

Παράδειγμα

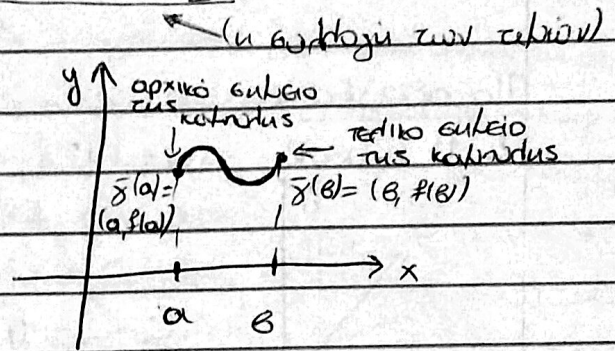
Αν $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ είναι συνεχής, τότε η $\bar{\gamma}(t) = (t, f(t))$, $t \in [a, b]$ είναι μια καμπύλη στον \mathbb{R}^2 και το γραφικό της f ,

$\Gamma_f = \{(t, f(t)) : t \in [a, b]\}$ είναι η εικόνα της $\bar{\gamma}$,

$\bar{\gamma}([a, b]) = \{(t, f(t)) : t \in [a, b]\}$

$\Rightarrow \Gamma_f = \bar{\gamma}([a, b])$

Το γραφικό είναι σε καρτεσιανό συντεταγμένο και στον \mathbb{R}^2 ενώ



→ Το γραφικό της f είναι η εικόνα της καμπύλης.

Παρατήρηση: Αν $f \in C^1([a, b])$, τότε $\bar{\gamma}'(t) = (1, f'(t)) \Rightarrow$ ~~η καμπύλη είναι~~

$\|\bar{\gamma}'(t)\| = \sqrt{1 + f'(t)^2} \neq 0 \quad \forall t \in [a, b]$

\Rightarrow Η $\bar{\gamma}(t) = (t, f(t))$ είναι κανονική

Ορισμοί:

1. Αν $I = [a, b]$ και $\bar{\gamma}(a) = \bar{\gamma}(b)$, η καμπύλη $\bar{\gamma}: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ λέγεται κλειστή.

2. Αν $\bar{\gamma}: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ είναι 1-1 η καμπύλη $\bar{\gamma}$ λέγεται ανοιχτή

3. Μια κλειστή καμπύλη λέγεται ανοιχτή αν $\bar{\gamma}|_{(a, b)}$ είναι 1-1.

Παράδειγματα: (για τους αντίστοιχους ορισμούς)

1. $\bar{\gamma}(t) = (\cos t, \sin t)$, $t \in [0, 2\pi]$ κλειστή

2. $\bar{\gamma}(t) = (t, f(t))$, $t \in [a, b]$

$f \in C([a, b])$ είναι ανοιχτή [συν. $\bar{\gamma}(t_1) = \bar{\gamma}(t_2) \Leftrightarrow (t_1, f(t_1)) = (t_2, f(t_2)) \Leftrightarrow t_1 = t_2 \wedge f(t_1) = f(t_2) \Rightarrow t_1 = t_2$]

3. Η $\bar{\gamma}(t) = (\cos t, \sin t)$, $t \in [0, 2\pi]$ είναι ανοιχτή κλειστή καμπύλη ενώ η $\bar{\gamma}_1(t) = (\cos t, \sin t)$, $t \in]0, 2\pi[$ είναι κλειστή αλλά δεν είναι ανοιχτή

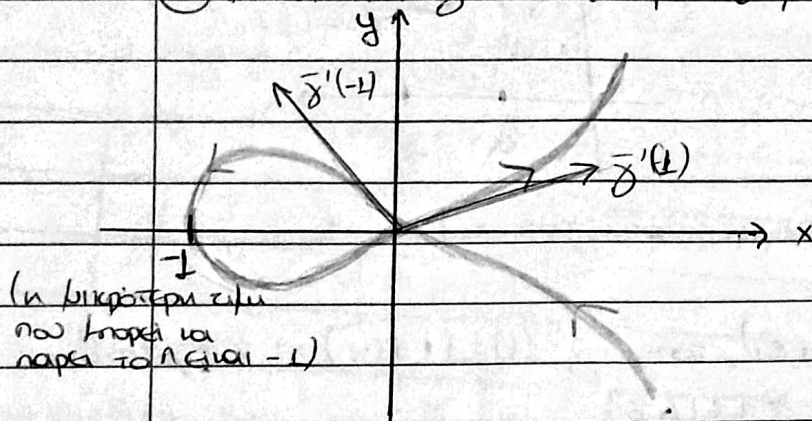
Παραρτήματα:

→ Κάθε κλινική = «κλειστή»

→ Αντί κλινική = κάθε γυμναστήριο της εικόνας της κλινικής αντιστοιχεί σε μια μόνο τιμή της παραμέτρου t , [δηλ. ένα γυμναστήριο αντιστοιχεί στο κάθε γυμναστήριο της (εικόνας της) κλινικής μόνο 1 φορά]

Παραδείγματα:

① Η κλινική $\gamma(t) = (t^2 - 1, t^3 - t), t \in \mathbb{R}$



Βγαίνει θέματα:

→ $x = t^2 - 1$

→ $y = t^3 - t = t(t^2 - 1) = t \cdot x$

→ $\gamma'(-1), \gamma'(1)$

είναι 2 διαφορετικά ταχύτητας.

