



**UNIVERSIDAD DE PANAMA
VICERRECTORIA DE INVESTIGACION Y POSTGRADO
PROGRAMA DE MAESTRIA EN MATEMATICA EDUCATIVA
FACULTAD DE CIENCIAS NATURALES, EXACTAS Y
TECNOLOGIA
CENTRO REGIONAL UNIVERSITARIO DE VERAGUAS**

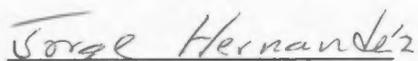
**DESARROLLO HISTORICO-PEDAGOGICO DEL CONCEPTO DE
COMPACIDAD**

YANINA DEL CARMEN RODRIGUEZ REYES

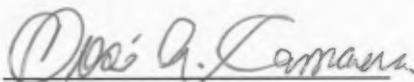
**TESIS PRESENTADA COMO UNO DE LOS REQUISITOS PARA
OPTAR AL GRADO DE MAESTRO EN CIENCIAS CON
ESPECIALIZACION EN MATEMATICA EDUCATIVA**

**PANAMA, REPUBLICA DE PANAMA
2018**

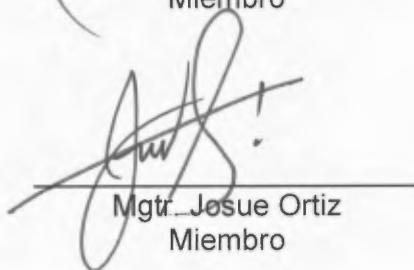
Aprobado por:



Dr. Jorge Hernández
Presidente



Mgtr. José Camarena
Miembro



Mgtr. Josue Ortiz
Miembro



Mgtr. Marta Pérez
Representante de la Vicerrectoría de Investigación y Postgrado

Fecha: 23 de febrero de 2018.

AGRADECIMIENTO

A Dios nuestro padre por darnos la oportunidad de vivir y de hacer realidad el sueño de cumplir una meta mas

Al **Dr Jorge Hernandez**, quien ademas de asesorarme me brindo su amistad a los **Magister Josue Ortiz y Temistocles Zeballos** en los cuales encuentre el apoyo suficiente para lograr muy felizmente la culminacion de este trabajo

A los demas profesores del programa de Maestria en Matematica Educativa por todos los conocimientos que me ofrecieron

Eternamente Agradecida

DEDICATORIA

Con mucho amor y respeto dedico este trabajo

A mis hijos **Yanina Yareli Yareli Yanina Temistocles** por ser el faro que guía mi deseo de superación

A mis padres **Pedro e Inocencia** quienes con sus esfuerzos y amor formaron en mí una persona con el deseo permanente de crecer profesionalmente

Asimismo a mis hermanas sobrinos y demás personas que con su apoyo me han ayudado a seguir adelante

Y muy especialmente a ti **Temy** porque fuiste el pilar el soporte del cual me apoye me diste las fuerzas la comprensión para finalizar con éxito este proyecto y cuando el camino se tornó un tanto difícil estabas ahí !

ÍNDICE GENERAL

Resumen	1
Introduccion	2
Capitulo I Evolucion del Concepto de Compacidad	
1 1 Origenes del concepto de Compacidad	5
1 2 Propiedades de los intervalos cerrados de numeros reales	6
1 2 1 Primera caracterizacion compacidad secuencial	7
1 2 2 Segunda caracterizacion cubrimientos abiertos	9
1 3 Espacios de funciones continuas	11
1 4 Soluciones a las ecuaciones diferenciales	15
1 5 Desarrollo de la definicion de Compacidad	16
1 5 1 Contribuciones de Rene Maurice Frechet	17
1 5 2 Contribuciones de Felix Hausdorff	22
1 5 3 Contribuciones de P S Alexandroff y P S Urysohn	23
1 5 4 Compacidad por cubrimientos abiertos vs compacidad punto limite	24
1 5 5 Contribuciones de Moore y Smith	28
1 5 6 Contribuciones de Cartan y Smith	33
Capitulo II La Compacidad en \mathbb{R}	
2 1 Conjuntos acotados	41
2 2 Conjuntos precompactos	44
2 3 Conjuntos separables	46
2 4 Conjuntos compactos	50
2 5 Conjuntos relativamente compactos	57

2.6 Completitud	67
Capítulo III El concepto de Compacidad en Espacios Métricos	
3.1 Espacios métricos compactos	75
3.2 Criterios de compacidad	76
3.3 Subconjuntos compactos	82
3.4 Compacidad y continuidad	84
3.5 Uniones e intersecciones de subconjuntos compactos	86
3.6 Compacidad de productos	88
3.7 Compacidad y puntos más cercanos	89
3.8 Compacidad local	91
3.9 Subconjuntos compactos de espacios de funciones	96
Bibliografía	100

RESUMEN

En esta investigación se describe la historia del concepto de compacidad iniciando con los problemas específicos que en la segunda mitad del siglo XIX motivaron la formulación del concepto de compacidad donde los aportes de matemáticos como Bolzano Weierstrass Heine Borel Frechet y Lebesgue jugaron un papel fundamental hasta la caracterización actual de compacidad en términos de redes y filtros aportada por matemáticos como Moore Smith Birkhoff Riesz y Cartan

Posteriormente se realiza un estudio minucioso de la compacidad en los números reales demostrando sus propiedades y las equivalencias de los diferentes criterios de compacidad para luego analizar la validez de estos resultados en \mathbb{R}

Finalmente se estudia el concepto de compacidad en los espacios métricos se analizan sus propiedades y se estudia la equivalencia entre diversos criterios de compacidad

ABSTRACT

This work describes the history of the concept of compactness starting with the specific problems that in the second half of the nineteenth century led to the formulation of the concept of compactness It covers the contributions of mathematicians such as Bolzano Weierstrass Heine Borel Frechet and Lebesgue up to the modern characterization of compactness in terms of nets and filters owed to mathematicians such as Moore Smith Birkhoff Riesz and Cartan After that a thorough study of the compactness in the real numbers is made demonstrating its properties and the equivalences of the different compactness criteria to then analyze the validity of these results in \mathbb{R} Finally the concept of compactness in metric spaces is studied its properties are examined and equivalent compactness criteria are verified

INTRODUCCION

La Matematica evoluciona y los cambios hacen mas claros los conceptos y estos se aplican en situaciones mas generales. La compacidad surgio en uno de los periodos mas productivos de la actividad matematica. En la segunda mitad del siglo XIX en Europa la matematica avanzada comenzo a tomar la forma que conocemos hoy gracias a los trabajos de Georg Ferdinand Ludwig Philipp Cantor. Se establece el principio de un estudio sistematico de la teoria de conjuntos y la topologia conjuntista. Ademàs muchos matematicos incluyendo Weierstrass, Hausdorff y Dedekind estaban preocupados por los fundamentos de la matematica y comenzaron a hacer muchas rigurosidades de las ideas que durante siglos habian sido dadas por sentadas. Mientras que algunos de los trabajos del siglo XIX se pueden remontar a las inquietudes matematicas de los antiguos griegos, el nivel de rigor y la abstraccion refleja una revolucion en el pensamiento matematico.

El concepto de compacidad en espacios metricos es una abstraccion de una propiedad muy importante que poseen ciertos subconjuntos de numeros reales: conjuntos cerrados y acotados en \mathbb{R} . Intuitivamente generaliza el concepto de subconjuntos finitos en conjuntos abstractos.

Nuestro proposito en esta investigacion es estudiar algunos problemas especificos que parecen haber motivado el concepto de compacidad y su desarrollo historico pedagogico. Tambien estudiamos la compacidad en los espacios metricos \mathbb{R} y en espacios metricos en general probando la equivalencia de diferentes criterios de compacidad.

CAPÍTULO I
EVOLUCIÓN DEL CONCEPTO DE
COMPACIDAD

I EVOLUCION DEL CONCEPTO DE COMPACIDAD

El proposito de este capitulo es describir el desarrollo historico del concepto de compacidad desde las primeras definiciones hasta las caracterizaciones utilizando redes y filtros y de esta forma poder aclarar algunos conceptos que algunos libros de textos tienden a dejar de lado como lo son cubrimiento abierto y compacidad secuencial. Supondremos conocida toda la teoria relacionada con un curso de calculo diferencial e integral las cuales facilitaran la comprension del presente trabajo.

