



## 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  $\mathbb{R}^n$  :**  $u \in \mathbb{R}^n$ ,  $\alpha$  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** Dados  $u, v, w \in \mathbb{R}^n$  y escalares  $\alpha, \beta$  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  $\lambda$  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  $\partial A$ , 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  $\mathbb{R}^n$ .