סדרות ופונקציות - הגדרות בלבד

80116 - אנליזה אלמנטרית רב-ממדית

מרצה: נועה ניצן

סוכם ע"י: שריה אנסבכר

סמסטר ב' תשפ"ג, האונ' העברית

תוכן העניינים

| סדרוה | ות | | 3 |
|--------|--------------------------|------|-----|
| פונקצי | ציות | | 4 |
| 2.1 | מסילות | | 4 . |
| 2.2 | . פונקציות מרובות משתנים | | 6. |

אשמח לקבל הערות והארות על הסיכומים על מנת לשפרם בעתיד, כל הערה ולו הפעוטה ביותר (אפילו פסיק שאינו במקום או רווח מיותר) תתקבל בברכה; אתם מוזמנים לכתוב לי לתיבת הדוא"ל: sraya.ansbacher@mail.huji.ac.il.

: לסיכומים נוספים היכנסו אקסיומת השלמות - סיכומי הרצאות במתמטיקה https://srayaa.wixsite.com/math 1 סדרות 1

1 סדרות

הגדרה 1.1. סביבות סימטריות של נקודה

 $0 < r \in \mathbb{R}$ נסמן (לכל , $P_0 \in \mathbb{R}^k$ ותהא ותהא א מטריקה על מטריקה ותהא ותהא

$$B_{r}(P_{0}) := \left\{ P \in \mathbb{R}^{k} \mid d_{2}(P, P_{0}) < r \right\}$$

$$B_{r}^{\circ}(P_{0}) := \left\{ P \in \mathbb{R}^{k} \mid 0 < d_{2}(P, P_{0}) < r \right\}$$

$$\overline{B_{r}}(P_{0}) := \left\{ P \in \mathbb{R}^{k} \mid d_{2}(P, P_{0}) \le r \right\}$$

$$\overline{B_{r}^{\circ}}(P_{0}) := \left\{ P \in \mathbb{R}^{k} \mid 0 < d_{2}(P, P_{0}) \le r \right\}$$

- (או P_0 או פביבה של P_0 או P_0 וווי פריס ווין או פריס או ברדיוס או ברדיוס או פריס איז איז מנוקבת P_0 וווין איז מנוקב ברדיוס פריס או בנקודה P_0 או ברדיוס P_0 או בנקודה P_0 אוויין שמרכזו בנקודה P_0 אוויין פריס איז מנוקב ברדיוס P_0
- תיקרא $\overline{B_r^\circ(P_0)}$ ו- $\overline{B_r^\circ(P_0)}$ ו- $\overline{B_r^\circ(P_0)}$ ו- $\overline{B_r^\circ(P_0)}$ תיקרא של פביבה סגורה מנוקבת של (או כדור פתוח מנוקב ברדיוס r שמרכזו בנקודה r).

הגדרה 1.2. קבוצה פתוחה, קבוצה סגורה וקבוצה קומפקטית

- $U\subseteq B_{r}\left(P
 ight)$ כך ש- $0< r\in \mathbb{R}^{k}$ נאמר שקבוצה $U\subseteq R^{k}$ היא קבוצה חסומה אם קיימים •
- $B_r(P) \subseteq U$ ע כך סכך פרים אם לכל לכל פתוחה פתוחה היא קבוצה ער היא היא $U \subseteq \mathbb{R}^k$ נאמר שקבוצה $U \subseteq \mathbb{R}^k$
 - . פתוחה פתוחה היא קבוצה היא תורה אם $\mathbb{R}^k \setminus U$ היא קבוצה היא $U \subseteq \mathbb{R}^k$ היא היא ישקבוצה פתוחה.
 - . היא סגורה וחסומה אם קומפקטית היא קבוצה היא $K\subseteq\mathbb{R}^k$. נאמר שקבוצה •

