

SULLA VARIETA' GENERATA DALL'ALGEBRA PRIMALE DI TRE ELEMENTI

Roberto PALMAS (*)

Summary. This work specifies the results obtained by R. Magari in [7] and [8], in the case of $W=3$, developing a beginning of w -atoms theory but, especially, considering M.H.Stone [11], a similar topological representation theory for 3-algebras.

So we must introduce some particular orderly tripartitions of a set, to replace the usual closed or open subsets.

We can observe the most immediate effects of this modification, in the definitions of compactness and connection: we must change from two possible dual definitions in the Boolean situation, to six equivalent definitions in this situation.

The conclusive argument is the proof of a theorem similar to the Stone theorem for Boolean algebras.

INTRODUZIONE. In [7], [8] R. Magari studia, per ogni cardinale \underline{W} , la varietà di algebre generata da \mathscr{W} , ossia dall'algebra di insiemi di base \underline{W} avente per operazioni tutte le operazioni finitarie su

(*) Università degli Studi - Siena -

SULLA VARIETA' GENERATA DALL'ALGEBRA PRIMALE DI TRE ELEMENTI

Roberto PALMAS (*)

Summary. This work specifies the results obtained by R. Magari in [7] and [8], in the case of $W=3$, developing a beginning of w -atoms theory but, especially, considering M.H.Stone [11], a similar topological representation theory for 3-algebras.

So we must introduce some particular orderly tripartitions of a set, to replace the usual closed or open subsets.

We can observe the most immediate effects of this modification, in the definitions of compactness and connection: we must change from two possible dual definitions in the Boolean situation, to six equivalent definitions in this situation.

The conclusive argument is the proof of a theorem similar to the Stone theorem for Boolean algebras.

INTRODUZIONE. In [7], [8] R. Magari studia, per ogni cardinale \underline{W} , la varietà di algebre generata da \mathscr{W} , ossia dall'algebra di insiemi di base \underline{W} avente per operazioni tutte le operazioni finitarie su

(*) Università degli Studi - Siena -

\underline{W} o, ciò che fa lo stesso dal punto di vista algebrico universale, talune di esse per cui il clono generato sia proprio quello di tutte le operazioni finitarie su \underline{W} , per esempio l'insieme delle binarie (cfr. anche A.L.Foster [4])

Le algebre della varietà generata da \mathcal{W} si diranno *W-algebre*.

Scopo di questo lavoro è l'approfondimento del caso $\underline{W} = \mathbf{3} (= \{0, 1, 2\})$.

Osserviamo, subito, che è sufficiente un'opportuna operazione finitaria per generare l'intero clono. Si ricorda, infatti, che le operazioni binarie sono di per se stesse sufficienti e che, nel caso dell'algebra $\mathbf{3}$, sono addirittura sufficienti le operazioni d'ordine reticolarmente legate ai tre ordini totali ottenibili in $\mathbf{3}$ (R. Magari [7]) (sarebbero sei se non si considerassero "equivalenti" un ordine e il suo inverso). Quest'ultime operazioni sono, poi, esprimibili, a loro volta, sfruttando solo le operazioni di "somma modulo 3", "prodotto modulo 3" e l'operazione ϵ di complementazione ciclica così definita:

\underline{x}	$\epsilon \underline{x}$
0	1
1	2
2	0

E' facile, ora, verificare che l'operazione binaria

$$\epsilon^k (\epsilon^r \underline{x} \wedge \epsilon^s \underline{y})$$

dove $\underline{k}, \underline{r}, \underline{s} \in \mathbf{3} \wedge$ è l'operazione di infimo nell'ordine totale $0, 1, 2$ ed ϵ è la complementazione ciclica, intendendo che:

ϵ^0 consiste nel non applicare affatto la complementazione,

ϵ^1 consiste nell'applicare la complementazione una volta,
 ϵ^2 consiste nell'applicare la complementazione due volte, genera, banalmente, assumendo particolari valori per k, r, s , le tre operazioni di infimo legate ai tre ordini totali $0, 1, 2; 1, 2, 0; 2, 0, 1$, e, altrettanto banalmente, la complementazione ciclica stessa.

Mediante successive applicazioni di queste quattro operazioni e dell'operazione binaria introdotta, possiamo poi verificare che sono ottenibili, a partire da essa, anche le operazioni di somma e prodotto modulo 3.

Introduciamo, infine, il seguente:

LEMMA. Ogni funzione n -aria su 3 è esprimibile come:

$$\sum_{\underline{k} \in 3^n} \eta_{\underline{k}} \epsilon^{\mu_0} x_0 \cdot \dots \cdot \epsilon^{\mu_n} x_n$$

dove \cdot è il prodotto modulo 3, $\eta_{\underline{k}}$ è un coefficiente che può assumere valori tra 0, 1, 2; μ_i è anch'esso un coefficiente che può assumere valori tra 0, 1, 2; ϵ è l'operazione di complementazione ciclica, intendendo come al solito, che ϵ^0 implica la non applicazione di tale operazione, ϵ^1 ne implica l'applicazione una sola volta ed ϵ^2 due volte.

Dim. E' sufficiente considerare una funzione del tipo:

$$f_{\underline{k}}^{\underline{h}} = \begin{cases} 1 & \text{se } \underline{h} = \underline{k} \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

con $\underline{k} \in 3^n$ e $\underline{h} \in 3^n$.

Dopo aver espresso tale funzione nella forma di prodotto del tipo di quelli che compaiono come addendi nell'espressione dell'enunciato, è ovvio che, per ogni \underline{f} e 3^{3^n} , si abbia

$$\underline{fh} = \sum_{\underline{k} \in 3^n} \eta_{\underline{k}} \underline{f} \underline{k} \underline{h}$$

per opportune scelte di $\eta_{\underline{k}}$

A conclusione di questa breve introduzione, per quanto abbiamo detto, si conviene di considerare come operazioni di base per l'algebra 3 , l'operazione di somma modulo 3 che indicheremo con $+$, l'operazione di prodotto modulo 3 il cui simbolo rimarrà \cdot e l'operazione ϵ di complementazione ciclica.

