



Asignatura: Cálculo III (LM-PM) - 2018

Apunte síntesis: Introducción y topología en \mathbb{R}^n .

Representamos a \mathbb{R}^n por las n -uplas (x_1, \dots, x_n) con $x_i \in \mathbb{R}$, para $i = 1, \dots, n$. Por ejemplo: $x \in \mathbb{R}^3$ si $x = (x_1, x_2, x_3)$ con $x_i \in \mathbb{R}$ para $i = 1, 2, 3$.

En lo que sigue llamaremos **puntos** o **vectores** de \mathbb{R}^n a las n -uplas $u = (u_1, \dots, u_n)$ y **escalares** a los números reales.

Suma en \mathbb{R}^n : $u, v \in \mathbb{R}^n$

$$u + v = (u_1 + v_1, \dots, u_n + v_n)$$

Producto por escalares en \mathbb{R}^n : $u \in \mathbb{R}^n$, α un escalar,

$$\alpha u = (\alpha u_1, \dots, \alpha u_n)$$

Producto escalar en \mathbb{R}^n : $u, v \in \mathbb{R}^n$

$$u \cdot v = \sum_{k=1}^n u_k v_k$$

Base en \mathbb{R}^n : Hay una base (canónica) en \mathbb{R}^n , $\{e_1, \dots, e_n\}$ con $e_1 = (1, 0, \dots, 0), \dots, e_n = (0, \dots, 0, 1)$ tal que si $u \in \mathbb{R}^n$ existen únicos escalares $u_i \in \mathbb{R}$ para $i = 1, \dots, n$ tales que $u = u_1 e_1 + \dots + u_n e_n$.

Definición 1 (Espacio euclídeo n-dimensional): Considerando \mathbb{R}^n como espacio vectorial sobre el cuerpo de los reales con el producto escalar, tenemos el **espacio euclídeo n-dimensional**.

Proposición 1 Dadas $u, v, w \in \mathbb{R}^n$ y escalares α, β este producto escalar verifica:

1. $u \cdot v = v \cdot u$,
2. $\alpha u \cdot v = \alpha(u \cdot v)$,
3. $(u + v) \cdot w = u \cdot w + v \cdot w$,
4. $u \cdot u > 0$ si $u \neq \mathbf{0} = (0, \dots, 0)$ y $u \cdot u = 0$ si y sólo si $u = \mathbf{0}$,

Norma en \mathbb{R}^n : $u \in \mathbb{R}^n$

$$\|u\| = \sqrt{u \cdot u} = \sqrt{u_1^2 + \dots + u_n^2}$$

Proposición 1 (Desigualdad de Cauchy-Schwarz): Para todo $u, v \in \mathbb{R}^n$,

$$|u \cdot v| \leq \|u\| \|v\|.$$

Demostración: Sea

$$T(\lambda) = (u + \lambda v) \cdot (u + \lambda v) = \|u + \lambda v\|^2 = \|u\|^2 + \lambda^2 \|v\|^2 + 2\lambda(u \cdot v).$$

Luego, $T(\lambda)$ es una forma cuadrática en λ no negativa. Entonces debe ser $\Delta \leq 0$ pero $\Delta = (2(u \cdot v))^2 - 4\|v\|^2\|u\|^2 \leq 0$.

Por lo tanto, $(u \cdot v)^2 \leq \|u\|^2\|v\|^2$, i.e., $|u \cdot v| \leq \|u\|\|v\| \square$

Proposición 2 *Dados $u, v \in \mathbb{R}^n$ y $\alpha \in \mathbb{R}$, esta función norma verifica:*

- i) $\|\alpha u\| = |\alpha| \|u\|$
- ii) $\|u\| \geq 0$ y $\|u\| = 0 \Leftrightarrow u = \mathbf{0}$
- iii) $\|u + v\| \leq \|u\| + \|v\|$ *desigualdad triangular*

Demostración: Las propiedades i y ii surgen trivialmente de la proposición 1. Ahora, en virtud de la desigualdad de Cauchy-Schwarz, tenemos $\|u + v\|^2 = (u + v) \cdot (u + v) = \|u\|^2 + \|v\|^2 + 2(u \cdot v) \stackrel{CS}{\leq} \|u\|^2 + \|v\|^2 + 2\|u\|\|v\| = (\|u\| + \|v\|)^2$ y sigue trivialmente iii \square

Observación: En un espacio euclídeo se puede definir una norma que verifique la proposición 2. Los espacios vectoriales donde está definida una función que verifica la proposición 2 (que llamamos norma) se llaman **espacios normados**. No siempre la norma proviene de un producto escalar, será necesario pedir propiedades adicionales.

