

קריטריון דרבר: תהא *T* תיבה ותהא *f* : *P* → **R** חסומה אוי *I* (*f*) = *T* (*f*) .

מסקנה: תהא *P* תיבה ותהא *f* *R* (*P*) חסומה אוי *I* (*f*) = *T* (*f*) .

טענה: יהיו *a*, *b* **R** ויהי *λ* > 0 אזי *Vol* (*P*_{*λa*,*λb*}) = *λ*^{*n*}*Vol* (*P*_{*a*,*b*})

טענה: יהיו *P*₁ . . . *P*_{*n*} תיבות עבורן לכל *i* ≠ *j* מתקיים *P*₁ ∩ *P*_{*j*} = ∅ אוי *∪*_{*i*=1}^{*n*} *P*_{*i*} תיבה אוי *Vol* (*∪*_{*i*=1}^{*n*} *P*_{*i*}) = *Σ*_{*i*=1}^{*n*} *Vol* (*P*_{*i*})

מסקנה: יהיו *P*₁ . . . *P*_{*n*} תיבות ותהא *P*₂ עבורה לכל *ε* > 0 קיימות תיבות *Vol* (*P*) ≤ *∑*_{*i*=1}^{*n*} *Vol* (*P*_{*i*})

טענה: יהיו *P*₁, *P*₂ תיבות אוי *P*₁ ∩ *P*₂ תיבה.

הערה: תהא *T* תיבה אוי *Vol* (*P* \int (*P*)) = 0

קבוצה ריחית: *R*^{*n*} = *E*^{*n*} = { *E*_{*i*=0}^{*n*} | *E* תיבה ותהא *P*₂ עבורה לכל *ε* > 0 קיימות תיבות { *P*_{*i*=0}^{*n*} } חסמיות *Vol* (*P*_{*i*=0}^{*n*}) < *ε* וכן *E* ⊆ *∪*_{*i*=0}^{*n*} *P*_{*i*} }

סימן: *N* (**R**^{*n*}) = { *E* ⊆ **R**^{*n*} | *E* יניחה *N* (**R**^{*n*}) }

טענה: תהייה { *E*_{*i*} }_{*i*=0}^{*∞*} יניחות אוי { *E*_{*i*=0}^{*∞*} } *N* (**R**^{*n*})

טענה: תהא *E* ⊆ **R**^{*n*} אוי *E* (ויניחה) ⇔ ולכל *ε* > 0 קיימות תיבות { *P*_{*i*=0}^{*∞*} } חסמיות *∫* (*P*_{*i*=0}^{*∞*} int (*P*_{*i*}) ⊆ *∪*_{*i*=0}^{*∞*} *E* וכן *Vol* (*P*_{*i*}) < *ε* *∑*_{*i*=0}^{*∞*} .

מסקנה: תהא *E* ⊆ *N* (**R**^{*n*}) קומפקטיות אוי לכל *ε* > 0 קיימות תיבות { *P*_{*i*=0}^{*n*} } חסמיות *∫* (*P*_{*i*=0}^{*n*} int (*P*_{*i*}) ⊆ *∪*_{*i*=0}^{*n*} *E* וכן *∑*_{*i*=0}^{*n*} *Vol* (*P*_{*i*}) < *ε* .

טענה: תהא *E* ⊆ *N* (**R**^{*n*}) ותהא *A* ⊆ *E* אוי *A* ⊆ *N* (**R**^{*n*}) .

טענה: *N* (**R**^{*n*}) ⊆ *N* (*Q*^{*n*}), תהא *P* תיבה לא מנוגת אוי *P* ∉ *N* (**R**^{*n*}) .

טענה: תהא *M* ⊆ **R**^{*n*} עבורה קיימת נקודה פנימית אוי *M* ∉ *N* (**R**^{*n*}) .

מסקנה: תהא *M* ⊆ *N* (**R**^{*n*}) אוי *M* ∩ ∅ = int (*M*) .

מסקנה: תהא *U* ⊆ **R**^{*n*} פתוחה ותהא *U* ⊆ *C* (**R**, **U**) אוי *f* ∈ *N* (**R**^{*n*+1}) .

טענה: תהא *U* ⊆ **R**^{*n*} פתוחה אוי קיימות קוביות { *C*_{*i*=0}^{*∞*} } בעלות אורך צלע 2^{−*e*} עבור 2^{−*e*} עבורן לכל *i* ≠ *j* מתקיים *U* ∩ int (*P*_{*i*=1}^{*∞*} *C*_{*i*}) = ∅

מסקנה: { *S*^{*n*−1} } ⊆ *N* (**R**^{*n*}) קבוצת קנטור יניחה.