L'algebra 3 assumerà, quindi, la forma:

$$3 = \langle 3, +, \cdot, \epsilon, 0, 1 \rangle .$$

I prossimi paragrafi saranno dedicati allo studio della varietà generata da quest'algebra.

1. w-IDEALI E w-NUCLEI. TEORIA DELLA RAPPRESENTAZIONE.

Particolarizzando i concetti espressi da R. Magari in [7], ricordiamo che:

Definizione 1.1. Se \mathcal{A} è una 3 -algebra e $\underline{w} \in 3$, si dirà *w-ideale* ogni sottoinsieme \underline{J} del dominio \underline{A} di \mathcal{A} tale che:

per ogni espressione $\underline{F}(\underline{x}_1, \dots, \underline{x}_m, \underline{y}_1, \dots, \underline{y}_n)$ coinvolgente i simboli di variabile indicati e operazioni dell'algebra tale che la

$$\bar{F}(\underline{x}_1, \dots, \underline{x}_m, \underline{w}, \underline{w}, \dots, \underline{w}) = \underline{w}$$

ottenuta da \underline{F} sostituendo ogni occorrenza libera degli \underline{y}_i con \underline{w} , sia un'identità, si abbia:

per ogni $\underline{x}_1, \dots, \underline{x}_m \in \underline{A}$ e $\underline{y}_1, \dots, \underline{y}_n \in \underline{J}$,

$$\underline{F}(\underline{x}_1, \dots, \underline{x}_m, \underline{y}_1, \dots, \underline{y}_n) \in \underline{J}.$$

Consideriamo, ora, alcune particolari operazioni su 3:

i) - le due operazioni binarie:

$$\underline{\overset{\circ}{w}}(\underline{x}, \underline{y}) = \begin{cases} \underline{w} & \text{se } \underline{x} \neq \underline{w} \\ \underline{y} & \text{se } \underline{x} = \underline{w} \end{cases} \quad \underline{\underset{\circ}{w}}(\underline{x}, \underline{y}) = \begin{cases} \underline{y} & \text{se } \underline{x} \neq \underline{w} \\ \underline{w} & \text{se } \underline{x} = \underline{w} \end{cases}$$

ii) - in un ordine totale in cui \underline{w} sia il primo elemento, l'operazione \vee di supremo.

Consideriamo poi la relazione binaria su 3 così definita:

$$\underline{y} \leq_{\underline{w}} \underline{x} \text{ sse } \underline{\overset{\circ}{w}}(\underline{x}, \underline{y}) = \underline{w}.$$

Una caratterizzazione più "comoda" del concetto di \underline{w} -ideale ci è fornita dalla seguente

PROPOSIZIONE 1.2. Sia \mathcal{A} una 3-algebra e A il suo dominio. $\underline{J} \subseteq A$ è un \underline{w} -ideale sse:

i) - \underline{J} non è vuoto;

- ii) - se $x, y \in J$ allora $xvy \in J$;
 iii) - se $x \in J$ e $y \leq_{\underline{w}} x$ allora $y \in J$.

Definizione 1.3. Siano \mathcal{A}_1 e \mathcal{A}_2 due 3-algebre e $\underline{A}_1, \underline{A}_2$ i loro domini. Si dirà *omomorfismo* da \mathcal{A}_1 ad \mathcal{A}_2 ogni applicazione ϕ da \underline{A}_1 ad \underline{A}_2 tale che:

$$\phi \underline{f}(x, y) = \underline{f}(\phi x, \phi y).$$

(è sufficiente porre la condizione per operazioni binarie visto che ogni altra operazione è generata da esse).

Definizione 1.4. Sia ϕ un omomorfismo tra due 3-algebre e $\underline{w} \in 3$. Si dirà *w-nucleo* di ϕ la controimmagine di \underline{w} in ϕ .

TEOREMA 1.5. Se $\underline{w} \in 3$ e ϕ è un omomorfismo il cui dominio è una 3-algebra \mathcal{A} , il *w-nucleo* di ϕ è un *w-ideale* di \mathcal{A} . Ogni *w-ideale proprio* è il *w-nucleo* di almeno un omomorfismo.

Possiamo dare un cenno di teoria della rappresentazione introducendo le seguenti definizioni:

Definizione 1.6. Sia \underline{S} un insieme non vuoto. Si dirà *campo completo* ogni sistema

$$\mathcal{C} = \langle \underline{S}, 3^{\underline{S}} \rangle$$

Definizione 1.7. Si dirà *rappresentazione* di una 3-algebra \mathcal{A} ogni omomorfismo da \mathcal{A} all'alstratto $3^{\underline{S}}$ di un opportuno campo completo di insiemi.

TEOREMA 1.8. (Teorema di rappresentazione per le 3-algebre).

Sia \mathcal{A} una 3-algebra, $\Omega = \text{Hom}(\mathcal{A}, 3)$ (insieme degli omomorfismi da \mathcal{A} a 3) e sia ϕ l'applicazione di \mathcal{A} in 3^Ω definita da:

$$(\phi x)_\omega = \omega x \quad \text{con } x \in \mathcal{A} \text{ e } \omega \in \Omega.$$

Allora ϕ è un omomorfismo da \mathcal{A} all'astratto del campo completo $\langle \Omega, 3 \rangle$.

2. \underline{w} -ATOMI.

Se $\underline{w} \in 3$, consideriamo l'ordine in cui \underline{w} precede $\varepsilon_{\underline{w}}$ ed $\varepsilon_{\underline{w}}^2$, ma $\varepsilon_{\underline{w}}$ e $\varepsilon_{\underline{w}}^2$ sono tra loro inconfrontabili.