1.1 ORIGENES DEL CONCEPTO DE COMPACIDAD

La compacidad surgio de uno de los periodos mas productivos de la actividad matematica. En la segunda mitad del siglo XIX en Europa las matematicas avanzadas comenzaron a tomar la forma que conocemos actualmente. En el fondo era el trabajo de G. Cantor se establece el principio de un estudio sistematico de la teoria de conjuntos y la topologia conjuntista. Ademas muchos matematicos incluyendo Weierstrass, Hausdorff y Dedekind estaban preocupados por los fundamentos de las matematicas y comenzaron a hacer muchas rigurosidades de las ideas que durante siglos habian sido dadas por sentido. Mientras que algunos de los trabajos del siglo XIX se pueden

remontar a las preocupaciones matemáticas de los antiguos griegos el nivel de rigor y la abstracción refleja una revolución en el pensamiento matemático

El estudio de las propiedades de los intervalos cerrados de números reales del espacio de las funciones continuas y las soluciones a las ecuaciones diferenciales parecen haber dado origen al concepto de compacidad

1.2 PROPIEDADES DE LOS INTERVALOS CERRADOS DE NÚMEROS REALES

En la segunda mitad del siglo XIX los matemáticos comenzaron realmente a entender y detallar las propiedades fundamentales de la recta real. Este trabajo condujo a dos caracterizaciones diferentes de la idea de compacidad

Una caracterización desarrollada principalmente por Bolzano y Weierstrass surgió a partir del estudio de las funciones definidas en las sucesiones de números reales

La otra caracterización surgida a partir del trabajo de Heine, Borel y Lebesgue se basa en las características topológicas tales como los cubrimientos de conjuntos por vecindades abiertas

Exploraremos estas dos caracterizaciones con más detalle

1 2 1 Primera Caracterizacion Compacidad Secuencial

El origen de la compacidad secuencial se remonta a un teorema demostrado rigurosamente por Weierstrass en 1877 que se refiere al comportamiento de las funciones continuas definidas sobre un intervalo cerrado intervalo acotado de la recta real

Frechet se refiere al siguiente teorema como un resultado de Weierstrass

Teorema 1 2 1 1 (Teorema de Weierstrass) Toda funcion continua en un intervalo limitado [equivalente actualmente a cerrado y acotado] alcanza al menos una vez a su maximo

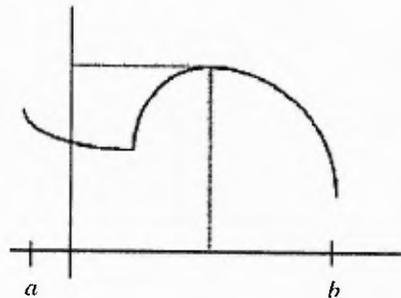


Figura 1 2 1 1 Una funcion continua en $[a b]$

Frechet quien definio compacidad secuencial en su tesis de 1906 dijo que su definicion vino de su deseo de generalizar este teorema a espacios abstractos El teorema de Weierstrass debe sus ideas esenciales a Bolzano quien en 1817

trabajando en relativo aislamiento político y matemático en Bohemia afirmo y demostro lo siguiente

Lema 1.2.1.1 (Lema de Bolzano) Si una propiedad M no se aplica a todos los valores de una cantidad variable x sino a todos aquellos que son mas pequeños que un cierto u siempre hay una cantidad U que es el mayor para aquellos de los cuales se puede afirmar que todos los x mas pequeños poseen la propiedad M

Este lema actualmente llamado la *propiedad de la menor cota superior para los numeros reales* (Axioma del Supremo) fue un gran avance en la conceptualizacion de los numeros reales. La prueba de este lema proporciono el primer reporte real del proceso de limite y se utilizo para probar lo que ahora llamamos el Teorema del Valor Intermedio

Teorema 1.2.1.2 (Teorema de Valor Intermedio) Si f es continua en $[a, b]$ con $f(a) < 0$ y $f(b) > 0$ entonces para algun x entre a y b $f(x)$ sera exactamente 0

La idea detras de demostracion del Lema de Bolzano fue usar biseccion de intervalo. Este proceso iterativo fue esencialmente el mismo proceso utilizado en la prueba del Teorema de Valor Maximo de Weierstrass. En particular el Lema de Bolzano admite el Teorema de Weierstrass para demostrar que todo

conjunto infinito acotado de números reales tiene un punto límite. Es esta propiedad la que Frechet utiliza cuando generaliza el Teorema de Weierstrass a espacios abstractos. Actualmente conocemos esta propiedad como la Propiedad de Bolzano Weierstrass o compacidad por punto límite.

1 2 2 Segunda Caracterización Cubrimientos Abiertos

Mientras Bolzano y Weierstrass estaban tratando de caracterizar las propiedades de la recta real en términos de sucesiones, otros matemáticos como Borel y Lebesgue estaban tratando de caracterizar en términos de cubrimientos abiertos.

Borel demostró el siguiente Lema en su tesis de 1894:

Lema 1 2 2 1 (Borel) Si en una línea (intervalo acotado) se tiene una familia infinita de subintervalos tales que cada punto de la línea es interior al menos a uno de los intervalos, entonces es posible determinar efectivamente una subfamilia finita de intervalos de esta familia que tiene la misma propiedad, es decir, cada punto de la línea es interior a por lo menos uno de ellos.

Resulta que el enfoque de Borel fue similar al enfoque de Heine utilizado en 1872 para demostrar el Teorema que una función continua en un intervalo cerrado era uniformemente continua.

Este Teorema fue demostrado por primera vez por Dirichlet en sus conferencias de 1852 con un uso más explícito de cubrimientos y subcubrimientos que en el Teorema de Heine. Sin embargo, las notas de Dirichlet no se publicaron hasta 1904, lo que podría explicar el por qué no reconocerle su versión generalizada del Lema de Borel (que ahora se conoce como el Teorema de Borel). La razón por la que el nombre de Heine se une con el Teorema es que Schönflies, un estudiante de Weierstrass, se dio cuenta de la conexión entre la obra de Heine y de Borel. El Teorema generalizado que comúnmente se llama Teorema de Heine-Borel con el lenguaje y notación moderna es el siguiente:

Teorema 1.2.2.1 (Teorema de Heine-Borel) Un subconjunto de \mathbb{R} es compacto si y solo si es cerrado y acotado.

Mientras que Heine se acredita con un Teorema que no probó, parece que la historia pasó por alto los aportes de P. Cousin, quien en 1895 generalizó el lema de Borel a cubrimientos arbitrarios.

Lema 1.2.2.2 (Cousin) En el plano YOX (\mathbb{R}^2) sea S un área acotada conexa por un contorno cerrado simple o complejo (cerrado y acotado). Supongamos que en cada punto de S o de su perímetro hay un círculo de radio distinto de cero, teniendo este punto como su centro. Entonces siempre es posible subdividir S en regiones finitas en número y suficientemente pequeñas para

que cada una de ellas este enteramente dentro de un circulo correspondiente a un punto elegido adecuadamente en S o en su perimetro

En otras palabras si para cada punto de una region cerrada acotada corresponde una vecindad finita entonces la region se puede dividir en un numero finito de subregiones de tal manera que cada subregion esta contenida en un circulo que tiene su centro en la subregion El Lema de Cousin (a veces conocido como el Teorema de Cousin) se atribuye generalmente a Lebesgue que se decia que era consciente del resultado en 1898 y quien publico su prueba en 1904 El Lema de Lebesgue se considera a si mismo como una consecuencia importante de compacidad

Si bien existe cierto debate acerca de quien era realmente responsable de las ideas y las pruebas la idea de que cualquier subconjunto cerrado acotado de \mathbb{R} tiene la propiedad de cubrimiento abierto (a veces se llama la propiedad de Borel Lebesgue) fue conocido cuando Frechet definio por primera vez compacidad formalmente

1.3 ESPACIOS DE FUNCIONES CONTINUAS

Otras de las razones que originaron la nocion de compacidad fue el estudio de los espacios abstractos por ejemplo el espacio de funciones continuas $C([a, b])$

En $[a, b]$ los puntos son números reales mientras que en $C([a, b])$ los puntos son funciones. Las propiedades de $[a, b]$ por sí solas no podrían haber sido vistas como importantes para generalizar si no fuera el caso de que estas propiedades pudieran ser de importancia en los espacios más abstractos. Sin embargo resulta que los espacios de dimensión infinita (como $C([a, b])$) no se comportan tan bien como los espacios de dimensión finita (como \mathbb{R}). Por ejemplo los subconjuntos cerrados y acotados de funciones reales continuas no tienen necesariamente la propiedad de Bolzano-Weierstrass o la propiedad de cubrimientos abiertos. Los aportes en esta área fueron realizados por Arzela y Ascoli en las últimas décadas del siglo XIX.

El siguiente ejemplo ilustra que un subconjunto cerrado y acotado de funciones reales continuas no es en nuestro lenguaje moderno secuencialmente compacto.

Ejemplo 1.3.1 Consideremos el conjunto B de las funciones continuas f definidas en $[0, 1]$ con $\|f\| \leq 1$ (Esta es la bola unitaria cerrada en $C([a, b])$ y $\|\cdot\|$ es la norma del supremo)

Probaremos que existe una sucesión en B que no tiene una subsucesión convergente.