כמעט לכל: תהא *A* ⊆ **R**^{*n*} ויהי *ψ* פרידקס אוי נאמר כי "ψ" מתקיים כמעט על כל "A" אם קיימת *E* ⊆ *A* יניחה עבורה *ψ* מתקיים לכל *A* \ *E* .

קריטריון לבנ לאינטגרביליות רימן בתיבה: תהא *P* ⊆ **R**^{*n*} תיבה סגורה ותהא *f* : *P* → **R** חסומה אוי (*f* רציפה כמעט על כל *I*) ⇔ *f* ∈ *R* (*P*)

קבוצה מדידת לורדן: *E* ⊆ **R**^{*n*} חסומה עבורה ∂*E* יניחה.

טענה: תהייה *E*₁, *E*₂ ⊆ **R**^{*n*} אוי

- ∂*E*₁ סגורה.

סימן: { *E* } לורדן { *E* ⊆ **R**^{*n*} | ∂*E*₁ ∩ ∂*E*₂ = ∅

מסקנה: תהייה *J* ⊆ **R**^{*n*} אוי *A* ⊆ *J* ויהי *A*, *B* ⊆ *J* אוי *A* ∩ *B* ⊆ *J* אוי *A* ∪ *B*, *A* ∩ *B* ⊆ *J* .

פונקציית אפיון/אינדקסורה: תהא *A* ⊆ **R**^{*n*} אוי { 0, 1 } *χ*_{*A*} : **R**^{*n*} → כך *χ*_{*A*} =

1

x
∈
A

0

x
∉
A

{\displaystyle \;{\begin{matrix}1&x\in A\\0&x\notin A\end{matrix}}}

 .

טענה: תהא *A* ⊆ **R**^{*n*} אוי *A* ⊆ *C* (int (*A*)) וכן *χ*_{*A*} ∈ *C* (**R**^{*n*} \ *A*) .

אינטגרביליות רימן: תהא *P* ⊆ **R**^{*n*} תיבה סגורה תהא *A* ⊆ *P* חסומה ותהא *f* : **R**^{*n*} → עבורה *f* ∈ *R* (*P*) אוי *f* · *χ*_{*A*}

*∫*_{*A*} *f* = *∫*_{*P*} *f* · *χ*_{*A*} **טענה**: תהא *A* ⊆ **R**^{*n*} חסומה תהייה *P*₁, *P*₂ ⊆ **R**^{*n*} תיבות סגורות עבורן *P*₁, *P*₂ ⊆ *P*₁ , אוי תהא *f* : **R**^{*n*} → אוי

- f* · *χ*_{*A*} ∈ *R* (*P*₁)) ⇔ (*f* · *χ*_{*A*} ∈ *R* (*P*₂)) .
- ∫*_{*P*₁} *f* · *χ*_{*A*} = *∫*_{*P*₂} *f* · *χ*_{*A*} .

מידה/נפח של תיבה: תהא *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) *Vol* (*A*) = *∫*_{*A*} *dx* .

מפטש: תהא *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *f*, *g* ∈ *R* (*A*) ותהייה *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי

- יהיו *a*, *b* ∈ **R** אוי *a*, *b* ∈ *R* (*A*) אוי *a**f* + *b**g* ∈ *R* (*A*) אוי *∫*_{*A*} (*a**f* + *b**g*) = *a* *∫*_{*A*} *f* + *b* *∫*_{*A*} *g*
- ניח כי *f* ≥ 0 אוי *f* ≥ 0 אוי *∫*_{*A*} *f* ≥ 0
- ניח כי *g* ≥ 0 אוי *g* ≥ 0 אוי *∫*_{*A*} *g* ≥ 0
- ניח כי *M* ≤ *f* ≤ *m* אוי *m* ≤ *f* ≤ *M* אוי *∫*_{*A*} *f* ≤ *∫*_{*A*} *f* ≤ *M* *Vol* (*A*) .

טענה: תהייה *A*, *B* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *A*, *B* ותהא *A* ∩ *B* ∈ *R* (*A* ∩ *B*) אוי *f* ∈ *R* (*A* ∩ *B*) וכן *f* ∈ *R* (*A* ∪ *B*) .

מסקנה: תהייה *A*, *B* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *vol* (*A* ∩ *B*) = 0 עבורן *∫*_{*A* ∪ *B*} *f* = *∫*_{*A*} *f* + *∫*_{*B*} *f* .

משפט ערך הביניים: יהי *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *A* תחוס ותהא *C* (*A*, **R**) אוי *f* ∈ *C* (*A*, **R**) אוי *f* ∈ *C* (*A*) *Vol* (*A*) = *f* (*c*) *∫*_{*A*} *f* = *∫*_{*A*} *f* .

