Metrische Räume

Definitionen

- **Norm**: Abbildung $\|\cdot\| : V \to \mathbb{R}_{\geq 0}$ sodass $\forall v, w \in V, \lambda \in \mathbb{R}$:
  - *Definitheit*: $\|v\| = 0 \Leftrightarrow v = 0$
  - *Absolute Homogenität*: $\|\lambda v\| = |\lambda| * \|v\|$
  - *Dreiecksungleichung*: $\|v + w\| \leq \|v\| + \|w\|$

  ($\mathbb{R}$-Vektorraum V)
- **Einheitssphäre**: $S_1^n := \left\{x \in \mathbb{R}^{n+1} : \|x\| = 1\right\}$ n-te Einheitssphäre
- **Metrik**: $d : X \times X \to \mathbb{R}_{\geq 0}$ (Menge X) sodass $\forall x, y, z \in X :$
  - *Positivität*: $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$
  - *Symmetrie*: $d(x, y) = d(y, x)$
  - *Dreiecksungleichung*: $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$
- **Wichtige Metriken**:
  - *Triviale Metrik*: $d(x, y) := \begin{cases} 0, & x = y \\ 1, & x \neq y \end{cases}$
  - *Euklidische Metrik*: $X = \mathbb{R}^n$, $d_e(x, y) := \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2} = \|x - y\|$
  - *Induzierte Metrik*: $d(v, w) := \|v - w\|$ (Norm $\|\cdot\|$)
  - *Winkelmetrik*: $d_W(x, y) := \arccos(\langle x, y\rangle)$
- **Pseudometrik**: Metrik, aber $d(x, y) = 0 \Rightarrow x = y$ gilt nicht
- **Metrischer Raum**: (X, d) (Menge X, Metrik d auf X)
- **Abgeschlossener Ball**: abgeschlossener r-Ball um x

  $\overline{B_r(x)} := \{y \in X : d(x, y) \leq r\}$
- **Abstandserhaltende Abbildung**: $f : X \to Y$ sodass

  $\forall x, y \in X : d_Y(f(x), f(y)) = d_X(x, y).$

  (metrische Räume (X, d_X), (Y, d_Y))
- **Isometrie**: bijektive abstandserhaltende Abbildung

  → X, Y isometrisch $\Leftrightarrow$ $\exists$ Isometrie $f : (X, d_X) \to (Y, d_Y)$

Längenmetriken

Graphen

- **Graph**: $G = (E, K)$
  - Eckenmenge E
  - Kantenmenge $K \subseteq \{\{u, v\} : u \neq v \in E\}$
- **Erreichbarkeit**: $p, q \in E$ erreichbar $\Leftrightarrow$ $\exists$ Kantenzug zwischen p und q
- **Zusammenhängend** $\Leftrightarrow$ alle Ecken von beliebiger, fester Ecke aus erreichbar

  → $d(p, q)$ = kürzester Kantenzug zwischen p und q definiert Metrik

Euklidische Metrik

- **Kurvenmenge**: $\Omega_{pq}(X \subseteq \mathbb{R}^n)$ Menge der stetig db. Kurven zwischen p und q
- **Euklidische Länge**: $L_{\text{euk}}(c) = \int_a^b \left\|c'(t)\right\| \mathrm{d}t$ ($c \in \Omega_{pq}(\mathbb{R}^2)$)
  - unabhängig von Kurvenparametrisierung
  - invariant unter Translationen, Drehungen, Spiegelungen
- **Euklidische Metrik** auf $\mathbb{R}^2$-Kurven: $d_{\text{euk}}(p, q) := \inf L_{\text{euk}}(c)$

  ($p, q \in \mathbb{R}^2$, $c \in$ Menge der stetig differenzierbaren Kurven zwischen p und q)

  → $(\mathbb{R}^2, d_{\text{euk}}) = (\mathbb{R}^2, d_e)$

Sphärische Geometrie

- **Sphärische Länge**: $L_S(c) := \int_a^b \|c'(t)\| dt = \int_a^b \sqrt{x_1'^2 + x_2'^2 + x_3'^2} dt$