Demostracion Sea $f(x) = x$ Esta sucesion pertenece a B pero no podemos encontrar una subsucesion que converja uniformemente a una funcion en $C([a, b])$

Supongamos lo contrario que existe una funcion f tal

$$\lim_{k \rightarrow \infty} f_k(x) = f(x)$$

lo que implicaria que

$$f(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 1 \\ 1 & \text{si } x = 1 \end{cases}$$

Como f es una funcion discontinua f no pertenece a $C([a, b])$ Por lo tanto la sucesion $f_k(x)$ no tiene ninguna subsucesion uniformemente convergente

La dificultad en el ejemplo anterior viene de como convergen las funciones Si la convergencia significa convergencia puntual entonces tenemos un comportamiento diferente al de sucesiones en la bola unidad cerrada de \mathbb{R}

Con el fin de subsanar este problema Ascoli introdujo la nocion de equicontinuidad Un conjunto E es equicontinuo si y solo si para todo $\varepsilon > 0$ existe un $\delta > 0$ tal que $|s - t| < \delta$ y $f \in E$ implica que $|f(s) - f(t)| < \varepsilon$

El Teorema de Arzela Ascoli en lenguaje moderno establece lo siguiente

Teorema 1.3.1 (Teorema de Arzela -Ascoli) Cualquier sucesión acotada y equicontinua en $C([a, b])$ tiene una subsucesión uniformemente convergente

Usando la terminología moderna podemos establecer una consecuencia de este teorema análogo al Teorema de Heine Borel

Teorema 1.3.2 Un subconjunto de $C([a, b])$ es compacto si y solo si es cerrado, acotado y equicontinuo

Ascoli demostró la condición suficiente $[\Rightarrow]$ en 1884 y Arzela la condición necesaria $[\Leftarrow]$ en 1889. Posteriormente en 1894 Arzela presenta una prueba más clara. Esta generalización del Teorema de Bolzano Weierstrass a pesar de que no expresa en términos de compacidad fue aparentemente bien conocida después de 1880. Además Hilbert parece haber descubierto esta propiedad de compacidad de forma independiente y lo publicó en 1900. No está claro si Arzela y Ascoli eran conscientes de cómo su trabajo se relacionaba con la compacidad pero sus trabajos influyeron en los realizados posteriormente por Fréchet.

1.4 SOLUCIONES A LAS ECUACIONES DIFERENCIALES

Otros estudios que dieron origen al concepto de compacidad fue el deseo de encontrar soluciones a las ecuaciones diferenciales. Peano, un contemporáneo de Arzela y Ascoli, y además italianos los tres, se dio cuenta de que el Teorema de Arzela-Ascoli podría ser útil para demostrar la existencia de soluciones de ecuaciones diferenciales. Busco soluciones haciendo una sucesión de aproximaciones. Luego utilizo lo que ahora llamamos compacidad para demostrar que había una subsucesión que converge uniformemente a un límite que viene siendo la solución a la ecuación diferencial. Con ese objetivo Peano demostró el siguiente teorema en 1890:

Teorema 1.4.1 (Peano) Supongamos que tenemos un sistema de ecuaciones diferenciales en forma normal

$$\frac{dx_1}{dt} = \varphi_1(t, x_1, \dots, x_n)$$

$$\frac{dx_n}{dt} = \varphi_n(t, x_1, \dots, x_n)$$

donde las funciones $\varphi_1, \dots, \varphi_n$ son continuas en una vecindad de (b, a_1, \dots, a_n)

Entonces existe un intervalo (b, b) y n funciones de t de este intervalo

x_1, \dots, x_n que satisfacen nuestro sistema de ecuaciones y evaluando a a_1, \dots, a_n

respectivamente en $t = b$

Aunque no está claro si Frechet estaba al tanto de esta aplicación las aplicaciones para la noción de compacidad al parecer se conocen antes de que se definiera formalmente compacidad

1.5 DESARROLLO DE LA DEFINICION

A continuación vamos a indagar sobre el desarrollo de las dos nociones centrales de compacidad que hemos discutidos anteriormente las derivadas de las sucesiones y los cubrimientos abiertos de números reales. Nuevamente es útil saber algo sobre el clima de la comunidad matemática en el momento de estos acontecimientos históricos. Nos centraremos en las contribuciones de solo unas pocas personas pero en realidad había una gran comunidad de matemáticos quienes estaban desarrollando las ideas que ahora son las bases para el análisis y la topología. Muchos de estos matemáticos estaban en estrecho contacto unos con otros por lo que es difícil separar sus contribuciones. Entre ellos en Francia fueron Hadamard, Lebesgue y Frechet en Rusia Alexandroff y Urysohn en Alemania Hausdorff, Hilbert, Schönflies y Cantor en Hungría F. Riesz en los Países Bajos Brouwer en Austria Vietoris y en los Estados Unidos Chittenden, Hedrick y Moore.

Vamos a empezar con el trabajo de Frechet quien acuñó el término compacto y dio las definiciones de lo que hoy conocemos como la compacidad secuencial y numerable. A continuación vamos a discutir brevemente las contribuciones

de Alexandroff y Urysohn quienes desarrollaron y establecieron lo que ahora llamamos compacidad por cubrimientos abiertos o simplemente compacidad. Vamos a demostrar por que la compacidad por cubrimientos abiertos y la compacidad secuencial no son equivalentes en espacios topologicos abstractos. Lo cual dio origen para una formulacion de compacidad en terminos de redes y filtros que es analoga a la compacidad secuencial.

1.5.1 Contribuciones de Rene Maurice Frechet

Mientras Frechet fue influenciado por muchos contemporaneos y predecesores parece que merece el credito como el padre de la compacidad. Fue Frechet quien dio el nombre al concepto en un documento que conduce a su tesis doctoral de 1906. Frechet tambien define por primera vez espacios metricos aunque no usando ese termino y de hecho incursiona en el analisis funcional proporcionando asi un contexto para el cual la importancia de la compacidad se hizo indiscutible.

Frechet fue un matematico de grandes ideas. El preferia las definiciones que tenian una sensacion intuitiva en lugar de poder analitico. Enmarcado en esta preferencia define una nocion de compacidad introduce por primera vez una definicion de lo que ahora llamamos compacidad numerable utilizando intersecciones encajadas antes de introducir una caracterizacion utilizando punto limite.

En su tesis Frechet considero tres tipos de espacios que llamo L -clases V -clases y E -clases. Los espacios L -clases eran los mas generales en ellos define el concepto de compacidad secuencial. Los espacios E -clases que ahora llamamos espacios metricos y los espacios V -clases un espacio metrico con una version debil de la desigualdad triangular eran menos general pero mas faciles de trabajar. El objetivo fue definir la compacidad en los espacios L -clases pero esto resulto infructuosa debido a que la compacidad secuencial no tenia todas las propiedades necesarias para generalizar a los espacios topologicos abstractos. Frechet se centro en cambio en los espacios V -clases y E -clases en los que las nociones de compacidad de hoy en dia y compacidad secuencial o punto limite eran equivalentes. La siguiente definicion de compacidad fue dada para los espacios E -clases

Definicion 1.5.1.1 Un conjunto E se llama compacto si siempre que E es una sucesion de subconjuntos cerrados no vacios de E tal que E_{n+1} es un subconjunto de E_n para todo n entonces existe al menos un elemento que pertenece a todos los E_n .

La naturaleza exacta de la intuicion de Frechet para esta definicion no esta clara pero puede haber dos caracteristicas de los conjuntos compactos que queria capturar

La primera es un sentido de acotación. La propiedad de intersección encajada permite excluir fácilmente conjuntos que tienen colas que se van al infinito. Veamos el siguiente ejemplo.

Ejemplo 1.5.1.1 Probar que \mathbb{R} no es compacto.

Demostración. Sea $E = [n, \infty)$. Cada E es cerrado ya que contiene el punto n y claramente $E_{n+1} \subset E$. Sin embargo, la intersección infinita de estos intervalos es vacía, por lo tanto \mathbb{R} no es compacto.

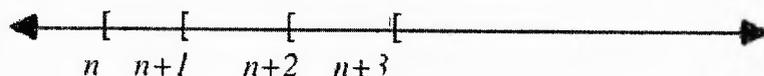


Figura 1.5.1.1 Colas encajadas.

La segunda característica de la definición de intersección encajada nos permite ver rápidamente que los conjuntos que tienen agujeros no son compactos.

Ejemplo 1.5.1.2 Note que $X = [a, b]$ es compacto y $Y = [a, b) \cup (b, c]$ no es compacto. Para convencerse de la segunda afirmación, considere $E = [a, b) \cup (b, c]$ donde $a_{n+1} > a$, $a \rightarrow b$, $c_{n+1} < c$ y $c \rightarrow b$. Estos conjuntos

Definición 1 5 1 2 Diremos que un conjunto es compacto si contiene solo un número finito de puntos o si cada uno de sus subconjuntos infinitos da lugar al menos a un punto límite

Como Frechet no requería que un conjunto compacto fuese cerrado definió la noción de un *conjunto extremo* que está más cerca de nuestra moderna noción de compacidad

Definición 1 5 1 3 Un conjunto que es a la vez cerrado y compacto es un conjunto extremo

Frechet también incluye una nota que refleja la intuición de esta definición. Dentro de la teoría de conjuntos abstractos los conjuntos extremos juegan un papel semejante al de los intervalos en la teoría de los subconjuntos de la recta real. Podríamos no saber exactamente por qué Frechet eligió la palabra compacto pero su elección del término no fue popular entre todos los matemáticos. Por ejemplo, Schönflies sugirió que lo que Frechet llamó compacto se llamara algo así como *luckenlos* (sin vacíos más cerca de la noción moderna de completitud) o *abschliessbar* (que se puede cerrar) lo que sugiere que la intuición detrás del término no fue plenamente compartida en ese momento. A pesar de toda la preocupación inicial de Frechet por las definiciones intuitivas y la elección de la terminología al final de su vida no podía recordar por qué eligió el término compacidad.