A tale ordine, che naturalmente non è totale, associamo la seguente operazione:

$$\underline{x} \wedge \underline{y} = \begin{cases} \underline{w} & \text{se } \underline{x} = \underline{y} \text{ o } \underline{x} = \underline{w} \\ \underline{x} & \text{altrimenti} \end{cases}$$

Possiamo ora introdurre in 3 una relazione binaria di questo tipo:

$$\underline{x} \leq \underline{y} \quad \text{sse} \quad \underline{x} \wedge \underline{y} = \underline{w}$$

E' facile verificare che la relazione così definita è un ordine parziale.

Estendiamo tale relazione ad una generica 3-algebra ridefinendo \wedge oppure, essendo ogni 3-algebra isomorfa ad una potenza sottomodulo di 3, "per componenti" (le due definizioni risultano equivalenti in modo ovvio) e diamo le seguenti definizioni:

Definizione 2.1. Sia \mathcal{A} una 3-algebra e \underline{x} un elemento del suo dominio \underline{A} . \underline{x} si dirà \underline{w} -atomo sse:

- i)- $\underline{w} \leq \underline{x}$
- ii)- se $\underline{y} \in \underline{A}$ e $\underline{y} \leq \underline{x}$ allora $\underline{y} = \underline{w}$.

Definizione 2.2. Una 3-algebra \mathcal{A} si dirà \underline{w} -atomica (con $\underline{w} \in 3$), se per ogni suo elemento $\underline{x} \neq \underline{w}$ esiste un altro elemento \underline{y} tale che $\underline{y} \leq \underline{x}$ e \underline{y} è un \underline{w} -atomo.

Possiamo, infine, considerare, in luogo dell'ordine preso in esame fino ad ora, uno dei due ordini totali in 3 in cui \underline{w} è il primo elemento; è possibile affermare che:

LEMMA 2.3. Una 3-algebra \mathcal{A} è \underline{w} -atomica nell'ordine in cui \underline{w} è il primo elemento e precede $\varepsilon \underline{w}$ ed $\varepsilon^2 \underline{w}$, ma $\varepsilon \underline{w}$ ed $\varepsilon^2 \underline{w}$ sono tra loro inconfrontabili sse è \underline{w} -atomica in uno dei due ordini totali in 3 in cui \underline{w} è il primo elemento.

3. DUALITA', SPAZI TRITOPOLOGICI, PROPRIETA' TRITOPOLOGICHE.

Costruiamo, innanzi tutto, gli analoghi degli spazi di Stone per le 3-algebre.

Sia \underline{I} l'insieme degli 0-ideali massimali ⁽³⁾ di una 3-algebra \mathcal{A} .

Per ogni elemento \underline{x} del dominio \underline{A} di \mathcal{A} , consideriamo la tripartizione ordinata di \underline{I} costituita dai tre insiemi seguenti:

⁽³⁾ Il ragionamento che seguirà è riproponibile in modo del tutto analogo considerando 1-ideali o 2-ideali.

$$\{j \in I : \underline{x} \in j\}$$

$$\{j \in I : \varepsilon^2 \underline{x} \in j\}$$

$$\{j \in I : \varepsilon \underline{x} \in j\}$$

E' facile verificare che essi sono in effetti disgiunti ⁽⁴⁾.

Sia ora \underline{P} l'insieme delle tripartizioni di I così ottenute; in \underline{P} definiamo le seguenti operazioni:

$$1) (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) \hat{+} (\bar{x}, \bar{y}, \bar{z}) = (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}) \text{ con:}$$

$$\hat{x} = (\underline{x} \cap \bar{x}) \cup (\underline{y} \cap \bar{z}) \cup (\underline{z} \cap \bar{y})$$

$$\hat{y} = (\underline{x} \cap \bar{y}) \cup (\underline{y} \cap \bar{x}) \cup (\underline{z} \cap \bar{z})$$

$$\hat{z} = (\underline{x} \cap \bar{z}) \cup (\underline{y} \cap \bar{y}) \cup (\underline{z} \cap \bar{x})$$

$$2) (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) \hat{\cdot} (\bar{x}, \bar{y}, \bar{z}) = (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}), \text{ con:}$$

$$\hat{x} = \underline{x} \cup \bar{x}$$

$$\hat{y} = (\underline{y} \cap \bar{y}) \cup (\underline{z} \cap \bar{z})$$

$$\hat{z} = (\underline{y} \cap \bar{z}) \cup (\underline{z} \cap \bar{y})$$

(4) Supponendo, infatti, che esista un $j \in I$ tale che $\underline{x}, \varepsilon \underline{x} \in j$, si avrebbe che, particularizzando il lemma 12 di [7] ed esprimendo $\varepsilon^2 \underline{x}$ come $(\underline{x} - \varepsilon \underline{x}) + \varepsilon \underline{x}$, $\varepsilon^2 \underline{x}$ è anch'esso un elemento di j . Ma allora $\varepsilon^{\varepsilon \underline{x}} \underline{x} = 1$ è un elemento di j e j è improprio.

3) $\hat{\varepsilon}(\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) = (\hat{\underline{x}}, \hat{\underline{y}}, \hat{\underline{z}})$ con:

$$\hat{\underline{x}} = \underline{z}$$

$$\hat{\underline{y}} = \underline{x}$$

$$\hat{\underline{z}} = \underline{y}$$

4) Elemento neutro rispetto a $\hat{+}$: $(\underline{1}, \emptyset, \emptyset)$

5) Elemento neutro rispetto a $\hat{\cdot}$: $(\emptyset, \underline{1}, \emptyset)$.

Per come sono definite le operazioni è chiaro che:

$$\mathcal{P} = \langle \underline{P}, \hat{+}, \hat{\cdot}, \hat{\varepsilon}, (\underline{1}, \emptyset, \emptyset), (\emptyset, \underline{1}, \emptyset) \rangle$$

è una 3-algebra.