  (für $c : [a, b] \ni t \mapsto (x_1(t), x_2(t), x_3(t)) \in S_R^2 \subset \mathbb{R}^3$)
  - invariant unter $\mathbb{R}^2$-Rotationen
- **Sphärenmetrik**: $d_S(p, q) := \inf L_s(c)$ ($c \in \Omega_{pq}(S_R^2)$)
  - Großkreise sind kürzeste Verbindungkurven zwischen Punkten in S_R^2
  - (S_R^2, D_S) ist metrischer Raum und isometrisch zu $(S_R^2, R * d_W)$

Grundbegriffe allg. Topologie

Topologische Räume

- **Topologie**: $\mathcal{O} \subseteq \mathcal{P}(X)$ (Menge X) sodass
  - $X, \varnothing \in \mathcal{O}$
  - Durchschnitte *endlich* & Vereinigungen *beliebig* vieler Mengen aus $\mathcal{O}$ in $\mathcal{O}$
- **Offene Teilmengen** von X: Elemente von $\mathcal{O}$
- **Abgeschlossene Teilmengen** $A \subset X$: $X \setminus A$ offen
- **Wichtige Topologien**:
  - *Triviale Topologie*: $\mathcal{O}_{\text{trivial}} := \{X, \varnothing\}$
  - *Diskrete Topologie*: $\mathcal{O}_{\text{diskret}} := \mathcal{P}(X)$
  - *Standard-Topologie* auf $\mathbb{R}$: $\mathcal{O}_s := \{I \subset \mathbb{R} : I = \text{ Vereinigung offener Intervalle}\}$
  - *Zariski-Topologie*: $\mathcal{O}_Z := \{O \subset \mathbb{R} : O = \mathbb{R} \setminus E, E \subset \mathbb{R} \text{ endlich}\} \cup \{\varnothing\}$
  - *Induzierte Topologie* (Metrik):
    - $U \subset X$ *d-offen* $\Leftrightarrow \forall p \in U\ \exists \varepsilon = \varepsilon(p) > 0 : B_\varepsilon(p) \subset U$
    - d-offene Mengen bilden *induzierte Topologie*
  - *Teilraum-Topologie*: $\mathcal{O}_Y := \{U \subseteq Y : \exists V \in \mathcal{O}_X : U = V \cap Y\}$

    (Topologischer Raum $(X, \mathcal{O}_X)$, Teilmenge $Y \subseteq X$)
  - *Produkttopologie*: Topologische Räume $(X, \mathcal{O}_X)$, $(Y, \mathcal{O}_Y)$

    $W \subseteq X \times Y$ *offen* in *Produkttopologie* $\Leftrightarrow$ $\forall (x, y) \in W$ $\exists$ Umgebung U von x in X und V von y in Y, sodass $U \times V \subseteq W$
  - *Quotiententopologie*: $(X, \mathcal{O})$ topologischer Raum, $\pi : X \ni x \mapsto [x] \in X/\sim$ kanonische Projektion

    → $U \subset X/\sim$ ist offen $\Leftrightarrow$ $\pi^{-1}(U)$ ist offen in X.
- **Basis** für Topologie $\mathcal{O}$: $\mathcal{B} \subset \mathcal{O}$ sodass für jede offene Menge $\varnothing \neq V \in \mathcal{O}$ gilt

  $V = \bigcup_{i \in I} V_i, \quad V_i \in \mathcal{B}$
- **Umgebung** $U \subset X$ von $A \subset X$, falls $\exists\, O \in \mathcal{O} : A \subset O \subset U$

  (Topologischer Raum $(X, \mathcal{O})$)
- **Innerer, äußerer Punkt** $p \in X$ von $A \subset X$, falls A (bzw. $X \setminus A$) Umgebung von $\{p\}$ ist

  → *Inneres* von $A \subset X$: Menge $\mathring{A}$ der inneren Punkte von A
- **Abgeschlossene Hülle** von A: Menge $\overline{A} \subset X$, die *nicht* äußere Punkte sind