טענה: תהא *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *A* ∈ *R* (*A*) אוי *f* ∈ *R* (*A*) וכן *∫*_{*A*} *f* ≤ *∫*_{*A*} |*f*|

טענה: תהא *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) ואחיינה *g*, *g* ∈ *R* (*A*) כמעט על כל *f* אוי *∫*_{*A*} *f* = *∫*_{*A*} *g* .

משפט: תהא *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *f* = *∫*_{*A*} *f* = *∫*_{*A*}[−] אוי *f* = *∫*_{int (*A*)} *f* .

טענה: תהינה *A*₁ . . . *A*_{*k*} ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *A*₁ ∩ *A*_{*i*} ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *∪*_{*i*=1}^{*k*} *A*_{*i*} .

מסקנה: תהינה *A*₁ . . . *A*_{*k*} ∈ *J* (**R**^{*n*}) עבורן לכל *i* ≠ *j* מתקיים *A*_{*i*} ∩ *A*_{*j*} = ∅ אוי Vol (*A*_{*i*} ∩ *A*_{*j*}) = 0

Vol (*∪*_{*i*=1}^{*n*} *A*_{*i*}) = *Σ*_{*i*=1}^{*n*} *Vol* (*A*_{*i*})

מסקנה: תהא *A* ⊆ **R**^{*n*} ותהא *a* ∈ **R** אוי *a* ∈ *Vol* (*A* + *a*) = *Vol* (*A*) .

משפט יחידות פונקציית נפח: תהא *ν* : *J* (**R**^{*n*}) → **R**_{>0} אדטיביבית אינוריאנטית להזזות עבורה 1 = *ν* ([0, 1]^{*n*}) או *ν* = *Vol* או *ν* = *Vol* *μ* .

טענה: תהא *T* ∈ Hom (**R**^{*n*}) אורתונגולית ותהא *A* ⊆ **R**^{*n*} חסומה אוי *T* (*A*) חסומה.

מסקנה: תהא *T* ∈ Hom (**R**^{*n*}) אורתונגולית ותהא *A* ⊆ **R**^{*n*} אוי *T* (*A*) = ∂ (*T* (*A*)) .

מסקנה: תהא *T* ∈ Hom (**R**^{*n*}) אורתונגולית ותהא *E* ⊆ **R**^{*n*} זניחה וחסומה אוי *T* (*E*) זניחה וחסומה.

משפט: תהא *T* ∈ Hom (**R**^{*n*}) אורתונגולית ותהא *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *T* (*A*) ∈ *J* (**R**^{*n*}) וכן Vol (*T* (*A*)) = *Vol* (*A*) .

משפט פוביט: תהייה *P*₁, *P*₂ ⊆ **R**^{*m*} , *Q* ⊆ **R**^{*m*} תיבות ותהא *Q* ⊆ *R* (*P* × *Q*) אוי עבורה *f* ∈ *R* (*P* × *Q*) *∫*_{*P* × *Q*} *f* קיים אוי *∫*_{*P*} *∫*_{*Q*} *f* (*x*, *y*) *dydx*, *∫*_{*Q*} *∫*_{*P*} *f* (*x*, *y*) *dxdy* = *∫*_{*P* × *Q*} *f* = *∫*_{*P*} *∫*_{*Q*} *f* (*x*, *y*) *dydx* = *∫*_{*Q*} *∫*_{*P*} *f* (*x*, *y*) *dxdy* .

מסקנה: תהייה *P*₁, *P*₂ ⊆ **R**^{*m*} , *Q* ⊆ **R**^{*m*} תיבות ותהא *Q* ⊆ *R* (*P* × *Q*) אוי *f* ∈ *R* (*P* × *Q*) *∫*_{*Q*} *f* (*a*, *y*) *dy* אוי *f* ∈ *R* (*P* × *Q*) קיים כמעט לכל *a* .

מסקנה: תהא *B* ⊆ **R**^{*n*−1} חסומה תהינה *B* ⊆ *∫*_{*P*₁ ∪ *P*₂} *φ*₁, *φ*₂ : *B* → **R** אוי

{ *φ*₁ (*x*, *y*) ∈ *B* × **R** | *φ*₁ (*x*) ≤ *y* ≤ *φ*₂ (*x*) } = *A* ותהא *A* = { (*x*, *y*) ∈ *B* × **R** | *φ*₁ (*x*) ≤ *y* ≤ *φ*₂ (*x*) } אוי

*∫*_{*A*} *f* = *∫*_{*B*} *∫*_{*φ*₁ (*x*)}^{*φ*₂ (*x*)} *f* (*x*, *y*) *dydx* .