Consideriamo, ora, l'applicazione:

$$\phi : \mathcal{A} \rightarrow \mathcal{P}$$

così definita:

$$\phi \underline{x} = (\{\underline{j} \in \underline{I} : \underline{x} \underline{e}_j\} ; \{\underline{j} \in \underline{I} : \varepsilon^2 \underline{x} \underline{e}_j\} ; \{\underline{j} \in \underline{I} : \varepsilon \underline{x} \underline{e}_j\})$$

LEMMA 3.1. ϕ è un monomorfismo.

Dim. Per quanto riguarda $\hat{+}$, ed $\hat{\varepsilon}$, la dimostrazione segue in modo ovvio dalla definizione delle due operazioni e dal fatto che vale in 3 e quindi in ogni 2-algebra che:

$$\varepsilon^2 \underline{x} + \varepsilon \underline{y} = \varepsilon \underline{x} + \varepsilon^2 \underline{y} = \underline{x} + \underline{y}$$

$$\underline{x} + \varepsilon^2 \underline{y} = \varepsilon^2 \underline{x} + \underline{y} = \varepsilon \underline{x} + \varepsilon \underline{y} = \varepsilon^2 (\underline{x} + \underline{y})$$

$$\underline{x} + \varepsilon \underline{y} = \varepsilon^2 \underline{x} + \varepsilon^2 \underline{y} = \varepsilon \underline{x} + \underline{y} = \varepsilon (\underline{x} + \underline{y}).$$

Per quanto riguarda invece \cdot , introduciamo le seguenti operazioni:

\underline{x}	\underline{y}	$\underline{x} \tau \underline{y}$	$\underline{x} \sigma \underline{y}$	$\underline{x} \psi \underline{y}$
0	0	0	0	0
0	1	0	0	0
0	2	0	0	0
1	0	0	0	1
1	1	0	1	0
1	2	1	1	2
2	0	0	0	1
2	1	2	2	2
2	2	2	2	0

Per la definizione di 0-ideale possiamo ora affermare che
- se \underline{j} è uno 0-ideale di una 3-algebra \mathcal{A} di dominio A , allora:

se $\underline{x} \in \underline{j}$ e $\underline{y} \in \underline{A}$, allora $\underline{x} \tau \underline{y} \in \underline{j}$ e $\underline{x} \psi \underline{y} \in \underline{j}$

se $\underline{x}, \underline{y} \in \underline{j}$, allora $\underline{x} \sigma \underline{y} \in \underline{j}$.

La dimostrazione del lemma per quanto concerne \cdot segue ora in modo immediata dalla definizione di tale operazione e dal fatto che vale in $\mathcal{3}$ e quindi in ogni 3-algebra che:

$$(\varepsilon^2 \underline{x} \vee \varepsilon^2 \underline{y}) \tau (\varepsilon \underline{x} \vee \varepsilon \underline{y}) = \varepsilon^2 (\underline{x} \cdot \underline{y})$$

$$(\varepsilon^2 \underline{x} \vee \varepsilon \underline{y}) \psi (\varepsilon \underline{x} \sigma \varepsilon^2 \underline{y}) = \varepsilon (\underline{x} \cdot \underline{y}).$$

ϕ è, inoltre, iniettiva in modo ovvio ⁽⁵⁾

⁽⁵⁾ Come corollario si ottiene subito che per ogni elemento \underline{x} di \underline{A} che non sia nullo, esiste almeno uno 0-ideale massimale cui $\varepsilon \underline{x}$ o $\varepsilon^2 \underline{x}$ appartiene.

Sia, ora, \mathcal{B} una sottalgebra di \mathcal{P} tale che ϕ sia biiettiva.

Definiamo tra gli elementi di \mathcal{P} , e quindi di \mathcal{B} , le operazioni di supremo negli ordini totali:

$$\begin{array}{l} 0,1,2 \quad \text{e} \quad 0,2,1 \\ 1,2,0 \quad \text{e} \quad 1,0,2 \\ 2,0,1 \quad \text{e} \quad 2,1,0 \end{array}$$

Tali operazioni verranno indicate rispettivamente con U_0 e \bar{U}_0, U_1 e \bar{U}_1, U_2 e \bar{U}_2 .

Se U, \cap, \vee sono le ordinarie operazioni insiemistiche di unione intersezione e complementazione, introduciamo allora:

$$U_0(\underline{x}_i, \underline{y}_i, \underline{z}_i) = (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z})$$

con:

$$\begin{array}{l} \underline{x} = \cap \underline{x}_i \\ \underline{y} = \vee \underline{x} \cap \vee \underline{z} \\ \underline{z} = U \underline{z}_i \end{array}$$

$$U_1(\underline{x}_i, \underline{y}_i, \underline{z}_i) = (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z})$$

con:

$$\begin{array}{l} \underline{x} = U \underline{x}_i \\ \underline{y} = \cap \underline{y}_i \\ \underline{z} = \vee \underline{x} \cap \vee \underline{y} \end{array}$$

$$\bar{U}_0(\underline{x}_i, \underline{y}_i, \underline{z}_i) = (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z})$$

con:

$$\begin{array}{l} \underline{x} = \cap \underline{x}_i \\ \underline{y} = U \underline{y}_i \\ \underline{z} = \vee \underline{x} \cap \vee \underline{y} \end{array}$$

$$\bar{U}_1(\underline{x}_i, \underline{y}_i, \underline{z}_i) = (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z})$$

con:

$$\begin{array}{l} \underline{x} = \vee \underline{y} \cap \vee \underline{z} \\ \underline{y} = \cap \underline{y}_i \\ \underline{z} = U \underline{z}_i \end{array}$$

$$U_2(\underline{x}_i, \underline{y}_i, \underline{z}_i) = (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z})$$

con:

$$\underline{x} = \vee y \cap \vee z$$

$$\underline{y} = U \underline{y}_i$$

$$\underline{z} = \cap \underline{z}_i$$

$$\bar{U}_2(\underline{x}_i, \underline{y}_i, \underline{z}_i) = (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z})$$

con:

$$\underline{x} = U \underline{x}_i$$

$$\underline{y} = \vee \underline{x} \cap \vee \underline{z}$$

$$\underline{z} = \cap \underline{z}_i$$

È facile verificare che, essendo ϕ un omomorfismo, \mathcal{B} è chiuso rispetto ad applicazioni finite di ognuna di queste sei operazioni. Possiamo, perciò, individuare sei famiglie "privilegiate" di tripartizioni di \underline{I} che denomineremo, per comodità, \underline{i}, \bar{j} -tritopologie o \bar{j}, \underline{i} -tritopologie con $\underline{i}, \underline{j} \in 3$ e $\underline{j} = \epsilon^2 \underline{i}$, a seconda che siano chiuse rispetto ad applicazioni finite di \bar{U}_j e ad applicazioni infinite di U_i o, viceversa, rispetto ad applicazioni finite di U_i ed infinite di \bar{U}_j .