הגדרה 1.3. שפה של קבוצה

 $P_1\in D$ -ע כך ש $P_1,P_2\in U$ קיימות של של D של של מביבה של D אם תקרא תקרא (נקודה $P\in D$ תקרא תקרא תקרא D-נ-D-נות השפה של D-נים על תסומן ב-D-נים אם על קיימות השפה של מדור תקרא תקרא תקרא (נקודות השפה של D-נים אם על קיימות השפה של מדור תקרא (נקודות השפה של D-נים אם על קיימות השפה של מדור תקרא (נקודות השפה של D-נים אם על מדור (נקודות הבים אם על מדור הבים אם על מדור (נקודות הבים אם על מדור הבים אם על מדור (נקודות הבים אם על מדור בבים אם על מדור (

 $p(n\in\mathbb{N}$ נסמן גם (לכל $(P_n)_{n=1}^\infty$ נסמן גם (לכל סדרת נקודות בהינתן: בהינתן

$$\begin{pmatrix} x_{n,1} \\ x_{n,2} \\ \vdots \\ x_{n,k} \end{pmatrix} := P_n$$

הגדרה 1.4. חסימות

. נאמר שסדרת נקודות $(P_n)_{n=1}^\infty$ ב- \mathbb{R}^k היא היא סדרה חסומה אם קבוצת איבריה כזו.

הגדרה 1.5. גבול של סדרה

עהא $N\in\mathbb{N}$ סדרת נקודות ב- \mathbb{R}^k , נאמר שנקודה $L\in\mathbb{R}^k$ היא היא $L\in\mathbb{R}^k$ היא שנקודה \mathbb{R}^k . אם לכל $(P_n)_{n=1}^\infty$ אם הסדרת נקודות ב- $P_n\in\mathbb{R}^k$ מתקיים $N< n\in\mathbb{N}$ שלכל

: ולסמן $\left(P_{n}\right)_{n=1}^{\infty}$ של סדרה הוא יחיד ולכן מוצדק לדבר על הגבול אי יחיד ולכן מוצדק

$$\lim_{n \to \infty} P_n := L$$

2 פונקציות

- עד כה למדנו בקורסי אינפי' על פונקציות שהתחום והטווח שלהן היו תתי-קבוצות של $\mathbb R$ (שהוא מ"ו מממד 1), בקורס געד כה למדנו בקורסי אינפי' על פונקציות מהצורה $f:D\to\mathbb R^n$ כאשר בפונקציות מהצורה בפונקציות מהצורה $f:D\to\mathbb R^n$ (ש בדיוק שתי אפשרויות) משום שאת הגרף של אלו ניתן לסרטט במרחב התלת-ממדי.
 - $B_r(P) \subseteq D$ כך ש- ס כך אם קיים ב-0 אם היא נקודה פנימית רא נקודה פנימית פנימית אונקודה פנימית ראברה פנימית פנימית פנימית רא פנימית מער שנקודה פנימית פנימית ראברה פנימית פנימית פנימית מער שנקודה פנימית פ

הגדרה 2.2. נאמר שפונקציה f חסומה שם תמונתה היא קבוצה חסומה, כמו כן נאמר שf ושמוכלת שמוכלת התחום של הגדרה f נאמר שפונקציה ושמוכלת היא קבוצה חסומה. f ואם בוצה חסומה.

הגדרה 2.3. גבול של פונקציה בנקודה

תהא $P_0\in\mathbb{R}^n$ (או וקטור) איא וקטור), נאמר שנקודה (או וקטור) היא $E\in\mathbb{R}^n$ תהא תהא $E\in\mathbb{R}^n$ (או וקטור) בסביבה מנוקבת של נקודה $P_0\in\mathbb{R}^n$ מתקיים $P_0\in\mathbb{R}^n$ מתקיים $P_0\in\mathbb{R}^n$ אם לכל $P_0\in\mathbb{R}^n$ קיימת $P_0\in\mathbb{R}^n$ כך שלכל נקודה $P_0\in\mathbb{R}^n$ מתקיים ולכן מוצדק לדבר על הגבול של P_0 ולסמן:

$$\lim_{P\to P_{0}}f\left(P\right) :=L$$

הגדרה 2.4. רציפות של פונקציה

f- עמר ש-f (P) אם הגבול $\lim_{P o P_0}f\left(P
ight)$ אם הגבול f- עמר ש-f (P) אם הגבול פונקציה כנ"ל, נאמר ש-f (P) אם הגבול f- עמר ש-f- עמר

