimensión de  $X$  es  $-1$  si, y sólo si  $X$  es vacío.
- 2) La dimensión de  $X$  es menor o igual que  $n$  si ninguna aplicación continua de  $X$  en  $I$  tiene va-lores estables.
- 3) La dimensión de  $X$  es  $n$  si es menor o igual que  $n$  pero no es menor o igual que  $n-1$ .

4) La dimensión de  $X$  es infinito si no es menor o igual que  $n$  para ningún  $n$ .

La coincidencia, para los espacios métricos separables, de los valores de  $\text{ind.}$ ,  $\text{dim}$ ,  $H\text{-dim}$ , y de esta última dimensión, es un hecho verdaderamente sorprendente, que sugiere la presencia de alguna realidad subyacente que la explique. Pero la matemática no es como las ciencias naturales, donde cabe la distinción entre hechos que son genuinamente empíricos y hechos que se deben en última instancia a las convenciones y al diseño de los experimentos; en la matemática todo es de fabricación humana, y por lo tanto, toda coincidencia es lógicamente necesaria: el resultado de las convenciones (las definiciones) que hayamos elegido. Por eso, si tratamos de buscar las raíces de la coincidencia de la que hablamos, es probable que no las vayamos a encontrar dentro de la matemática, sino en nuestras percepciones del mundo, las mismas que nos han guiado en la escogencia de nuestras definiciones.

Para terminar esta charla, quiero mencionar brevemente uno de los teoremas más importantes de la teoría de la dimensión: el teorema de inmersión, que dice que cada espacio métrico separable de dimensión  $n$  es homeomorfo a algún subespacio de  $[0,1]^{2n+1}$ . El resultado es muy parecido al teorema de Whitney para variedades diferenciables, y se

demuestra de un modo semejante, aplicando el teorema de Baire en  $C(X, I_{2n+1})$ . Sin embargo Whitney pudo mejorar su resultado para variedades, lo grande reemplazar la cifra de  $2n+1$  por  $2n$ , pero en este caso hay ejemplos que muestran que  $2n+1$  no se puede mejorar. En efecto, los dos gráficos de la fig. 1 son espacios de dimensión 1 que no tienen imagen homeomorfa en  $[0,1]^2$ . Es interesante observar, sin embargo, que ambos son gráficos bastante especiales. Como se ve en la fig. 3,  $K_{3,3}$  es una cuadriculación de la cinta de Möbius, y  $K_5$  resulta ser una triangulación del plano proyectivo real de dimensión dos, lo que se puede comprobar con los dibujos del plano proyectivo en el libro Geometría e imaginación de Hilbert y Cohn-Vossen. O sea, ambos son gráficos, en cierto sentido, no-orientables.

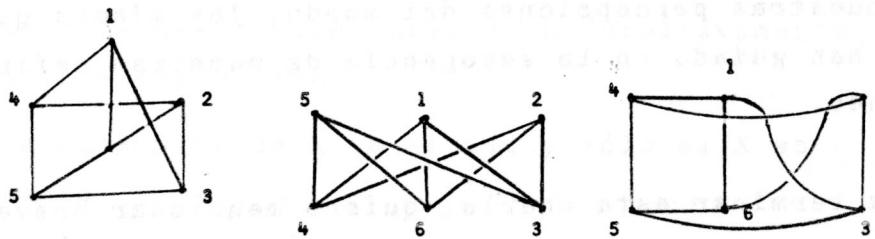


Fig. 3

El que  $K_{3,3}$  no se puede dibujar en el plano se puede mostrar más o menos fácilmente intentando una construcción y aplicando el teorema de Jordan para demostrar la imposibilidad de terminaria, pe-

ro aquí voy a esbozar otra demostración: primero, contando los circuitos en  $K_{3,3}$ , se ve que hay 15. En un gráfico plano conexo, se cumple la siguiente ley (fórmula de Euler):

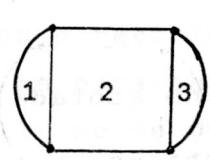
$$\begin{aligned} \# \text{ de caras (excluyendo la no acotada)} &= \\ = \# \text{ de aristas} &= 1 - \# \text{ de vértices.} \end{aligned}$$

Cuántos circuitos hay en un gráfico plano? Cada circuito encierra algunas caras, y, de hecho, si dos curvas encierran las mismas caras, son iguales. Por lo tanto

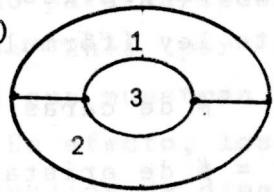
$$\# \text{ de circuitos} \leq 2^{\# \text{ de caras}} - 1$$

(hay que excluir de las consideraciones a la curva que no encierra ninguna cara). Evidentemente, se puede presentar igualdad solamente cuando cada par de caras tiene una arista en común, como se ve de la figura 4(a), donde no hay ningún circuito que encierre solamente las caras 1 y 3; y también es condición indispensable para la igualdad el que cada unión de caras con sus aristas comunes deba ser simplemente conexo. O sea, cada cara debe tener una arista en común con la región no acotada, como se puede ver en la figura 4(b), donde no hay ningún circuito que encierre solamente las caras 1 y 2.

En el caso de  $K_{3,3}$ , la fórmula de Euler implica que cualquier imagen homeomorfa en el plano tendrá



(a)



(b)

Fig. 4

Fig. 4 se refiere a  $[0,1]^2$ . Es la forma más sencilla de un mapa que consta de tres regiones acotadas, que cumplen con las condiciones de que el mapa sea homeomórfico a  $K_{3,3}$ . Pero para que se presentaran todos los quince circuitos, cada dos caras deberían tener frontera común entre sí y, además, cada cara deberá tener frontera común con la región no acotada. Esto es, una imagen homeomorfa de  $K_{3,3}$  en el plano formaría un mapa que necesitaría cinco colores.

En particular si uno dibujase el mapa de Fig. 4 en el plano se vería que las regiones 1 y 3 tienen una frontera común entre sí y con la región no acotada. Si se quisiera que el mapa tuviera 15 circuitos, se necesitaría que las regiones 1 y 3 no tuvieran frontera común entre sí, lo que se lograría si se intercambiaran las regiones 1 y 2. En este caso, la figura **\*\*\*** muestra el resultado.

Si uno  $K_{3,3}$  no se puede dibujar en el plano se pregunta: ¿puede facilitarse intentando dibujar el mapa en el ámbito de la topología de Jordan? La respuesta es que si se considera la topología de Jordan, es decir, la topología que se obtiene al considerar la posibilidad de terminarla, se