Si vengono, così, a costituire due gruppi di tre famiglie ciascuno ed è importante notare la possibilità di passare da una famiglia all'altra di uno stesso gruppo applicando la complementazione ciclica $\hat{\epsilon}$ un opportuno numero di volte e da un gruppo ad un altro applicando una sorta di "complementazione di scambio" del tipo $\mu_{\underline{j}} \underline{x} = \epsilon^{\epsilon \underline{j}} \underline{x}$ con $\underline{x} \in 3$ ridefinita, naturalmente, per tripartizioni, se è necessario passare da una \underline{i}, \bar{j} -tritopologia ad una \bar{j}, \underline{i} -tritopologia o viceversa.

Possiamo, ora, generalizzare la situazione vista introducendo la seguente

Definizione 3.2. Sia \underline{A} un insieme, $\underline{i}, \underline{j} \in 3$, $\underline{j} = \epsilon^2 \underline{i}$. Una famiglia

di tripartizioni di \underline{A} che comprenda anche le tripartizioni $\hat{\varepsilon}^{\underline{j}}(\emptyset, \underline{A}, \emptyset)$ ed $\hat{\varepsilon}^{\underline{i}}(\emptyset, \emptyset, \underline{A})$, si dirà $\underline{i}, \underline{j}$ -tritopologia se risulta chiusa rispetto ad applicazioni infinite di $U_{\underline{i}}$ e ad applicazioni finite di $\bar{U}_{\underline{j}}$; si dirà, invece, $\underline{j}, \underline{i}$ -tritopologia se risulta chiusa rispetto ad applicazioni infinite di $U_{\underline{j}}$ e ad applicazioni finite di $\bar{U}_{\underline{i}}$. Gli elementi di tale insieme si diranno di $\underline{i}, \underline{j}$ -specie o di $\underline{j}, \underline{i}$ -specie a seconda che valga la prima o la seconda condizione.

Definizione 3.3. Diremo spazio tritopologico ogni insieme dotato di una $\underline{i}, \underline{j}$ -tritopologia od una $\underline{j}, \underline{i}$ -tritopologia.

Introduciamo un analogo del concetto di compattezza:

Definizione 3.4. Uno spazio tritopologico \underline{S} si dirà $\underline{i}, \underline{j}$ -3-compatto se per ogni famiglia infinita $F_{\underline{i}, \underline{j}}$ di elementi di $\underline{i}, \underline{j}$ -specie tale che:

$$\bigcup_{\substack{e \\ F_{\underline{i}, \underline{j}}}} f_{\underline{i}, \underline{j}, r} = \hat{\varepsilon}^{\underline{i}}(\emptyset, \emptyset, \underline{S})$$

esiste una sottofamiglia finita $\{f_{\underline{i}, \underline{j}, r, 1}, \dots, f_{\underline{i}, \underline{j}, r, n}\}$ tale che:

$$f_{\underline{i}, \underline{j}, r, 1} U_{\underline{i}} \dots U_{\underline{i}} f_{\underline{i}, \underline{j}, r, n} = \hat{\varepsilon}^{\underline{i}}(\emptyset, \emptyset, \underline{S})$$

Definizione 3.5. Uno spazio tritopologico \underline{S} si dirà $\underline{j}, \underline{i}$ -3-compatto se per ogni famiglia infinita $F_{\underline{j}, \underline{i}}$ di elementi di $\underline{j}, \underline{i}$ -specie

cie tale che:

$$\underline{f}_{\underline{j}, \underline{i}, \underline{r}} \bar{U}_{\underline{j}, \underline{i}}^{\underline{e}^{\underline{j}}} \underline{f}_{\underline{j}, \underline{i}, \underline{r}} = \hat{\varepsilon}^{\underline{j}}(\emptyset, \underline{S}, \emptyset)$$

esiste una sottofamiglia finita $\{\underline{f}_{\underline{j}, \underline{i}, \underline{r}, 1}, \dots, \underline{f}_{\underline{j}, \underline{i}, \underline{r}, n}\}$ tale che:

$$\underline{f}_{\underline{j}, \underline{i}, \underline{r}, 1} \bar{U}_{\underline{j}} \dots \bar{U}_{\underline{j}} \underline{f}_{\underline{j}, \underline{i}, \underline{r}, n} = \hat{\varepsilon}^{\underline{j}}(\emptyset, \underline{S}, \emptyset) .$$

Si ottengono, così, sei tipi di compattezza. Siamo in grado di dimostrare, però, che:

PROPOSIZIONE 3.6. *Le sei definizioni di compattezza ora date sono equivalenti tra loro.*