Por ejemplo: \mathbb{R}^2 es un espacio normado con la norma $\|x\|_2 = \sqrt{x_1^2 + x_2^2} = \sqrt{\langle (x_1, x_2), (x_1, x_2) \rangle}$ pero también se puede introducir en \mathbb{R}^2 la norma $\|x\|_1 = |x_1| + |x_2|$, pero ésta no proviene de un producto escalar. Otra norma en \mathbb{R}^2 es $\|x\|_\infty = \max\{|x_1|, |x_2|\}$.

Proposición 3 (Ley del paralelogramo) *Sea $(\mathbb{R}^n, \|\cdot\|)$ con la norma definida por un producto escalar entonces para todo x, y se verifica*

$$\|x + y\|^2 + \|x - y\|^2 = 2\|x\|^2 + 2\|y\|^2$$

Teorema 1 *Si $(\mathbb{R}^n, \|\cdot\|)$ es un espacio normado en el que vale la ley del paralelogramo entonces existe un producto escalar $\langle \cdot, \cdot \rangle$ que induce la norma $\|\cdot\|$ y viene dado por*

$$\langle x, y \rangle = \frac{1}{4}(\|x + y\|^2 - \|x - y\|^2)$$

1. Topología de \mathbb{R}^n .

En los espacios normados es entonces posible definir una **distancia** entre puntos del espacio, a partir de una norma:

$$d(x, y) = \|x - y\|$$

Distancia en \mathbb{R}^n : En el espacio normado $(\mathbb{R}^n, \|\cdot\|)$ definimos **distancia** (o **métrica**) en \mathbb{R}^n como una función de $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$ en \mathbb{R}_0^+ tal que

$$d(x, y) = \|x - y\|$$

Proposición 4 *Dados $x, y, z \in \mathbb{R}^n$, la función distancia d verifica:*

1. $d(x, y) = d(y, x)$
2. $d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y)$ *desigualdad triangular*
3. $d(x, y) \geq 0$ y $d(x, y) = 0$ si y sólo si $x = y$

Definición 2 (Bola en \mathbb{R}^n): Llamaremos esfera o bola de centro $a \in \mathbb{R}^n$ y radio $r > 0$ y notaremos $B(a, r)$ al conjunto

$$B(a, r) = \{x \in \mathbb{R}^n : d(x, a) < r\}$$

donde $d(x, a)$ es una función distancia en \mathbb{R}^n .

Ejemplos: En $\mathbb{R}^1 = \mathbb{R}$, $B(a, r) = (a - r, a + r)$, (intervalo abierto).

En \mathbb{R}^2 , $B(a, r) = \{x = (x_1, x_2) : (x_1 - a_1)^2 + (x_2 - a_2)^2 < r^2\}$.

Definición 3 (Abierto en \mathbb{R}^n): Un conjunto A de \mathbb{R}^n es **abierto** ssi para cada $a \in A$ existe $r_a > 0$ tal que $B(a, r) \subseteq A$.

Ejercicio: Probar que si $a, b \in \mathbb{R}$, $a < b$, entonces el intervalo $(a, b) = \{x \in \mathbb{R} : a < x < b\}$ es un abierto de \mathbb{R} . Considerar la distancia euclídea.

Definición 4 Dos distancias son **equivalentes** si definen la misma familia de abiertos, i.e. la misma topología.

Proposición 5 Dos distancias o métricas d, d' en \mathbb{R}^n son equivalentes (y ponemos $d \sim d'$) si y sólo si para todo $p \in \mathbb{R}^n$ y todo $r > 0$, existen $s, t > 0$ tales que

$$B(p, r) \subseteq B'(p, s) \quad \text{y} \quad B'(p, t) \subseteq B(p, r)$$

A partir de las normas $\|\cdot\|_1$, $\|\cdot\|_2$ y $\|\cdot\|_\infty$ en \mathbb{R}^n se definen las distancias:

$$d_1(x, y) = \sum_{i=1}^n |x_i - y_i| \quad d_2(x, y) = \left(\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2 \right)^{1/2} \quad d_\infty(x, y) = \max_i |x_i - y_i|$$

Sin embargo, a pesar de que las funciones d_i dan a \mathbb{R}^n tres estructuras diferentes de espacio métrico, son *equivalentes*.