Así que incluso durante la vida del matemático que dio el nombre al concepto la intuición original detrás del concepto se perdió un poco y la definición intuitiva de Frechet de intersección encajada fue suplantado por nociones menos intuitivas pero más poderosas de compacidad punto límite compacidad secuencial y compacidad por cubrimientos abiertos

1 5 2 Contribuciones de Felix Hausdorff

Uno de los obstáculos para definir compacidad tal como la conocemos en la actualidad fue presentarla de una manera que funcionara para los espacios topológicos en general Este fue un problema para Frechet y al final tuvo que restringir su definición a los espacios V -clases y E -clases dejando abierta la cuestión de la definición de compacidad para los espacios L -clases el predecesor de lo que ahora llamamos espacios topológicos abstractos

A principios del siglo XX el trabajo de Hausdorff revolucionó el área de la topología proporcionando definiciones que ahora son estándar en este campo de la Matemática

Por ejemplo en 1914 introdujo lo que ahora llamamos espacios de Hausdorff en los que puntos distintos tienen vecindades disjuntas En su libro Grundzüge der Mengenlehre 1914 definió un conjunto E como compacto si cada subconjunto infinito de E tiene un punto límite en E donde el punto límite en

este contexto significa que cada vecindad del punto contiene un número infinito de elementos de E

La noción de Compacidad de Hausdorff que llamaríamos compacidad por punto límite y que es equivalente a la compacidad numerable para los espacios de Hausdorff siguió siendo la noción estándar de compacidad en todo el desarrollo de la topología de punto conjuntista en la década de 1920

1.5.3 Contribuciones de P. S. Alexandroff y P. S. Urysohn

Mientras Fréchet fue el primero en definir formalmente compacidad sus contemporáneos en Rusia Alexandroff y Urysohn parecen ser los primeros en establecer su forma más general en el contexto de los espacios topológicos abstractos. Es quizás por esta razón que a los dos rusos se le acredita a menudo con la definición de la noción de compacidad.

En un artículo publicado en 1923 de Alexandroff y Urysohn aparece el concepto de compacidad por cubrimientos abiertos: la propiedad de que cada cubrimiento abierto tiene un subcubrimiento finito como una de las tres propiedades equivalentes que un conjunto podría tener para ser llamado compacto (en su lenguaje bcompacto). Las otras dos propiedades fueron que todos los conjuntos infinitos tienen un punto de acumulación y que las intersecciones encajadas son no vacías. Alexandroff y Urysohn señalan que estas tres

propiedades ya eran conocidas aunque el concepto no habia sido nombrado Alexandroff afirmo que la caracterizacion punto de acumulacion era mas importante al principio debido al predominio de la propiedad de Bolzano Weierstrass pero despues de algunos años se hizo evidente que la propiedad de los cubrimientos abiertos fue mas fructifera Hoy en dia es comun dar la propiedad de los cubrimientos abiertos como la definicion y demostrar la equivalencia de una o ambas de las otras dos propiedades como teoremas Aunque es mas abstracto y tal vez menos intuitiva que las otras caracterizaciones la propiedad de cubrimiento abierto pone de manifiesto con mayor claridad que las demas la analogia entre lo compacto y lo finito

Alexandroff y Urysohn estuvieron en estrecho contacto con Frechet durante el tiempo que desarrollaron su trabajo en espacios topologicos compactos Aunque Alexandroff y Urysohn obtuvieron el credito de la definicion de compacidad por cubrimientos abiertos Frechet no desconocia la posibilidad de utilizar vecindades para caracterizar la compacidad una idea sugerida por su asesor Hadamard en 1905 La primera definicion que proporciono Frechet en terminos de las intersecciones encajadas es el dual de \mathcal{K} y por lo tanto logicamente equivalente a compacidad numerable por cubrimientos abiertos

1 5 4 Compacidad por cubrimientos abiertos vs Compacidad punto limite

Aunque Frechet pudo haberse motivado originalmente para definir compacidad

de los espacios topológicos abstractos de hecho se limitó a los espacios métricos su enfoque de mirar las sucesiones y los límites no era tan general como el enfoque del uso de cubrimientos abiertos lo que resultó en lo que hoy consideramos como la definición correcta de compacidad

Veamos unos ejemplos que ilustran por qué la compacidad secuencial y la compacidad por cubrimientos abiertos no son equivalentes. Vamos a utilizar el concepto de la propiedad de la menor cota superior es decir que cualquier conjunto no vacío que contiene una cota superior tiene necesariamente una cota superior menor (mínima)

Ejemplo 1541 (Secuencialmente Compacto no implica Compacto)

Consideremos $S_\Omega = \{\alpha \mid \alpha \text{ es un número ordinal y } \alpha < \Omega\}$ con la topología de orden donde Ω es el primer número ordinal no contable. El primer ordinal infinito ω es el primer ordinal después de agotados los números naturales. El primer ordinal no contable Ω es el ordinal después de agotados los ordinales contables.

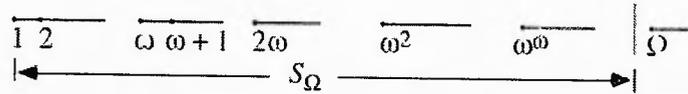


Figura 1 5 4 1 Representacion de S_Ω

Sabemos que todos los subconjuntos cerrados de conjuntos compactos son compactos (y todos los conjuntos compactos son cerrados)

Así S_Ω no es compacto ya que no es cerrado en el conjunto compacto $S_\Omega \cup \{\Omega\}$. Sin embargo resulta que S_Ω es compacto por punto límite. Para ver por que esto es cierto vamos a utilizar el hecho de que cualquier subconjunto contable de S_Ω tiene una cota superior en S_Ω . Si tomamos cualquier subconjunto infinito de S_Ω que tiene un subconjunto infinito contable que llamaremos X . Como X es contable tiene una cota superior vamos a llamarla b en S_Ω . Sin embargo el intervalo $[1, b]$ es compacto ya que S_Ω tiene la propiedad de la menor cota superior. Así que debe haber un punto en $[1, b]$ que es un punto límite de X y cualquier conjunto que lo contenga. Por lo tanto S_Ω es compacto por punto límite. En esencia el mismo argumento demuestra que cualquier sucesión en S_Ω debe tener una subsucesión convergente en S_Ω .

Así S_Ω es secuencialmente compacto

Del mismo modo que podemos tener un espacio que es compacto pero no secuencialmente compacto tambien podemos tener un espacio que es secuencialmente compacto pero no es compacto

Ejemplo 1 5 4 2 (Compacto no implica Secuencialmente Compacto)

Considere el conjunto de todas las funciones del intervalo $[0, 1]$ en si mismo con la topologia de convergencia puntual. Esto puede considerarse como el producto infinito $[0, 1]^{[0, 1]}$ con la topologia producto que es compacto por el Teorema de Tychonoff. Sin embargo si $f_n(x)$ es el enesimo digito en la expansion decimal de base 2 de x . Entonces usando la expansion que termina en ceros si x es un racional diadica es decir $x = \frac{a}{b^2}$ $a \in \mathbb{Z}$ $b \in \mathbb{N}$ la sucesion f que es una sucesion en el conjunto de todas las funciones de $[0, 1]$ en si mismo no tiene subsucesion que converja puntualmente. Tiene subredes convergentes un concepto que se define mas adelante pero no tiene subsucesiones convergentes propias.

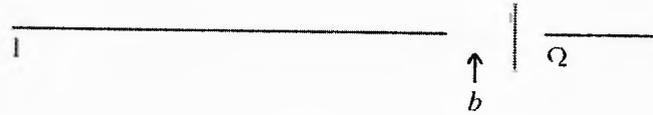


Figura 1 5 4 2 Ilustracion de b en S_Ω

1 5 5 Contribuciones de Moore y Smith

Hasta este momento hemos visto que las dos propiedades importantes de compacidad las derivadas de la propiedad de Bolzano Weierstrass (compacidad secuencial) y la propiedad de Borel Lebesgue (compacidad por cubrimientos abiertos) no son equivalentes en espacios topologicos abstractos La Compacidad por cubrimientos abiertos es mas general y de mayor aplicabilidad y por estas razones es actualmente el concepto al que se refiere el termino compacidad Sin embargo es posible definir la compacidad por cubrimientos abiertos de una manera que es analoga a la compacidad secuencial utilizando las nociones de redes y filtros Estos dos conceptos son muy diferentes en la superficie pero dan lugar a la misma nocion de convergencia en espacios topologicos abstractos

La teoria de redes fue desarrollada por E H Moore y su alumno H L Smith y publicado en 1922 No esta claro si Moore y Smith sabian que las redes podrian ser utilizadas para definir la compacidad Esta conexion se le atribuye generalmente a Garrett Birkhoff que aplica la teoria de Moore Smith a los espacios topologicos generales Sin embargo en los estudios en el que Moore

y Smith introducen el concepto de redes también generalizan algunos de los resultados de compacidad de Frechet

Seguidamente expresaremos la noción de compacidad en términos de redes y vamos a utilizar el conjunto S_Ω para motivar e ilustrar la compacidad utilizando redes

El problema en el conjunto S_Ω es que mientras Ω es un punto límite de S_Ω (Cualquier vecindad de Ω contiene puntos de S_Ω) ninguna sucesión en S_Ω converge a Ω . Si nos limitamos a tomar un número contable de elementos de la sucesión nunca alcanzaremos a Ω . Las redes proporcionan una forma de evitar este problema al permitirnos tener algo así como sucesiones no contables. En nuestra discusión de sobre redes y filtros consideraremos solo los espacios topológicos en los que se define la noción de vecindad

Para ver como las redes son una generalización de las sucesiones es útil pensar en sucesiones como funciones en los números naturales

Definición 1.5.5.1 Una sucesión (denotada por $\{x\}_\mathbb{N} = \{x_1, x_2, x_3, \dots\}$) es una función que asigna a cada elemento n de los números naturales \mathbb{N} un valor funcional x_n en un conjunto X .