Dim. Per quanto riguarda le equivalenze relative alle famiglie di uno stesso gruppo, la proposizione segue in modo immediato mediante applicazioni successive di $\hat{\varepsilon}$ ricordando che vale in $\mathfrak{3}$, e quindi in ogni $\mathfrak{3}$ -algebra, che $\varepsilon^2(U_{\underline{w} \underline{x}_i}) = U_{\varepsilon^2 \underline{w}} \varepsilon^2 \underline{x}_i$ e $\varepsilon^2(\bar{U}_{\underline{w} \underline{x}_i}) = \bar{U}_{\varepsilon^2 \underline{w}} \varepsilon^2 \underline{x}_i$ con $\underline{w} \in \mathfrak{3}$ ed \underline{i} in un insieme di indici. Per quanto riguarda invece le equivalenze relative a due famiglie di gruppo distinto, è sufficiente applicare $\mu_{\underline{j}}$, per un opportuno $\underline{j} \in \mathfrak{3}$ e considerare che valgono in $\mathfrak{3}$, e quindi in ogni $\mathfrak{3}$ -algebra, le identità $\mu_{\underline{w}}(U_{\varepsilon \underline{w} \underline{x}_i}) = \bar{U}_{\underline{w}} \mu_{\underline{w}} \underline{x}_i$ e $\mu_{\underline{w}}(\bar{U}_{\underline{w} \underline{x}_i}) = U_{\varepsilon \underline{w}} \mu_{\underline{w}} \underline{x}_i$ con $\underline{w} \in \mathfrak{3}$ ed \underline{i} in un insieme di indici.

Diremo, perciò, semplicemente, $\mathfrak{3}$ -compatto uno spazio tritopolo-

gico per cui valga una delle sei definizioni di compattezza date in precedenza.

Possiamo, ora, introdurre il seguente:

TEOREMA 3.7. $\mathcal{T} = \langle I, \mathcal{B} \rangle$ è 3-compatto.

Dim. Limitiamo la dimostrazione agli elementi di \mathcal{B} dato che poi ogni elemento di \underline{i}, \bar{j} -specie o di \bar{j}, \underline{i} -specie è ottenibile da essi mediante \underline{U}_i e \bar{U}_j .

Sia \mathcal{R} una famiglia infinita di elementi di \mathcal{B} tale che $\bigcup_0 \mathcal{R} = (\emptyset, \emptyset, I)$. Se allora \underline{R} è un sottoinsieme infinito del dominio \underline{A} dell'algebra \mathcal{A} mediante la quale \mathcal{T} è stato costruito, si avrà $\bigcup_{\underline{x} \in \underline{R}} \phi \underline{x} = (\emptyset, \emptyset, I)$. Esaminando, ora, il problema per componenti, si ottiene in modo immediato, con una dimostrazione del tutto analoga a quella svolta nel caso booleano, l'esistenza di un insieme finito $\underline{M} \subset \underline{R}$ tale che $\bigcap_{\underline{x} \in \underline{M}} \{j \in I : \underline{x}e_j\} = \emptyset$. Dal fatto, poi, che l'unione delle terze componenti degli elementi di \mathcal{B} sia tutto I , si ottiene che l'intersezione delle seconde componenti è vuota. Da qui, con lo stesso procedimento svolto per le prime componenti, si ottiene un insieme finito $\underline{N} \subset \underline{R}$ tale che $\bigcap_{\underline{x} \in \underline{N}} \{j \in I : \varepsilon^2 \underline{x}e_j\} = \emptyset$. Sia, ora, $\underline{L} = \underline{M} \cup \underline{N}$, allora $\bigcup_{\underline{x} \in \underline{L}} \{j \in I : \varepsilon \underline{x}e_j\} = I$, ossia $\bigcup_{\underline{x} \in \underline{L}} \phi \underline{x} = (\emptyset, \emptyset, I)$.

TEOREMA 3.8. Gli elementi di \mathcal{B} sono tutti e soli gli elementi di \underline{i}, \bar{j} -specie e \bar{j}, \underline{i} -specie.

Dim. La congettura che gli elementi di \mathcal{B} siano elementi di \underline{i}, \bar{j} -specie e \bar{j}, \underline{i} -specie è dimostrabile banalmente in senso positivo. Per quanto riguarda la proposizione inversa, sia \underline{x} un elemento

di \underline{i}, \bar{j} -specie e \bar{j}, \underline{i} -specie, allora per certi $\underline{p}_1, \dots, \underline{p}_n \dots$ elementi di \mathcal{B} si ha che $\underline{x} = \underline{p}_1 U_0 \dots U_0 \underline{p}_n U_0 \dots$. Poiché \underline{x} è di $0, \bar{2}$ -specie, $1, \bar{0}$ -specie, $2, \bar{1}$ -specie e $(\emptyset, \emptyset, \underline{1}) = (\underline{p}_1 U_0 \dots U_0 \underline{p}_n U_0 \dots) U_0 \varepsilon \underline{x} U_0 \varepsilon^2 \underline{x}$, si ottiene il risultato per la 3-compattatezza di \mathcal{F} .

Introduciamo, ora, il concetto di connessione fornendo la seguente definizione:

Definizione 3.9. Uno spazio tritopologico \underline{S} si dirà $\underline{i}-\bar{j}$ -sconnesso, o \bar{j}, \underline{i} -sconnesso se esistono due elementi $\underline{f}, \underline{g}$ rispettivamente di \underline{i}, \bar{j} -specie o \bar{j}, \underline{i} -specie tali che:

$$\underline{f} U_i \underline{g} = \hat{\varepsilon}^i(\emptyset, \emptyset, \underline{S})$$

$$\underline{f} \bar{U}_j \underline{g} = \hat{\varepsilon}^j(\emptyset, \underline{S}, \emptyset)$$

Possiamo affermare che:

PROPOSIZIONE 3.10. I sei tipi di definizione di sconnessione ora ottenuti, sono tra loro equivalenti.

Dim. E' necessario verificare che uno spazio tritopologico \underline{S} è \underline{i}, \bar{j} -sconnesso sse è $\bar{\varepsilon}_j, \underline{i}$ -sconnesso ed anche che uno spazio tritopologico \underline{S} è \underline{i}, \bar{j} -sconnesso sse è anche \bar{j}, \underline{i} -sconnesso. A tale scopo, è sufficiente applicare $\hat{\varepsilon}$ e μ_j , per un opportuno \underline{j} , ai due elementi esistenti per la sconnessione in ipotesi.