2.1 מסילות

ניתן להסתכל על כל פונקציה מהצורה $f:\mathbb{R} \to \mathbb{R}^n$ כסדרה סופית של פונקציות שהתחום והטווח שלהן הם תתי-קבוצות $f:\mathbb{R} \to \mathbb{R}^n$ כד:

$$\begin{pmatrix} f_{1}\left(t\right) \\ f_{2}\left(t\right) \\ \vdots \\ f_{n}\left(t\right) \end{pmatrix} := f\left(t\right)$$

הגדרה 2.5. יהיו $\mathbb{R}\subseteq \mathbb{R}$ מקטע ו $n\in \mathbb{R}$, פונקציה מהצורה $\gamma:I\to \mathbb{R}^n$ תקרא מסילה אם היא רציפה בכל רכיב בנפרד $\gamma:I\to \mathbb{R}^n$ התמונה של מסילה נקראת מסילה שהמסלול שלה הוא קבוצה נתונה תיקרא פרמטריזציה של אותה קבוצה.

הגדרה 2.6. נאמר שמסילה היא מסילה פשוטה אם היא חח"ע.

tי הוא הווקטור ל-'t מסילה tיהיא מסילה ויהיו המהירות המהירות מסילה $\gamma:I o\mathbb{R}^n$ מסילה ויהיו הווקטור.

$$\frac{1}{t-t'} \cdot \left[\gamma\left(t\right) - \gamma\left(t'\right) \right] = \frac{1}{t-t'} \cdot \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} f_1\left(t\right) \\ f_2\left(t\right) \\ \vdots \\ f_n\left(t\right) \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} f_1\left(t'\right) \\ f_2\left(t'\right) \\ \vdots \\ f_n\left(t'\right) \end{pmatrix} \end{bmatrix} = \frac{1}{t-t'} \cdot \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} f_1\left(t\right) - f_1\left(t'\right) \\ f_2\left(t\right) - f_2\left(t'\right) \\ \vdots \\ f_n\left(t\right) - f_n\left(t'\right) \end{pmatrix} \end{bmatrix}$$

 $n \geq i \in \mathbb{N}$ לכלומר (במונחי ההערה שלעיל) רציפה לכל

2 פונקציות

. הגבול: γ אם קיים הגבול γ אם γ אם איים הגבול: נאמר ש $\gamma:I \to \mathbb{R}^n$ אם קיים הגבול: מסילה מיים הגבול

$$\lim_{t \to t_0} \left(\frac{1}{t - t_0} \cdot \left(\gamma \left(t \right) - \gamma \left(t_0 \right) \right) \right)$$

 $.\gamma'\left(t_{0}
ight)$ ע"י ונסמן ונסמן אותו של γ בנקודה אותו ע"י וקטור הנגזרת אותו נקרא לאותו גבול

הגדרה t_0 בנקודה t_0 היא המסילה המוגדרת המשיקה ל- $\gamma:I o \mathbb{R}^n$ המסילה המוגדרת ע"י מסילה המוגדרת לנכל $\gamma:I o \mathbb{R}^n$ היא המסילה המוגדרת ע"י נלכל

$$f(t) := \gamma(t_0) + \gamma'(t_0) \cdot (t - t_0)$$

כמובן שהרעיון שלה הגדרה זו הוא מסילה שתמונתה היא ישר העוברת בנקודת ההשקה "באותו הזמן" של הפונקציה המקורית ובאותו כיוון.

 $t \in I$ מסילה לכל אם היא בירה ב-I אם תקרא $\gamma: I o \mathbb{R}^n$ מסילה מסילה

הגדרה 1.2. מסילה $\gamma:I o\mathbb{R}^n$ תקרא חלקה אם היא גזירה ב-I ובנוסף וקטור הנגזרת שלה שונה מווקטור האפס בכל נקודה.

הסיבה לדרישה שווקטור הנגזרת יהיה שונה מווקטור האפס היא כדי שההגדרה תתלכד עם קיום ישר משיק.