Nos gustaría reemplazar \mathbb{N} con un conjunto que tenga la posibilidad de ser no contable pero que tenga un orden similar a \mathbb{N} . En otras palabras queremos

establecer condiciones para una relacion de orden en un conjunto generico que sistematice la forma en que se ordenan los numeros naturales $>$. Vamos a llamar a esta relacion \succ para sugerir la conexion a $>$ y diremos que esta relacion dirige un conjunto dado

Definicion 1 5 5 2 Un conjunto no vacio D con la relacion \succ se llama dirigido si y solo si

(i) Si $d_1, d_2, d_3 \in D$ tales que $d_1 \succ d_2$ y $d_2 \succ d_3$ entonces $d_1 \succ d_3$

(ii) Si $d_1, d_2 \in D$ entonces existe $d_3 \in D$ tal que $d_3 \succ d_1$ y $d_3 \succ d_2$

Observacion La definicion de una red es simplemente la definicion de una sucesion con \mathbb{N} sustituido por la nocion de un conjunto dirigido. A partir de ahora D representara a un conjunto dirigido con la relacion \succ como se definio anteriormente

Definicion 1 5 5 3 Una red (denotada $\{x_d\}_{d \in D}$ o simplemente $\{x_d\}$) es una funcion que asigna a cada elemento d de un conjunto dirigido D un valor funcional x_d en un conjunto X

Dado que ya conocemos que es una red podemos indicar lo que significa que converja. Como era de esperar podemos derivar las definiciones de red convergente y punto limite tomando las definiciones que involucran sucesiones y simplemente reemplazar \mathbb{N} y $>$ por D y \succ respectivamente

Definición 1 5 5 4 Una red $\{x_d\}$ converge a $a \in X$ (denotado $\{x_d\} \rightarrow a$) si y solo si para cada vecindad U de a existe un índice $d_0 \in D$ tal que si $d \succ d_0$ entonces $x_d \in U$ es decir si la red esta eventualmente en cada vecindad de a

Definición 1 5 5 5 Un punto a es un *punto limite* de $\{x_d\}$ si para cada vecindad U de a y cada $d_0 \in D$ existe un $d \succ d_0$ tal que $x_d \in U$

Para establecer el concepto de compacidad en terminos de redes tambien necesitamos el concepto de subred el analogo de subsucesion Parte de la definicion de subsucesion se generaliza facilmente pero la otra parte nos obliga a pensar en subsucesiones de una manera ligeramente diferente de lo que estamos acostumbrados La primera propiedad de la definicion de subsucesion es que cada elemento de la subsucesion puede ser identificado con un elemento de la sucesion Esta propiedad se generaliza a continuacion en (1) La segunda propiedad de la definicion requiere que la subsucesion sea ordenada de forma similar como la subsucesion Por lo general se requiere que los indices de la subsucesion al igual que los indices de la sucesion sean estrictamente crecientes En otras palabras para una subsucesion $\{x_{n_k}\}$ de una sucesion $\{x\}$ los n_k son numeros enteros positivos tales que $n_1 < n_2 < n_3$ Pero la caracteristica de esta condicion que resulta ser

importante es simplemente el hecho de que cuando $k \rightarrow \infty$ también lo hacen los n_k . Esta propiedad se generaliza a continuación en (ii)

Definición 1.5.5.6 Una subred de una red $\{x_d\}_{d \in D}$ es una red $\{y_b\}_{b \in B}$ donde B es un conjunto dirigido y existe una función $\varphi: B \rightarrow D$ tal que

$$(i) \quad y_b = x_{\varphi(b)} \quad \text{y}$$

$$(ii) \quad \forall d \in D \exists b_0 \in B \text{ tal que si } b \succ b_0 \text{ entonces } \varphi(b) \succ d$$

Ahora estamos listos para caracterizar compacidad en términos de redes

Teorema 1.5.5.1 Un espacio topológico X es compacto si y solo si se satisface cualquiera de las dos condiciones siguientes

(i) Toda red de puntos de X tiene un punto límite en X o

(ii) Toda red de puntos de X tiene una subred convergente en X

Observación Estas definiciones son precisamente las mismas que compacidad por punto límite y compacidad secuencial para espacios métricos con el término red sustituido por sucesión

Aplicando estas definiciones al conjunto S_Ω considerado en el Ejemplo 1.5.4.1 podemos mostrar por qué S_Ω no es compacto. Si tomamos una red $\{x_d\}$ de elementos de S_Ω ya no es el caso que necesariamente habrá un límite en S_Ω .

En particular sea $D = S_\Omega$ y $x_d = d$. Entonces $\{x_d\}$ converge a Ω que no está en S_Ω .

Por lo tanto ninguna subred de $\{x_d\}$ convergerá a un punto en S_Ω .

1.5.6 Contribuciones de Cartan y Smith

Las redes no son la única forma de generalizar las sucesiones.

Otra generalización de sucesiones es un filtro, definido por H. Cartan en 1937. Aunque son diferentes de una red, tanto las redes como los filtros dan lugar a la misma noción de convergencia en espacios topológicos. Es decir, en espacios topológicos abstractos, redes y filtros son esencialmente lo mismo. No obstante, algunos matemáticos encuentran las redes intuitivamente más atractivas y útiles, mientras que otros prefieren los filtros.

La idea detrás de los filtros fue prefigurada por F. Riesz en 1907 cuando proporcionó axiomas para la topología basada en los puntos límite en lugar de una métrica.

A pesar de que sus axiomas topológicos no son equivalentes a los estándar que utilizamos en la actualidad y su trabajo no resultó en una línea de investigación fructífera, Riesz define un concepto llamado ideal, que es esencialmente lo mismo que lo que ahora llamamos un ultrafiltro. Smith descubrió de forma

independiente los filtros como un intento de explicar lo que faltaba en la teoría de redes que el y Moore propusieron

Después de nuestro tratamiento de las redes ahora vamos a definir las nociones que necesitamos para establecer la compacidad en términos de filtros y luego aplicar nuestro resultado de compacidad para mostrar que S_Ω no es compacto. Al igual que con las redes podemos ver la convergencia de las sucesiones para motivar la idea de la convergencia de los filtros. Sin embargo mientras que con las redes la atención se centra en el conjunto de índices con los filtros la atención se centra en las vecindades.

Definición 1.5.6.1 Sea X un conjunto. Un conjunto Φ de subconjuntos de X se llama un filtro si y solo si

- (i) $\emptyset \notin \Phi$
- (ii) $A_1 \subset A_2 \subset X$ y $A_1 \in \Phi \Rightarrow A_2 \in \Phi$ y
- (iii) $A_1, A_2 \in \Phi \Rightarrow A_1 \cap A_2 \in \Phi$

Al igual que con las redes debemos definir lo que significa que un filtro converja.

Definición 1.5.6.2 Un filtro Φ converge a $a \in A$ (denotado $\Phi \rightarrow a$) si y solo si cada vecindad de a es un miembro de Φ .

Hay una forma natural para asociar un filtro con cualquier sucesion Si x_1, x_2, x_3, \dots es una sucesion en X podemos asociar con esta sucesion a un filtro Φ en X tal que $\forall a \in X \{x_i\} \rightarrow a$ si y solo si $\Phi \rightarrow a$. En particular sea $\Phi = \{A \subset X \mid \exists k_A \text{ tal que } \forall i \geq k_A, x_i \in A\}$. Asi las colas de la sucesion estan contenidas en las vecindades que son miembros del filtro. La condicion de que cada vecindad de a esta en un filtro es entonces equivalente a la condicion de que la sucesion esta eventualmente en cualquier vecindad de a .