Diremo, perciò, semplicemente, 3-sconnesso, uno spazio tritopologico per cui valga una delle sei definizioni di sconnessione date in precedenza.

NOTAZIONE. Visto il teorema 3.8., per analogia col caso booleano, si conviene di nomare *clopen* gli elementi di \mathcal{B}

Definizione 3.11. Uno spazio tritopologico \underline{S} si dirà *totalmente i -sconnesso* con $i \in 3$, se dati due punti distinti $\underline{x}, \underline{y}$ di \underline{S} , esistono due *clopen* $\underline{f}, \underline{g}$ tali che se \underline{f}_i e \underline{g}_i sono le rispettive i -esime componenti, si ha che $\underline{f}_i \cap \underline{g}_i = \emptyset, \underline{x} \in \underline{f}_i, \underline{y} \in \underline{g}_i$.

E' facile verificare che, applicando $\hat{\epsilon}$ e μ_j per un opportuno $j \in 3$,

PROPOSIZIONE 3.12. *Le tre definizioni di totale sconnessione ora date, sono tra loro equivalenti.*

Diremo, perciò, semplicemente, *totalmente 3-sconnesso* uno spazio tritopologico per cui valga una delle tre definizioni date.

NOTAZIONE. Conveniamo di indicare con \bar{e} il concetto di appartenenza alla prima componente di una determinata terna.

Si ha il seguente

TEOREMA 3.13. $\mathcal{T} = \langle \underline{I}, \mathcal{B} \rangle$ è *totalmente 3-sconnesso*.

Dim. Siano $\underline{j}, \bar{j} \in \underline{I}$ e $\underline{j} \neq \bar{j}$. Poiché \underline{j} e \bar{j} sono 0-ideali massimali, esiste \underline{x} tale che $\underline{x} \in \underline{j}$ e $\underline{x} \notin \bar{j}$. Se, allora, $\epsilon \underline{x} \in \bar{j}$, consideriamo la coppia di *clopen* $\phi \underline{x}$ e $\phi \epsilon \underline{x} = \hat{\epsilon} \phi \underline{x}$; nel caso in cui $\epsilon^2 \underline{x} \in \bar{j}$, consideriamo i due *clopen* $\phi \underline{x}$ e $\phi \epsilon^2 \underline{x} = \hat{\epsilon}^2 \phi \underline{x}$.

Definizione 3.14. Siano \underline{S} e \underline{T} due spazi tritopologici, $\mathcal{P}(\underline{S}), \mathcal{P}(\underline{T})$, gli insiemi delle rispettive parti, \underline{f} una biiezione tra \underline{S}

e \underline{T} ed \underline{f} una funzione tra $\mathcal{P}(\underline{S}) \times \mathcal{P}(\underline{S}) \times \mathcal{P}(\underline{S})$ a $\mathcal{P}(\underline{T}) \times \mathcal{P}(\underline{T}) \times \mathcal{P}(\underline{T})$, dove \times indica l'operazione di prodotto cartesiano, così definita:

$$\underline{f}(p) = (\{ \underline{f}x : \underline{x} \in p \} , \{ \underline{f}\varepsilon^2 x : \underline{x} \in p \} , \{ \underline{f}\varepsilon x : \underline{x} \in p \}).$$

\underline{f} sarà, allora, un 3-omeomorfismo tra \underline{S} e \underline{T} se \underline{f} ed \underline{f}^{-1} conservano gli elementi di 0, $\bar{2}$ -specie.

Possiamo, ora, enunciare il seguente

TEOREMA 3.5. *Ogni spazio tritopologico 3-compatto e totalmente 3-sconnesso è, a meno di 3-omeomorfismi, lo spazio duale di un'opportuna 3-algebra.*

Dim. Sia \underline{T} uno spazio tritopologico 3-compatto e totalmente 3-sconnesso. Sia \underline{A} l'insieme dei clopen di \underline{T} e definiamo in \underline{A} , nel modo usuale, le operazioni $\hat{+}$, $\hat{\cdot}$, $\hat{\varepsilon}$.

La struttura $\mathcal{A} = \langle \underline{A}, \hat{+}, \hat{\cdot}, \hat{\varepsilon} \rangle$ è una 3-algebra. \mathcal{T} sia lo spazio duale di \mathcal{A} .

Si definisca una funzione \underline{f} da \underline{T} ad \mathcal{T} nel seguente modo:
 $\underline{f}x = \{ p \in \underline{A} : \underline{x} \in p \} = J$. È facile verificare la correttezza di tale definizione salvo introdurre, allo scopo di provare il punto iii) della proposizione 1.2., una definizione per terne dell'operazione $\hat{\circ}$ con $\underline{w}=0$. A tale scopo, poniamo

$$\hat{\circ}[(\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}), (\underline{\bar{x}}, \underline{\bar{y}}, \underline{\bar{z}})] = (\underline{\hat{x}}, \underline{\hat{y}}, \underline{\hat{z}})$$

con

$$\begin{aligned} \underline{\hat{x}} &= \underline{\bar{x}} \cup \underline{y} \cup \underline{z} \\ \underline{\hat{y}} &= \underline{\bar{y}} \cap \underline{x} \\ \underline{\hat{z}} &= \underline{\bar{z}} \cap \underline{x}. \end{aligned}$$

Diremo, allora, che $(\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) \hat{\leq}_0 (\bar{x}, \bar{y}, \bar{z})$ sse

$$\hat{0}[(\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}), (\bar{x}, \bar{y}, \bar{z})] = (\underline{1}, \emptyset, \emptyset).$$

In modo analogo al caso booleano, per dimostrare la biiettività di \underline{f} introduciamo una funzione \underline{g} da \mathcal{T} a \underline{T} così definita:

$\underline{g}\underline{y} = \underline{u} \begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i$, dove $\underline{u} \begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i$ indica l'unico elemento appartenente

alla prima componente di $\begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i$.

