

Intorni in n dimensioni

Come visto in algebra, \mathbb{R}^n è uno spazio vettoriale con prodotto scalare e quindi norma (distanza). La norma canonica si definisce:

$$\|\bar{x} - \bar{x}_0\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - x_{i0})^2}$$

Possiamo, quindi, definire l'intorno sferico di raggio ε come:

$$B(x_0, \varepsilon) = \{ \bar{x} \in \mathbb{R}^n : \|\bar{x} - \bar{x}_0\| < \varepsilon \} \quad (\text{Bolla})$$

Quindi gli intorni sferici sono una generalizzazione in n dimensioni dell'intorno simmetrico.

Il raggiungimento dei bordi di un intervallo sono speciali: non sono raggiungibili con percorsi qualunque. Suddividiamo quindi i tipi di punti dello spazio in più tipi:

Preso un insieme $A \subseteq \mathbb{R}^2$:

- x si dice INTERNO ad A se $\exists \varepsilon > 0 : B(x, \varepsilon) \subset A$
- x si dice DI FRONTIERA per A se $\forall \varepsilon > 0 : B(x, \varepsilon) \cap A \neq \emptyset \wedge B(x, \varepsilon) \cap \bar{A} \neq \emptyset$
- x si dice ESTERNO ad A se $\exists \varepsilon > 0 : B(x, \varepsilon) \subset \bar{A}$

L'insieme dei punti interni ad A viene indicato con A° . L'insieme dei punti di frontiera di A è indicato con ∂A . Le frontiere di A e \bar{A} coincidono.

L'insieme A si dice aperto se ogni punto è interno. Se \bar{A} è aperto, allora A è chiuso e viceversa. A si dice chiuso se $\partial A \subseteq A$. Considerando \mathbb{R}^2 , la sua frontiera è \emptyset , quindi è sia aperto che chiuso. Stessa cosa vale per \emptyset . L'insieme totale e quello nullo sono gli unici insiemi che sono contemporaneamente chiusi e aperti.

Insiemi limitati

In \mathbb{R}^2 bisogna ridefinire il concetto di limitatezza:

$$A \subseteq \mathbb{R}^2 (\mathbb{R}^n) \text{ è limitato se } \exists x_0 \in \mathbb{R}^2, p > 0 : A \subseteq B(x_0, p)$$

Si può notare che la definizione sopra non è altro che una generalizzazione del concetto di limitatezza in \mathbb{R} . Bisogna ora definire quando un insieme è connesso, ossia fatto "da un solo pezzo".

Curva

Si definisce una curva (o arco di curva) in \mathbb{R}^n una funzione

$$\begin{aligned} \gamma: I \subseteq \mathbb{R} &\rightarrow \mathbb{R}^n \\ t \in I &\mapsto \begin{bmatrix} \gamma_1(t) \\ \vdots \\ \gamma_n(t) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Possiamo ora dire un insieme connesso come:

Preso $A \subseteq \mathbb{R}^n$, A è connesso per archi se, per ogni coppia di punti \bar{x} e \bar{y} esiste una curva $\bar{\gamma}: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ con $\bar{\gamma}(a) = \bar{x}$ e $\bar{\gamma}(b) = \bar{y}$, $\bar{\gamma}(t) \in A$

Un insieme connesso è connesso per archi, ma non vale il viceversa.