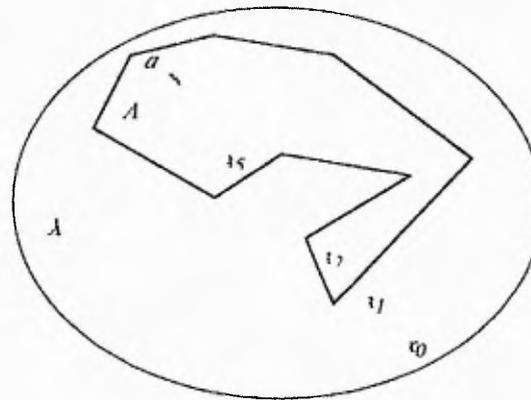


Figura 1.5.6.1 Miembro de un filtro con $k_A = 5$

Para poder alcanzar nuestro objetivo de definir compacidad en terminos de filtros necesitamos de otro concepto que es el de ultrafiltro

Definicion 1.5.6.3 Un filtro en X es un ultrafiltro si y solo si ningun filtro en X lo contiene propiamente

Observacion La noción de ultrafiltro no es exactamente analoga a la de subsucesion pero en la formulacion de la compacidad sirve para el mismo proposito

Teorema 1 5 6 1 Un espacio topologico es compacto si y solo si cada ultrafiltro en X converge a un punto en X

Ahora podemos volver a nuestro ejemplo y tener una idea en terminos de filtros de por que S_Ω no es compacto Necesitamos demostrar que hay un ultrafiltro en S_Ω que no converge Consideremos todas las vecindades de Ω en $S_\Omega \cup \Omega$

Sea $\Phi = \{A \subset S_\Omega \exists \alpha \in S_\Omega \text{ tal que } \forall \beta \geq \alpha \beta \in A\}$

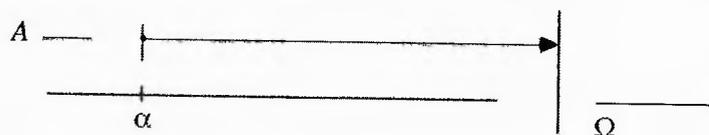


Figura 1 5 6 2 Miembro de un filtro en S_Ω

Esto claramente satisface la definicion de un filtro Sea Ψ cualquier ultrafiltro que contiene a Φ Afirmamos que Ψ no converge en S_Ω Supongamos que si converge Digamos que $\Psi \rightarrow b$ Ahora tomemos algun $\alpha > b$ con $\alpha \in S_\Omega$ Entonces $A^+ = \{\beta \beta \geq \alpha\} \in \Psi$ como $A^+ \in \Phi \subseteq \Psi$ Tambien tenemos

$A^- = \{\beta : \beta < \alpha\} \in \Psi$. Como A^- es una vecindad abierta de b (y afirmamos que Ψ converge a b).

Pero $A^+ \cap A^- = \emptyset$, lo cual viola la definición de un filtro, por lo que nuestra hipótesis nos lleva a una contradicción.

Por lo tanto, Ψ no debe converger, y por lo tanto S_Ω no es compacto.

Existen muchas ideas relacionadas con compacidad, pero no necesariamente equivalentes. La siguiente tabla contiene una lista de algunas de estas nociones.

Tabla 1.5.6.1: Sabores de compacidad

Compacidad por cubrimientos abiertos: Cada cubrimiento abierto tiene un subcubrimiento finito. (También llamada la propiedad de Borel-Lebesgue).
Secuencialmente compacto: Cada sucesión tiene una subsucesión convergente.
Compacidad numerable: Cada cubrimiento abierto contable tiene un subcubrimiento finito.
Compacidad por punto límite: Todo subconjunto infinito de X tiene un punto límite en X . (También llamada compacidad Fréchet o la propiedad de Bolzano-Weierstrass)
Relativamente compacto: La clausura es compacto.
Pseudo-compacto: Cada función continua de valor real en X es acotada.
Finalmente compacto: Cada cubrimiento abierto tiene un subcubrimiento contable. (También llamado compacto Lindelöf)

Muchos de estos conceptos están relacionados. Por ejemplo, la compacidad implica compacidad numerable y también implica compacto por punto límite. Compacidad secuencial implica compacidad numerable. Si ponemos restricciones adicionales en nuestros espacios podemos conseguir implicaciones en la otra dirección. En los espacios T_1 compacidad por punto límite implica compacidad numerable. En espacios primeros contables compacidad numerable implica compacidad secuencial. En espacios segundo contables compacidad secuencial implica compacidad. En particular sabemos que en los espacios métricos compactos, los cuales resultan ser segundo contable, las cuatro primeras nociones de compacidad de la Tabla 1.5.6.1 son equivalentes.

Tomo algún tiempo para que la compacidad se aplicara a diferentes tipos de espacios para que se establecieran relaciones como estas. También tomo tiempo para que los nombres se estabilizaran. La tabla 1.5.6.2 enumera los diferentes términos utilizados para las ideas relacionadas con compacidad utilizadas por algunos de los matemáticos más influyentes en el desarrollo histórico.

**Tabla 1 5 6 2 Los nombres modernos de los terminos historicos
relacionados con la compacidad**

Matematico/Escuela	Fecha	Termino Original	Termino Moderno
Frechet	1906	Compacto	Relativamente secuencialmente compacto
		Extremo	Secuencialmente compacto
Escuela Rusa (Alexandroff etc)	1920	Bcompacto	Compacto
		Compacto	Compacto contable
Bourbaki	1930	Cuasi compacto	Compacto
		Compacto	Compacto y Hausdorff

CAPÍTULO II
LA COMPACIDAD EN \mathbb{R}^n

II LA COMPACIDAD EN \mathbb{R}

El concepto de compacidad es una generalización topológica de conjunto finito. En efecto, todo conjunto finito es compacto, a pesar de que existen conjuntos compactos infinitos. Las propiedades topológicas de estos últimos los hacen muy semejantes a los finitos.

La importancia de los conjuntos compactos en topología métrica o general es fundamental. La riqueza de sus propiedades y facilidad de su manejo los hace desempeñar un papel primordial.

2.1 CONJUNTOS ACOTADOS

La noción de conjunto de números reales acotados superior e inferiormente está ligada a la relación de orden en \mathbb{R} . Un espacio métrico no está (necesariamente) provisto de una relación de orden, por lo tanto no podemos extender la idea directamente. Sin embargo, si pensamos en subconjuntos de \mathbb{R}^2 o \mathbb{R}^3 , intuitivamente podemos imaginar lo que queremos indicar al decir que el conjunto está acotado. Podemos pensar que el conjunto no se extiende indefinidamente o que se mantiene dentro de ciertos límites. En estos casos podemos suponer que las distancias entre los puntos del conjunto no exceden una cierta cantidad.

Definición 2.1.1 Sea A un conjunto no vacío en un espacio métrico (E, d) .

Decimos que A es acotado si existe algún real $k > 0$ tal que

$$d(x, y) \leq k \text{ para todo } x, y \in A$$

Observacion Es consecuencia inmediata de esta definicion que todo subconjunto no vacio de un conjunto acotado es tambien acotado

Teorema 2.1.1 Un conjunto en \mathbb{R} es acotado si y solo si es acotado superior e inferiormente

Demostracion

\Rightarrow] Sea A un conjunto no vacio de numeros reales y acotado segun la definicion

2.1.1

Entonces existe un $k > 0$ tal que

$$d(x, y) = |x - y| \leq k \text{ para todo } x, y \in A$$

Tomemos un $x_1 \in A$ fijo tenemos entonces

$$|x - x_1| \leq k \text{ para todo } x \in A$$

pero esta desigualdad es equivalente a

$$x_1 - k \leq x \leq x_1 + k \text{ para todo } x \in A$$

Es decir A esta acotado superior e inferiormente

\Leftarrow] Supongamos que A es un conjunto no vacio de numeros reales y acotado superior e inferiormente. Sea a una cota inferior y b una cota superior entonces tenemos que

$$A \subset [a, b]$$

Por lo tanto

$$x, y \in [a, b] \text{ para todo } x, y \in A$$

Por consiguiente

$$|x - y| \leq b - a$$

Así A está acotado según definición 2.1.1

Observación Sea A un conjunto no vacío en un espacio métrico (E, d) . Decir que A es acotado es equivalente a que el conjunto de números reales $\{d(x, y)\}$ está acotado superiormente para todo par $x, y \in A$.

Definición 2.1.2 Sea A un conjunto acotado en un espacio métrico (E, d) . El extremo superior o diámetro del conjunto A lo denotamos por

$$\delta(A) = \sup_{x, y \in A} \{d(x, y)\}$$

Observación Si A es acotado pueden no existir puntos $x, y \in A$ tales que $d(x, y) = \delta(A)$. Por ejemplo el diámetro del intervalo abierto (a, b) (para $a < b$) en la recta real es $b - a$ y sin embargo la distancia entre cualquier par de puntos es siempre estrictamente menor que $b - a$. No obstante existen ciertos conjuntos (los conjuntos compactos) para los cuales se pueden hallar tales puntos.

Teorema 2.1.2: Sea A un conjunto no vacío en un espacio métrico (E, d) . A es acotado si y sólo si está contenido en una esfera abierta.

Demostración:

\Rightarrow] Supongamos que A es acotado y sea $\delta(A)$ su diámetro. Tomemos un punto cualquiera $a \in E$ y construyamos una esfera abierta de centro a y que contenga A .

En efecto, como A no es vacío, elegimos arbitrariamente un $x_1 \in A$ y con radio $r = d(a, x_1) + \delta(A) + 1$.