מסקנה: תהא *A* ∈ *J* (**R**^{*n*}) אוי *P*₁ ∈ *Π*_{*i*=1}^{*n*} *P*_{*i*} תיבה אוי *A* ∩ (**R**^{*n*−1} × { *y* }) ⊆ *A* ∩ (**R**^{*n*−1} × { *y* }) כמעט לכל *y* ∈ *P*_{*n*} *Vol* (*A*) = *∫*_{*P*_{*n*}} *Vol* (*A* ∩ (**R**^{*n*−1} × { *y* })) *dy* ובפרט *∫*_{*P*_{*n*}} *Vol* (*A* ∩ (**R**^{*n*−1} × { *y* })) *dy* = *Vol* (*A*) .

שטח: תהא *D* ⊆ **R**^{*2*} אוי *D* = *∫*_{*D*} *dxdy* .

מסה: תהא *D* ⊆ **R**^{*2*} ותהא *ρ* : **R**^{*2*} → **R**_{>0} צפיפות אוי *∫*_{*D*} *ρ* (*x*, *y*) *dx dy* = *m* (*D*) .

מונטג מסה: תהא *D* ⊆ **R**^{*2*} ותהא *ρ* : **R**^{*2*} → צפיפות אוי

- מונטג מסה לפי ציר *x*: *∫*_{*D*} *ρ* (*x*, *y*) *dx dy* = *M*_{*x*} (*D*) .
- מונטג מסה לפי ציר *y*: *∫*_{*D*} *x* · *ρ* (*x*, *y*) *dx dy* = *M*_{*x*} (*D*) .

מרכז המסה: תהא *D* ⊆ **R**^{*2*} אוי *D* =

(

M

y
z

(
D
)

m
(
D
)

,

M

x
z

(
D
)

m
(
D
)

)

{\displaystyle \;{\begin{pmatrix}{\frac {M_{yz}(D)}{m(D)}}\\{\frac {M_{xz}(D)}{m(D)}}\end{pmatrix}}

 .

נפח: תהא *V* = *∫*_{*E*} *dxdydz* אוי *E* ⊆ **R**^{*3*} .

מסה: תהא *E* ⊆ **R**^{*3*} ותהא *ρ* : **R**^{*3*} → **R**_{>0} צפיפות אוי *∫*_{*E*} *ρ* (*x*, *y*, *z*) *dxdydz* = *m* (*E*) .

מונטג מסה: תהא *E* ⊆ **R**^{*3*} ותהא *ρ* : **R**^{*3*} → צפיפות אוי

- מונטג מסה לפי המישור { *z* = 0 } : *∫*_{*E*} *z* · *ρ* (*x*, *y*, *z*) *dxdydz* = *M*_{*x**y*} (*E*) .
- מונטג מסה לפי המישור { *y* = 0 } : *∫*_{*E*} *y* · *ρ* (*x*, *y*, *z*) *dxdydz* = *M*_{*x**z*} (*E*) .
- מונטג מסה לפי המישור { *x* = 0 } : *∫*_{*E*} *x* · *ρ* (*x*, *y*, *z*) *dxdydz* = *M*_{*y**z*} (*E*) .

מרכז המסה: תהא *D* ⊆ **R**^{*2*} אוי *D* =

(

M

y
z

(
E
)

m
(
E
)

,

M

x
z

(
E
)

m
(
E
)

,

M

x
y

(
E
)

m
(
E
)

)

{\displaystyle \;{\begin{pmatrix}{\frac {M_{yz}(E)}{m(E)}}\\{\frac {M_{xz}(E)}{m(E)}}\\{\frac {M_{xy}(E)}{m(E)}}\end{pmatrix}}

 .

מקביליות: יהיו *ν* : **R**^{*n*} → **R** אוי *v*₁ . . . *v*_{*n*} אוי { *α*_{*i*} *v*_{*i*} | *∀* *i* ∈ [*n*] . *α*_{*i*} ∈ [0, 1] } *Par* (*v*₁ . . . *v*_{*n*}) .

טענה: יהיו *v*₁ . . . *v*_{*n*} ∈ **R**^{*n*} אוי *v*₁ . . . *v*_{*n*} מתקיים

det
⁡

(

−

v

1

⋮
−

v

n

)

{\displaystyle \;{\begin{vmatrix}-v_{1}\\\vdots \\-v_{n}\end{vmatrix}}}

 = *Vol* (*Par* (*v*₁ . . . *v*_{*n*}))

טענה: תהייה *A*, *B* ⊆ **R**^{*n*} פתוחות וחסומות יהי *A* → *B* דיפאומורפיזם ותהא *E* ⊆ *A* אוי</