

Ευκλείδειος χώρος \mathbb{R}^n

$$\mathbb{R}^n = \underbrace{\mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \dots \times \mathbb{R}}_{n\text{-φορές}} = \{x = (x_1, \dots, x_n) \mid x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}\}$$

$$(x_1, x_2, \dots, x_n) = (y_1, y_2, \dots, y_n) \Leftrightarrow x_1 = y_1, \dots, x_n = y_n$$

Ο \mathbb{R}^n έχει δομή διανυσματικού χώρου με πράξεις:

$$+ : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \quad (x, y) \mapsto x + y$$

$$\left. \begin{array}{l} x = (x_1, \dots, x_n) \\ y = (y_1, \dots, y_n) \end{array} \right\} x + y = (x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n)$$

και

$$\cdot : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \quad (\lambda, x) \mapsto \lambda x$$

$$\lambda x = (\lambda x_1, \dots, \lambda x_n)$$

$\dim \mathbb{R}^n = n$. Μια βάση του \mathbb{R}^n είναι η $\{e_1 = (1, 0, \dots, 0), e_2 = (0, 1, 0, \dots, 0), \dots,$

$$e_n = (0, 0, \dots, 1)\}$$

καλείται συνήθως βάση $x = (x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n x_i e_i$

Συνήθως εσωτερικό γινόμενο

Ορισμός: Το συνήθως εσωτερικό γινόμενο είναι η απεικόνιση

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \quad (x, y) \mapsto \langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_n y_n$$

$$\left. \begin{array}{l} x = (x_1, \dots, x_n) \\ y = (y_1, \dots, y_n) \end{array} \right|$$

Ιδιότητες του εσωτερικού γινομένου

- $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$
- $\langle x+y, z \rangle = \langle x, z \rangle + \langle y, z \rangle$
- $\langle x, x \rangle \geq 0$ επιπλέον $\langle x, x \rangle = 0 \Leftrightarrow x = 0$

Μηκος διανύσματος: $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$

Ανεξάρτητα Cauchy-Swartz: $|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|$
η ισότητα ισχύει αν τα x & y είναι γρ. ανεξάρτητα.

Τριγωνική Ανεξάρτητα (Ανεξάρτητα Minkowski): $\|x+y\| \leq \|x\| + \|y\|$

Ιδιότητες μήκους:

$$\|x\| \geq 0, \|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$$

$$\|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$$

Καθета (ή ορθογώνια) διανύσματα.

Ορισμός: Τα διανύσματα x, y καλούνται καθета αν και μόνο αν $\langle x, y \rangle = 0$.

$$\underline{\text{πχ}} \langle e_i, e_j \rangle = \delta_{ij}$$

Μια βάση $\{u_1, \dots, u_n\}$ του \mathbb{R}^n καλείται ορθοκανονική αν και μόνο αν $\langle u_i, u_j \rangle = \delta_{ij}$.

Γωνία ή ηδενιτων διανυσματων

$x \neq 0, y \neq 0$ διανυσματα του \mathbb{R}^n . $\left| \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\| \|y\|} \right| \leq 1 \Rightarrow$ υπαρχει μοναδικό

$\theta \in [0, \pi]$ ωστε $\cos \theta = \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\| \|y\|}$. Ο αριθμος θ καλειται γωνια των

x, y .

$x \neq 0, y \neq 0, x, y$ καθετα $\Leftrightarrow \langle x, y \rangle = 0 \Leftrightarrow \theta = \frac{\pi}{2}$

Προσοχη λαθος! :

$$\left. \begin{array}{l} x \cdot y = 0 \\ x \neq 0, y \neq 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{array}{l} x = 0 \\ y = 0 \end{array} \quad \times$$

Ευκλειδεια αποσταση:

Ορισμος: Καλοουμε Ευκλειδεια αποσταση των συναρτησεων

$d: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow [0, +\infty)$

$$\left. \begin{array}{l} x = (x_1, \dots, x_n) \\ y = (y_1, \dots, y_n) \end{array} \right| d(x, y) = \|x - y\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2}$$

Ιδιότητες:

- $d(x, y) = d(y, x)$
- $d(x, y) \geq 0$ και $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$
- $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$

Ισομετρίες του \mathbb{R}^n

Ορισμός: Καλούμε ισομετρία του \mathbb{R}^n κάθε απεικόνιση $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ που πληροί την ιδιότητα:

$$d(T(x), T(y)) = d(x, y) \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$$

1) Παράλληλες μεταφορές του \mathbb{R}^n :

Ορισμός: Καλούμε παράλληλη μεταφορά κατά $u \in \mathbb{R}^n$ την απεικόνιση $T_u: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, $T_u(p) = p + u$

$$d(T_u(x), T_u(y)) = \|T_u(x) - T_u(y)\| = \|(x+u) - (y+u)\| = \|x-y\| = d(x, y)$$

$$T_u(0) = u$$

Η απεικόνιση T είναι γραμμική μόνο όταν $u=0$.