Consideremos la esfera abierta $N(a; r)$.

Tenemos que para todo $x \in A$

$$\begin{aligned} d(x, a) &\leq d(a, x_1) + d(x, x_1) \\ &\leq d(a, x_1) + \delta(A) \\ &< d(a, x_1) + \delta(A) + 1 \end{aligned}$$

Es decir, $x \in N(a; r)$.

\Leftarrow] Si A está contenido en una esfera abierta entonces A es acotado por ser subconjunto de un conjunto acotado.

2.2 CONJUNTOS PRECOMPACTOS

Un nuevo conjunto, de gran importancia y utilidad, es el de conjunto precompacto. Es una propiedad algo más fuerte que la de ser acotado. En

importante señalar que en la literatura matemática se emplea con frecuencia el nombre de conjunto “totalmente acotado” en lugar de precompacto.

Definición 2.2.1: Sea A un conjunto no vacío en un espacio métrico (E, d) .

Diremos que A es precompacto si para cualquier número real $\varepsilon > 0$ corresponde un conjunto finito de puntos $x_1, x_2, \dots, x_n \in A$ tales que

$$A \subset \bigcup_{k=1}^n N(x_k; \varepsilon).$$

Observación: Si A es finito, entonces A es precompacto. El recíproco no es cierto; por ejemplo, un intervalo acotado de infinitos puntos en la recta es precompacto.

Teorema 2.2.1: En un espacio métrico cualquiera, todo conjunto precompacto es acotado.

Demostración: Sea A un conjunto precompacto en un espacio (E, d) .

Tomando $\varepsilon = 1$, existe un conjunto finito de puntos $x_1, x_2, \dots, x_n \in A$ tales que

$$A \subset \bigcup_{k=1}^n N(x_k; 1) \quad (*)$$

Sea h el máximo de todas las distancias $d(x_i, x_j)$, para $i = 1, \dots, n$; $j = 1, \dots, n$.

Tomemos cualesquiera $x, y \in A$.

De (*) tenemos que

$$x \in N(x_i; 1), \quad y \in N(x_j; 1).$$

Luego,

$$\begin{aligned} d(x, y) &\leq d(x, x_i) + d(y, x_i) \\ &\leq d(x, x_i) + d(y, x_j) + d(x_i, x_j), \end{aligned}$$

o sea que

$$d(x, y) < 2 + h.$$

Por lo tanto, A es acotado.

Observación: En general, el recíproco del teorema anterior no es cierto. Sin embargo, en \mathbb{R}^n todo conjunto acotado es precompacto.

2.3 CONJUNTOS SEPARABLES

El concepto de separabilidad es de carácter auxiliar en el estudio de la compacidad.

Definición 2.3.1: Se dice que un conjunto no vacío A de un espacio métrico (E, d) es *separable* si existe un conjunto contable S con $S \subset A$, tal que $A \subset \bar{S}$.

Se dice que el espacio (E, d) es separable, si el conjunto E es separable. En este caso la definición se reduce a que existe un conjunto denso y contable.

Observación: La recta real es el ejemplo clásico de espacio separable, ya que el conjunto \mathbb{Q} de los números racionales es denso y contable. Es evidente que todo conjunto contable (lo cual incluye los finitos) es separable.

Definición 2.3.2: Sea A un conjunto del espacio métrico (E, d) . Una familia F de conjuntos de (E, d) tal que $A \subset \bigcup_{B \in F} B$ recibe el nombre de *cubrimiento* de A ; se dice también que F *cubre* a A . Un subcubrimiento de F es una subfamilia de F que también cubre a A . Diremos que F es un *cubrimiento abierto* de A , si F cubre a A y todos los conjuntos de F son abiertos.

Teorema 2.3.1: Sea A un conjunto separable de (E, d) , entonces todo cubrimiento abierto de A admite un subcubrimiento contable.

Demostración: Sea F un cubrimiento abierto de A .

Como A es separable, entonces existe un conjunto contable S tal que

$$S \subset A \text{ y } A \subset \bar{S}$$

Sea $S = \{x_1, x_2, \dots\}$.

Sea G la familia contable de todas las esferas abiertas de la forma $N(x_n; \frac{1}{m})$,

para $x_n \in S$ y $m \geq 1$, $m \in \mathbb{N}$.

Sea $G = \{N_1, N_2, \dots\}$.

Tomemos un $N_k \in G$. Si existe alguno o algunos $B \in F$ con $N_k \subset B$, seleccionamos uno de ellos y lo llamamos B_k . Construimos de esta manera una subfamilia contable F_1 de F tal que $F_1 = \{B_1, B_2, \dots\}$.

Demostremos que F_1 cubre a A .

Tomemos un $x \in A$. Como F es un cubrimiento de A , existe algún $B \in F$ con $x \in B$; pero como B es abierto, existe un $r > 0$ tal que

$$N(x; r) \subset B.$$

Elijamos un número natural $m \geq 1$ tal que $0 < \frac{1}{m} < \frac{r}{2}$.

Ahora bien, $x \in \bar{S}$, ya que $A \subset \bar{S}$, y como $N(x; \frac{1}{m})$ es un entorno de x , esto implica que existe algún $x_n \in N(x; \frac{1}{m})$.

Entonces, $d(x_n, x) < \frac{1}{m}$; es decir, $x \in N(x_n; \frac{1}{m})$

Por otro lado, si $y \in N(x_n; \frac{1}{m})$; entonces

$$d(x, y) \leq d(x, x_n) + d(y, x_n) < \frac{2}{m} < r,$$

o sea

$$y \in N(x; r),$$

es decir

$$N(x_n; \frac{1}{m}) \subset N(x; r),$$

entonces

$$N(x_n; \frac{1}{m}) \subset B;$$

pero sabiendo que

$$N\left(x, \frac{1}{m}\right) \subset G$$

la construcción de F_1 nos dice que

$$N\left(x, \frac{1}{m}\right) \subset B_k \text{ para } B_k \in F_1$$

De allí que $x \in B_k$ es decir $A \subset \bigcup_{k=1}^{\infty} B_k$ y F_1 constituye un subcobrimiento contable de F

Teorema 2.3.2 Sea (E, d) un espacio métrico. Sea A un conjunto precompacto entonces A es separable.

Demostración Sea A un conjunto precompacto de un espacio métrico (E, d) .

Para todo número natural $m \geq 1$ existe un conjunto finito de puntos

$$x_{m1}, x_{m2}, \dots, x_{m} \in A$$

tales que

$$A \subset \bigcup_{m=1}^{\infty} N\left(x_m, \frac{1}{m}\right)$$

Sea S el conjunto contable de todos los x_m para todo número natural $m \geq 1$.

Tenemos que $S \subset A$ y si demostramos que $A \subset \bar{S}$ entonces A es separable.

Tomemos un $x \in A$ cualquiera y sea $\varepsilon > 0$ un número real. Elijamos un número natural m tal que

$$0 < \frac{1}{m} < \varepsilon$$

En virtud de la definición de S , existe un $x_{m,i} \in S$ con $x \in N(x_{m,i}; \frac{1}{m})$; es decir,

$d(x, x_{m,i}) < \frac{1}{m} < \varepsilon$, pero como $\varepsilon > 0$ es arbitrario, esto implica que

$$d(x, S) = 0,$$

de donde $x \in \bar{S}$. O sea que $A \subset \bar{S}$.

2.4 CONJUNTOS COMPACTOS

Centraremos nuestra atención en el estudio de los números reales y al espacio \mathbb{R}^k .

Naturalmente que todo lo que acontece en espacios métricos se aplica a \mathbb{R}^k . Sin embargo, dada la importancia de los números reales es de esperar que se verifiquen algunas propiedades topológicas que no se cumplen en espacios métricos en general.

Probaremos propiedades características. Por ejemplo, la propiedad de completitud y el hecho que todo conjunto acotado es precompacto. Al combinar ambas, nos encontramos con los célebres teoremas de Bolzano-Weirstrass y Heine-Borel.

Es oportuno señalar, aunque nuestro estudio no tendrá ese alcance, que todos esos atributos de \mathbb{R}^k se generalizan a espacios normados de dimensión finita y los caracterizan.

Definición 2.4.1 Sea A un conjunto no vacío en \mathbb{R}^d . A es *compacto* si todo cubrimiento abierto de A admite un subcubrimiento finito.

Definición 2.4.2 Sea A un conjunto no vacío en \mathbb{R}^d . A posee la *propiedad de Bolzano Weierstrass* si todo subconjunto infinito T de A admite un punto de acumulación en A , es decir $T \cap A \neq \emptyset$. Para abreviar a tales conjuntos los llamaremos *BW*.

Lema 2.4.1 Sean x, y puntos del espacio (\mathbb{R}^d, d) tales que $x \neq y$, entonces existe un entorno S de x y un entorno T de y tal que $S \cap T = \emptyset$.

Demostración Notese que como $x \neq y$, $d(x, y) > 0$.

Sea $r = \frac{1}{2}d(x, y)$.

Consideremos las esferas abiertas

$$S = N(x, r) \quad T = N(y, r)$$

que son entornos de x y y respectivamente.