Verifichiamo la correttezza della definizione data per \underline{g} : per la 3-compattatezza di \mathcal{T} , vista la definizione di U_0 e \bar{U}_0 , grazie al lemma 13 in R. Magari ([7]) secondo il quale se \underline{J} è uno 0-ideale e $\underline{x}, \underline{y} \in \underline{J}$ allora $\underline{x} U_0 \underline{y} \in \underline{J}$ e $\underline{x} \bar{U}_0 \underline{y} \in \underline{J}$, possiamo intanto affermare che

$\begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i \neq (\emptyset, \emptyset, \underline{1})$ e $\begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i \neq (\emptyset, \underline{1}, \emptyset)$. Inoltre esiste un unico elemento appartenente alla prima componente di

$\begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i$. Se, infatti, esistessero $\underline{x}, \underline{t} \in \underline{T}$ tali che $\underline{x} \neq \underline{t}$ e

$\underline{x}, \underline{t} \in \begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i$, per la totale 3-sconnessione di \mathcal{T} si otterrebbe

l'esistenza di due clopen p, q le cui prime componenti p_0, q_0 , risultano disgiunte, $\underline{x} \in p_0$ e $\underline{t} \in q_0$. Essendo \underline{y} uno 0-ideale massimale, si ha che $p \in \underline{y}$ oppure $\hat{\varepsilon}^2 p \in \underline{y}$ o $\hat{\varepsilon} p \in \underline{y}$. Nel primo caso

$\underline{t} \in \begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i$, mentre negli altri due casi $\underline{x} \in \begin{matrix} U_0 \\ p_i \in \underline{y} \end{matrix} p_i$.

Con una dimostrazione del tutto simile a quella del caso booleano

no possiamo, poi, verificare che le composizioni $\underline{f} \circ \underline{g}$ e $\underline{g} \circ \underline{f}$ danno in realtà le identità su \mathcal{T} e su \underline{T} rispettivamente. Rimane ora da provare il fatto che \underline{f} è un 3-omeomorfismo. A tale scopo, è sufficiente dimostrare che le funzioni $\bar{\underline{f}}$ e $\bar{\underline{g}}$ ottenute da \underline{f} e \underline{g} come nella definizione 3.4, conservano i clopen. Per quanto riguarda $\bar{\underline{f}}$, siamo in grado di affermare che $\bar{\underline{f}}(p) = \phi p$ dove p è un clopen di \underline{T} e ϕ è l'isomorfismo di pag. 11. Definiamo, infatti, la seguente relazione tra terne:

$$(\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) \hat{<} (\bar{\underline{x}}, \bar{\underline{y}}, \bar{\underline{z}}) \text{ sse } (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) \cup_0 (\bar{\underline{x}}, \bar{\underline{y}}, \bar{\underline{z}}) = (\bar{\underline{x}}, \bar{\underline{y}}, \bar{\underline{z}}).$$

E' facile verificare che se $(\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) \hat{<} (\bar{\underline{x}}, \bar{\underline{y}}, \bar{\underline{z}})$ e $(\bar{\underline{x}}, \bar{\underline{y}}, \bar{\underline{z}}) \hat{<} (\underline{x}, \underline{y}, \underline{z})$ allora $(\underline{x}, \underline{y}, \underline{z}) = (\bar{\underline{x}}, \bar{\underline{y}}, \bar{\underline{z}})$. Vale allora che $\phi p \hat{<} \bar{\underline{f}}(p)$ come si deduce dal fatto che, se \underline{j} è uno 0-ideale massimale, allora $\underline{j} = \{p_i \in \underline{A} : \underline{g} \bar{\underline{e}} p_i\}$ e $\underline{g} \bar{\underline{e}} p$.

In modo analogo si ottiene che $\bar{\underline{f}}(p) \hat{<} \phi p$.

Lo stesso schema di dimostrazione può essere seguito per $\bar{\underline{g}}$.

BIBLIOGRAFIA

- [1] CHEN CHUNG CHANG: *Algebraisation of infinitely many-valued logics*, in *Summarie of talks presented at the Summer Institut for symbolic logic*.
- [2] W.W.COMFORT, S.NEGREPONTIS: *The theory of ultrafilters*, Springer-Verlag, Berlin, 1974.
- [3] G.EPSTEIN: *The lattice theory of Post algebras*. *Trans. of the Am.Math.Soc.*, 95(1975), pp. 300-317.
- [4] A.L.FOSTER: *Generalized Boolean theory of universal algebras*.
I. *Subdirect sums and normal representation theorem*, *Math.Z.*, 58, (1953), pp. 306-336.
II. *Identities and subdirect sums of functionally complete algebras*, *Math.Z.*, 59, (1953), pp. 111-199.
- [5] G.GRÄTZER: *Universal algebra*, Van Nostrand, Princeton, N.J., 1968.
- [6] G.GRÄTZER: *Lattice theory: first concepts and distributive lattices*, W.H.Freeman, San Francisco, 1971.
- [7] R.MAGARI: *Su una classe equazionale di algebre*, *Ann. di Mat. pura ed applicata*, serie IV, 75, (1967), pp. 277-312.
- [8] R.MAGARI: *Sulla varietà generata da un'algebra funzionalmente completa di cardinalità infinita*, *Ann. di Mat. pura ed applicata*, serie IV, 76, (1967), pp. 305-324.
- [9] R.MAGARI: *Costruzione di classi filtrali*, *Ann.Univ. Ferrara*, sez. VII, 4, (1969), pp. 35-52.
- [10] R.SIKORSKI: *Boolean algebras*, Springer-Verlag, Berlin, 1969.
- [11] M.H.STONE: *The theory of representation of Boolean algebras*, *Trans.Am.Math.Soc.*, 40, (1936), pp.37-111.

Lavoro pervenuto alla Redazione il 14 Gennaio 1983
ed accettato per la pubblicazione il 12 Aprile 1983
su parere favorevole di M.Mangani e G. Lolli