$$T_u \circ T_w = T_{u+w} = T_w \circ T_u \quad \forall x, w \in \mathbb{R}^n$$

Ειδικά:

$$T_u \circ T_{-u} = T_0 = Id = T_{-u} \circ T_u \Rightarrow \exists T^{-1} = T_{-u}$$

$T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ ισομετρία. Είναι η T 1-1?

$$T(x) = T(y) \Rightarrow d(T(x), T(y)) = 0 \Rightarrow d(x, y) = 0 \Rightarrow x = y$$

2) Μια γραμμική απεικόνιση $A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ καλείται ορθογώνιος μετασχηματισμός αν $\forall \langle Ax, Ay \rangle = \langle x, y \rangle \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$.

$$Ax = A(x)$$

$$\begin{aligned} d(Ax, Ay) &= \|Ax - Ay\| = \|A(x-y)\| = \sqrt{\langle A(x-y), A(x-y) \rangle} = \sqrt{\langle x-y, x-y \rangle} \\ &= \|x-y\| = d(x, y). \end{aligned}$$

Συμπερασμα: Κάθε ορθογώνιος μετασχηματισμός είναι ισομετρία του \mathbb{R}^n . Το αντίστροφο δεν ισχύει.

Συμβολισμός: $\text{Isom}(\mathbb{R}^n) =$ σύνολο των ισομετριών του \mathbb{R}^n

$O(n) =$ σύνολο των ορθογώνιων μετασχηματισμών του \mathbb{R}^n .

Παρατηρήσεις:

1) $T, S \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n) \Rightarrow T \circ S \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$

$$d(T \circ S(x), T \circ S(y)) = d(T(S(x)), T(S(y))) = d(S(x), S(y)) = d(x, y)$$

2) $\text{Id} \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$

3) $T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$ και $\exists T^{-1} \Rightarrow T^{-1} \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$

Απόδειξη:

$$d(T(x), T(y)) = d(\tilde{x}, \tilde{y}) \quad \forall \tilde{x}, \tilde{y} \in \mathbb{R}^n$$

$$\tilde{x} = T^{-1}(x), \quad \tilde{y} = T^{-1}(y)$$

$$d(x, y) = d(T^{-1}(x), T^{-1}(y)) \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$$

Θεώρημα: Κάθε ισομετρία $T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$ γράφεται ως εξής:
 $T = T_u \circ A$, όπου T_u παράλληλη μεταφορά και $A \in O(n)$.

Γεωμετρική Ισοτιμία

Ορισμός: Το σχήμα ζ (δηλ. $\zeta \subseteq \mathbb{R}^n$) καλείται γεωμετρική ισοτιμία του σχήματος $\tilde{\zeta}$ αν \forall υπάρχει $T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$ ώστε $T(\zeta) = \tilde{\zeta}$.

Παρατηρήσεις:

1) Κάθε ζ είναι γεωμετρικά ισοτιμικό με τον εαυτό του.

2) Αν ζ γεωμ. ισοτιμικό με $\tilde{\zeta} \Rightarrow \tilde{\zeta}$ ισοτιμικό με ζ

3) Αν ζ γεωμ. ισοτιμικό με $\zeta_1 \Rightarrow \exists T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n) : T(\zeta) = \zeta_1$

ή $\zeta_1 \sim \zeta_2$ με $\zeta_2 \Rightarrow \exists S \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n) : S(\zeta_1) = \zeta_2$

$$\left. \begin{array}{l} S \circ T(\zeta) = \zeta_2 \\ S \circ T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n) \end{array} \right\} \Rightarrow \zeta \text{ γεωμ. ισοτιμικό με } \zeta_2$$

Ισομετρία του \mathbb{R}^2

1) Παραλληλές μεταφορές

2) Ορθογώνιος μετασχηματισμός του \mathbb{R}^2 .

$$A: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \quad e_1 = (1, 0) \quad e_2 = (0, 1)$$

$$(a_{ij}) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \text{ πίνακας του } A \text{ ως προς } \{e_1, e_2\}.$$

Ο A είναι ορθογώνιος $\Leftrightarrow \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$ είναι ορθογώνιος.

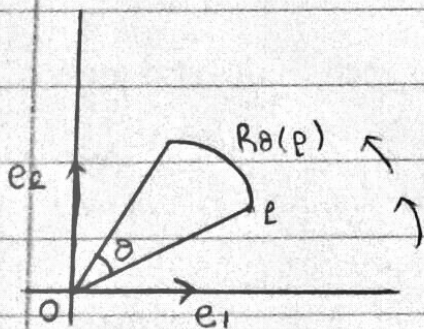
Κάθε 2×2 ορθογώνιος πίνακας είναι της μορφής:

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \quad \text{ή} \quad \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\hookrightarrow \det = +1$$

$$\hookrightarrow \det = -1$$

Στροφή κατά γωνία θ δηλαδή είναι ο πίνακας του γραμμικού μετασχηματισμού $R_\theta: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$.



Παρίστα γραμμικό μετασχηματισμό $R_\theta: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ο οποίος είναι καθορισμένος ως προς ευθεία ℓ που περνά από το $(0,0)$ και σχηματίζει γωνία $\theta/2$ με Ox .