$(0,0) = \gamma(-1) = \gamma(1)$

Αυτά η κλινική δεν είναι άντη

② Η κλινική του Νεϊτε, $\gamma(t) = (t^2, t^3), t \in \mathbb{R}$ έχει εικόνα

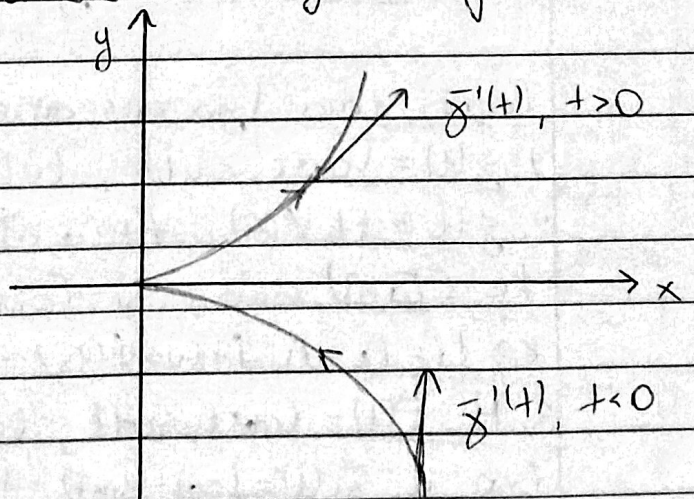
$\gamma(\mathbb{R}) = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, y^2 = x^3\}$ και εδαμιαία διαδρομή

$\gamma'(t) = (2t, 3t^2) = t(2, 3t) \neq 0 \Leftrightarrow t \neq 0$

\Rightarrow η γ δεν είναι κανονική αλλά έχει το ιδιόμορφο (singular)

γυμναστήριο $\gamma(0) = (0,0)$

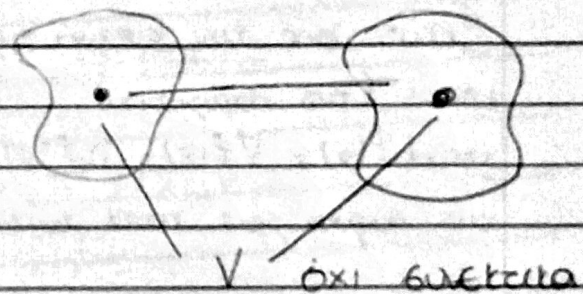
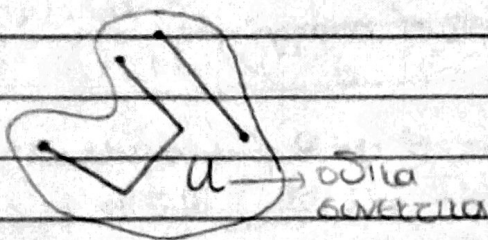
⊗ Η γ είναι συνεχώς διαφορίσιμη.



Θεώρημα: (Εγκυκλοπαιδικά) Καμινάκι του Jordan

Κάθε ορθή κλειστή καμπύλη $C \subset \mathbb{R}^2$ διαχωρίζεται το επίπεδο/το $\mathbb{R}^2 \setminus C$ σε δύο ανοικτά και συνεχικά \otimes υποσύνολα των οποίων οποιοδήποτε σύνολο και εκ των οποίων το ένα είναι άσπαστο και ονομάζεται εσωτερικό της καμπύλης $C \otimes \otimes$

\otimes : Ένα $U \subset \mathbb{R}^m$ ονομάζεται (αδίκαια) συνεχικό, αν $\forall \bar{x}, \bar{y} \in U$ υπάρχει καμπύλη (συνέχεια) $\bar{\gamma}: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^m$ με $\bar{\gamma}([a, b]) \subset U$ και $\bar{\gamma}(a) = \bar{x}$, $\bar{\gamma}(b) = \bar{y}$ (δηλ. κάθε δύο σημεία του U μπορούν να «ενοσωθούν» μέσω μιας καμπύλης που βρίσκεται εντελώς μέσα στο U)



$\otimes \otimes$ όχι το $\bar{C} = \text{int} C$

Καμπύλες:

- Ορίσματα:
- ανοικτή καμπύλη και κλειστά τμήτα
 - ενομοειδή διασπαστή καμπύλη
 - ορθή καμπύλη
 - κλειστή καμπύλη
 - ορθή κλειστή καμπύλη
 - ταυτική καμπύλη