: יתקיים $t\in I$ ולכל $n\geq j\in\mathbb{N}$ מסילה ותהיינה $f_1,f_2,\ldots,f_n\in\mathbb{R}^I$ פונקציות כך שלכל $\gamma:I o\mathbb{R}^n$ ולכל

$$\gamma(t) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \\ \vdots \\ f_n(t) \end{pmatrix}$$

 t_0 ב- γ אם אם הפונקציה ואז וקטור בקובץ הטענות ש- γ אם אם לכל אם לכל הפונקציה ואז וקטור הנגזרת של ב- γ אם הפונקציה אם הפונקציה בקובץ הטענות ש- γ אם הוא:

$$\begin{bmatrix} f_1'(t_0) \\ f_2'(t_0) \\ \vdots \\ f_n'(t_0) \end{bmatrix}$$

 t_0 ב- γ של התאוצה וקטור התאוצה ב- t_0 ואז וואז וקטור אם אם לכל הפונקציה וואז הפונקציה אם לכל אם ב- $t_0 \in I$ התאוצה בנקודה בייט אזירה אואר הפונקציה הוא:

$$\begin{bmatrix} f_1''(t_0) \\ f_2''(t_0) \\ \vdots \\ f_n''(t_0) \end{bmatrix}$$

 t_0 שהוא הגבול של וקטורי המהירות הממוצעת בנקודה 2

2.2 פונקציות מרובות משתנים

הגדרה 2.13. כשאנו אומרים "פונקציה מרובת משתנים" כוונתנו לפונקציה שהתחום שלה הוא קבוצת סדרות סופיות כלשהו (למשל \mathbb{R}^n) שהרי מהגדרתה פונקציה אינה יכולה לקבל יותר ממשתנה אחד, הדרך "לעקוף" זאת היא לתת לה משתנה אחד (כגון סדרה) המכיל בתוכו יותר ממשתנה אחד; לעת עתה נעסוק בעיקר בפונקציות מהצורה $f:D \to \mathbb{R}$ כאשר $f:D \to \mathbb{R}$, הגרף של פונקציה מצורה זו נקרא יריעה.

תהא \mathbb{R}^3 פונקציה כנ"ל, הגרף של f הוא תת-קבוצה של מרחב התלת-ממדי \mathbb{R}^3 ומבחינה אינטואיטיבית הוא מהווה מפה תלת-ממדית של "פני השטח" הנוצרים ע"י הפונקציה (הפונקציה קובעת מה יהיה גובה פני הקרקע בכל נקודה במישור); אינטואיציה זו מאפשרת לנו לייצג את היריעה גם במישור כאשר בכל נקודה/אזור אנו כותבים מהו "גובה הפונקציה" בנקודה או באזור הללו, לייצוג כזה קוראים מפה טופוגרפית וכמתבקש לקבוצת הנקודות בגרף של f שכולן בגובה נתון נקרא קו גובה, כך למשל קו הגובה $\{(x,y,3)\in\mathbb{R}^3\mid 3=f(x,y)\}$.

.https://www.math3d.org : המחשות טובות ניתן לקבל באתר

כל הפונקציות שנעסוק בהן בסעיף זה הן פונקציות מהצורה $f:D o \mathbb{R}$ כאשר $f:D o \mathbb{R}$ ולכן לא אטרח לציין זאת בכל פעם מחדש.

הגדרה 2.14. נקודות קיצון כלליות (גלובליות)

תהא Aם פונקציה ותהא $A\subseteq D$, נאמר שנקודה $P\in A$ היא נקודת מקסימום/מינימום כללית (גלובלית) אם $f:D\to \mathbb{R}$ מתקיים $f:D\to \mathbb{R}$ מתקיים f(P) (מקסימום) או $f(P')\geq f(P)$ (מינימום) ובמקרה כזה הערך f(P) יקרא הערך המקסימלי/המינימלי של f(P) ב-A-

הגדרה 2.15. נקודות קיצון מקומיות

תהא f אם מקומית מקסימום/מינימום מקומית של f אם קיימת P, נאמר ש-P, נאמר של P, נאמר של P, נאמר של P אם קיימת של P אם היא נקודת מקסימות כללית של P.

[.] מייצג את הטווח. אילו הישר שיוצר ציר ה-z וציר ה-y ייצג את התחום ואילו הישר שיוצר ציר ה-z