Definición 5 (Entorno en \mathbb{R}^n): Llamaremos **entorno de a** a todo subconjunto de \mathbb{R}^n que contenga una bola de centro en a y radio r . Notaremos con $N(a)$ (por neighborhood) al conjunto de todos los entornos de a , i.e. $S \in N(a)$ si existe $r > 0$ tal que $a \in B(a, r) \subseteq S$.

Ejercicio: Si $a, b \in \mathbb{R}$, $a < b$, considerar el intervalo cerrado $[a, b]$. Probar que si $x \in (a, b)$ entonces $[a, b]$ es un entorno de x . Demostrar que a y b no son puntos interiores de $[a, b]$.

Observación: Cada bola $B(a, r)$ es también un entorno de a .

1.1. Subconjuntos de \mathbb{R}^n .

Definición 6 (Punto interior e interior de un conjunto): Sea $A \subseteq \mathbb{R}^n$. Un punto $a \in A$ es un **punto interior de A** si existe $B(a, r) \subseteq A$.

Llamaremos **interior de A** , y lo notaremos $\overset{\circ}{A}$, al conjunto de todos los puntos interiores de A .

Proposición 6 Sea $A \subseteq \mathbb{R}^n$. A es **abierto** ssi $A = \overset{\circ}{A}$.

Observaciones:

- El conjunto vacío y \mathbb{R}^n son abiertos.
- Si $\{A_i\}_{i \in I}$ es una familia cualquiera de abiertos entonces $\bigcup_{i \in I} A_i$ es abierto.

- Si $\{A_i\}_{i=1}^n$ es una familia finita de abiertos entonces $\bigcap_{i=1}^n A_i$ es abierto.

Definición 7 (Conjunto cerrado): Un conjunto $B \subseteq \mathbb{R}^n$ es **cerrado** si $\mathcal{C}B$ es abierto.

Observaciones:

- El conjunto vacío y \mathbb{R}^n son cerrados.
- Si $\{A_i\}_{i \in I}$ es una familia cualquiera de cerrados entonces $\bigcap_{i \in I} A_i$ es cerrado.
- Si $\{A_i\}_{i=1}^n$ es una familia finita de cerrados entonces $\bigcup_{i=1}^n A_i$ es cerrado.

Definición 8 (Punto clausura y clausura de un conjunto): Sea $A \subseteq \mathbb{R}^n$. Un punto $x \in \mathbb{R}^n$ es un **punto clausura de A** si todo entorno de x tiene intersección no vacía con A .

Llamaremos **clausura de A** y lo notaremos \bar{A} , al conjunto de todos los puntos clausura de A .

Proposición 7 Sea $A \subseteq \mathbb{R}^n$. A es cerrado ssi $A = \bar{A}$.

Ejemplos:

- Si $a, b, c, d, e, f \in \mathbb{R}$, $a < b$, $c < d$ y $e < f$, entonces el conjunto

$$P = \{(x, y, z) : a \leq x \leq b, c \leq x \leq d, e \leq x \leq f\},$$

es cerrado en \mathbb{R}^3 .

- El conjunto

$$P = \{(x, y, z) : a < x < b, c < x < d, e < x < f\},$$

es abierto en \mathbb{R}^3 .

- El conjunto $\{a\}$ es cerrado en \mathbb{R}^n para todo $a \in \mathbb{R}^n$.

Definición 9 (Punto frontera y frontera de un conjunto): Sea $A \subseteq \mathbb{R}^n$. Un punto $a \in \mathbb{R}^n$ es **punto frontera de A** si todo entorno de a contiene puntos de A y de $\mathcal{C}A$.

La **frontera de A**, que notaremos ∂A , es el conjunto formado por todos los puntos frontera de A .

Teorema 2 Un conjunto es cerrado ssi contiene a su frontera.

Definición 10 (Punto exterior y exterior de un conjunto): Sea $A \subseteq \mathbb{R}^n$. Un punto $a \in \mathbb{R}^n$ es un **punto exterior de A** si existe $B(a, r) \subseteq \mathcal{C}A$.

El **exterior de A**, que notaremos $\text{ext}(A)$, es el conjunto de todos los puntos exteriores de A .

Proposición 2 Sea $A \subseteq \mathbb{R}^n$. Luego,

1. $\text{ext}(A) = \mathring{\mathcal{C}A}$
2. $\{\mathring{A}, \partial A, \text{ext}(A)\}$ es una partición de \mathbb{R}^n .