⇒ Διαφορίσιμη ή λείπει ως διαδοχικά σημεία $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$, $U \subset \mathbb{R}^n$ ανοικτό

$$\left\{ f \text{ διαδ. στο } \bar{x} \in U \Leftrightarrow \lim_{\vec{u} \rightarrow \vec{0}} \frac{f(\bar{x} + \vec{u}) - f(\bar{x}) - Jf(\bar{x}) \cdot \vec{u}}{\|\vec{u}\|} = \vec{0} \right\}$$

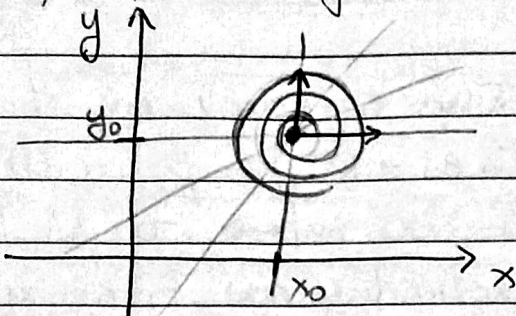
$$\boxed{Jf(\bar{x}) = Df(\bar{x})}$$

Υπενθύμιση: Η βέβαιη παράγωγος $\frac{df}{dx}(x_0, y_0) = \tilde{f}'(x_0)$

όπου $\tilde{f}(x) = f(x, y_0) \Rightarrow \tilde{f}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

αν $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ η \tilde{f} είναι η $f'|_{\mathbb{R} \times \{y_0\}}$

Επιτ. η \tilde{f} είναι ο περιορισμός της f συν. ευθεία $\{(x, y_0) : x \in \mathbb{R}\}$
 παράλληλη στον άξονα των x και κεντραρισμένη στο $(0, y_0)$



Επίσης από την έννοια της βέβαιης παράγωγος $\frac{df}{dx_i}(\bar{x})$ και της κλίσης (της παράγωγος)

$\text{grad } f(\bar{x}) = \nabla f(\bar{x}) = Df(\bar{x})$ μιας $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, υπάρχει και η έννοια της παράγωγος κατά κατεύθυνση $\bar{v} \in \mathbb{R}^n$, $\|\bar{v}\| = 1$

Ορισμός:

Έστω $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, $U \subset \mathbb{R}^n$ ανοικτό $\bar{x} \in U$ και $\bar{v} \in \mathbb{R}^n$ με $\|\bar{v}\| = 1$.

Το $(D_{\bar{v}} f)(\bar{x}) = \frac{df}{d\bar{v}}(\bar{x}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\bar{x} + h\bar{v}) - f(\bar{x})}{h}$ λέγεται, αν \exists ,

(\bar{x} στα το
~~υποκατάστημα~~)

παράγωγος κατά κατεύθυνση \bar{v} .

Παρατήρηση: $\frac{df}{d\bar{e}_i}(\bar{x}) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\bar{x} + h\bar{e}_i) - f(\bar{x})}{h} = \frac{df(\bar{x})}{dx_i}$

Πρόταση:

Έστω $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, $U \subset \mathbb{R}^n$ αν f διαφορίσιμη στο \bar{x}

\Leftrightarrow

$$\frac{df}{d\bar{v}}(\bar{x}) = \underbrace{\nabla f(\bar{x})}_{Df(\bar{x})} \cdot \bar{v}$$

$$\Rightarrow \frac{df}{d\bar{x}}(\bar{x}) = \frac{df}{dx_i}(\bar{x}) = \nabla f(\bar{x}) \bar{e}_i =$$

$$= \left(\frac{df}{dx_1}(\bar{x}), \dots, \frac{df}{dx_n}(\bar{x}) \right) \left(0, \dots, 0, \underset{i\text{-th}}{1}, 0, \dots, 0 \right) = \frac{df}{dx_i}(\bar{x})$$

αναστρέφω

$$\text{Ερωτ } \bar{\phi}: (-t, t) \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad \epsilon > 0, \quad \bar{\phi}(u) = \bar{x} + u\bar{v} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \bar{\phi}'(0) = D\bar{\phi}(0) = \bar{v}$$

$$\left(\text{γιατί } \lim_{u \rightarrow 0} \frac{\bar{\phi}(u) - \bar{\phi}(0) - \bar{v}u}{u} = \bar{0} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{df}{d\bar{v}}(\bar{x}) = \lim_{u \rightarrow 0} \frac{f(\bar{\phi}(u)) - f(\bar{\phi}(0))}{u} =$$

$$= \lim_{u \rightarrow 0} \frac{(f \circ \bar{\phi})(u) - (f \circ \bar{\phi})(0)}{u} = (f \circ \bar{\phi})'(0) \quad \text{λόγος αλλαγών}$$

$$= D(f \circ \bar{\phi})(0) = \underbrace{Df(\bar{\phi}(0))}_{\substack{= \nabla f(\bar{\phi}(0)) \\ = \bar{x}}} \underbrace{D\bar{\phi}(0)}_{\substack{= \bar{\phi}'(0) \\ = \bar{v}}} = \nabla f(\bar{x}) \cdot \bar{v}$$

□