Para demostrar que $S \cap T = \emptyset$ basta con tomar $z \in S$ genérico y probar que $z \notin T$.

En efecto

$$2r = d(x, y) \leq d(z, x) + d(z, y) < r + d(z, y)$$

de donde $d(z, y) > r$, es decir $z \notin T$.

Teorema 2.4.1: Sea A un conjunto compacto y x un punto, ambos en \mathbb{R}^n . Si $x \notin A$, existe un entorno S de x y un conjunto abierto T con $A \subset T$ tales que $S \cap T = \emptyset$

Demostración: Si $y \in A$, necesariamente $x \neq y$, ya que $x \notin A$.

De acuerdo con el Lema 2.4.1, existe un entorno $S(y)$ de x y un entorno $T(y)$ de y con $S(y) \cap T(y) = \emptyset$.

La familia de entornos $T(y)$ para todo $y \in A$ es un cubrimiento abierto de A .

Como éste es compacto, existe un cubrimiento finito

$$\{T(y_1), T(y_2), \dots, T(y_n)\}.$$

Estos entornos se corresponden con entornos de x $\{S(y_1), S(y_2), \dots, S(y_n)\}$,

tales que $S(y_k) \cap T(y_k) = \emptyset$ para $k = 1, 2, \dots, n$.

Sean

$$S = \bigcap_{k=1}^n S(y_k), \quad T = \bigcup_{k=1}^n T(y_k)$$

Luego, S es un entorno de x y T es un conjunto abierto.

Tenemos que $A \subset T$.

Para probar que $S \cap T = \emptyset$, basta con tomar un $z \in T$ genérico y comprobar que $z \notin S$.

En efecto $z \in T(y_k)$ para algun $k=1 \dots n$ pero como $S(y_k) \cap T(y_k) = \emptyset$ $z \notin S(y_k)$ lo cual implica que $z \notin S$

Corolario 2 4 1 Todo conjunto compacto en \mathbb{R}^n es cerrado

Demostracion Sea A un conjunto compacto en (\mathbb{R}^n, d) Si $A = \mathbb{R}^n$ sabemos que A es cerrado Supongamos que A es subconjunto propio de \mathbb{R}^n y tomemos un $x \notin A$ es decir $x \in \mathbb{R}^n - A$

Aplicando el Teorema 2 4 1 existe un entorno S de x y un conjunto abierto T con $A \subset T$ tales que $S \cap T = \emptyset$ Pero entonces $S \cap A = \emptyset$ lo cual implica que $x \notin \bar{A}$

Hemos demostrado que $(\mathbb{R}^n - A) \cap \bar{A} = \emptyset$ de donde $\bar{A} \subset A$ es decir $A = \bar{A}$

Por lo tanto A es cerrado

Teorema 2 4 2 Todo conjunto compacto en \mathbb{R}^n es precompacto

Demostracion Sea A compacto y $\varepsilon > 0$ un numero real

La familia de esferas abiertas $N(x, \varepsilon)$ para todo $x \in A$ es evidentemente un cubrimiento abierto de A

Entonces existe un subcubrimiento finito

$$\{N(x_1, \varepsilon) \cup N(x_2, \varepsilon) \cup \dots \cup N(x_n, \varepsilon)\}$$

Es decir

$$A \subset \bigcup_{i=1}^{\infty} N(x_i, \varepsilon) \quad \text{donde } x_i \in A \quad x \in A$$

Corolario 2.4.2 Todo conjunto compacto en \mathbb{R}^d es acotado

Lema 2.2.2 Todo conjunto *BW* en \mathbb{R}^d es precompacto

Demostración Sea A un conjunto *BW* en (\mathbb{R}^d)

Supongamos que A no es precompacto. Entonces debe existir algún número real $\varepsilon_1 > 0$ tal que no existe sucesión finita de puntos de A de forma que las esferas abiertas de centro en esos puntos y radio ε_1 cubra a A .

Esto nos permite construir una sucesión infinita de puntos de A que designaremos por $T = \{x_1, x_2, \dots\}$ de la siguiente manera:

Tomamos arbitrariamente $x_1 \in A$. En virtud de nuestra hipótesis A no puede estar contenido en $N(x_1, \varepsilon_1)$ elegimos entonces $x_2 \in A - N(x_1, \varepsilon_1)$.

Análogamente construimos x_1, x_2, \dots, x_{i-1} notamos que A no puede estar contenido en $\bigcup_{i=1}^{i-1} N(x_i, \varepsilon_1)$ y tomamos $x_i \in A - \bigcup_{i=1}^{i-1} N(x_i, \varepsilon_1)$.

Hemos formado así por inducción al conjunto infinito T con $T \subset A$.

En virtud de su construcción posee la propiedad de que para $x_i, x_j \in T \quad i \neq j$

$$d(x_i, x_j) \geq \varepsilon_1 \quad (*)$$

Dado que A es *BW* existe un punto $x \in A$ que es de acumulación de T .

Esto implica que el entorno $N\left(x, \frac{\varepsilon}{2}\right)$ de x contiene infinitos puntos de T y podemos tomar $x, x_j \in T \cap N\left(x, \frac{\varepsilon}{2}\right)$ con $i \neq j$ entonces

$$d(x, x_j) \leq d(x, x_i) + d(x_i, x_j) < \varepsilon_i$$

lo cual contradice (*)

Por lo tanto A es precompacto

Teorema 2.4.3 En \mathbb{R} un conjunto es compacto si y solo si es *BW*

Demostración Sea A un conjunto compacto. Si A no es *BW* existe un conjunto infinito T con $T \subset A$ tal que $T \cap A = \emptyset$. Esto implica que para cada $x \in A$, $x \notin T$ o sea que existe un entorno $S(x)$ de x tal que $T \cap S(x)$ es vacío o contiene solo a x si $x \in T$.

Es evidente que la familia de tales entornos $S(x)$ para todo $x \in A$ es un cubrimiento abierto de A y como este es compacto admite un subcubrimiento finito

$$A \subset \bigcup_{i=1}^n S(x_i)$$

pero entonces $T \subset \bigcup_{i=1}^n S(x_i)$. Teniendo en cuenta que por construcción cada

$S(x_i)$ contiene a lo más un punto de T (si $x_i \in T$) la última inclusión indica que

T no contiene más de n puntos contradiciendo la infinitud de T .

Recíprocamente supongamos que A es BW y sea F un cubrimiento abierto de A

Luego A es precompacto y por lo tanto separable

Por consiguiente existe una subfamilia contable F_1 de F que también cubre a A

Designemos $F_1 = \{B_1, B_2, \dots\}$

Supongamos ahora que para todo número natural $n \geq 1$ $A \not\subset \bigcup_{i=1}^n B_i$, y veamos

que nos conduce a una contradicción. En efecto tal suposición nos permite construir un conjunto infinito $T = \{x_1, x_2, \dots\}$ con $T \subset A$ de la siguiente manera

Tomamos $x_1 \in A$ y para todo $n > 1$

$$x_n \in A - \bigcup_{i=1}^{n-1} B_i$$

Ahora bien como A es BW existe un punto $x \in A$ de acumulación de T y como F_1 cubre A $x \in B_k$ para algún k natural

Pero entonces B_k es un entorno de x ya que es abierto luego B_k contiene infinitos puntos de T

Forzosamente debe existir algún $x_n \in T \cap B_k$ con $n > k$ pero esto contradice la construcción de T la cual hace que $x_n \notin B_k$ si $n > k$

De manera que para algún número natural $n \geq 1$

$$A \subset \bigcup_{i=1}^n B_i$$

y A es compacto

Teorema 2.4.4 Si B es un subconjunto no vacío y cerrado de un conjunto compacto A entonces B es compacto

Demostración Si B es finito es compacto. De lo contrario sea T un subconjunto infinito de B . Como $B \subset A$, T es un subconjunto infinito de A y como este último es BW existe un punto $x \in T \cap A$. Pero todo punto de acumulación de T lo es de B ya que $T \subset B$ y como B es cerrado pertenece a B es decir $x \in T \cap B$.

Por lo tanto B es BW o sea compacto

2.5 CONJUNTOS RELATIVAMENTE COMPACTOS

Dado que la compacidad es una propiedad muy fuerte es conveniente definir un concepto un poco más débil

Definición 2.5.1 Diremos que un conjunto no vacío en \mathbb{R} es *relativamente compacto* si su clausura es compacta

Observación Como todo conjunto compacto es cerrado se deduce inmediatamente de la definición anterior que un conjunto compacto es relativamente compacto. También es trivial que un conjunto relativamente compacto y cerrado es compacto

Teorema 2 5 1 Si B es un subconjunto no vacío de un conjunto relativamente compacto A entonces B es relativamente compacto

Demostración Como $B \subset A$ obtenemos que $\overline{B} \subset \overline{A}$ pero \overline{A} es compacto y \overline{B} es un subconjunto no vacío y cerrado de \overline{A}

Por lo tanto \overline{B} es compacto y B es relativamente compacto

Observaciones

- ✓ Es consecuencia inmediata del teorema anterior que todo subconjunto no vacío de un compacto es relativamente compacto
- ✓ Todo conjunto relativamente compacto es acotado ya que es un subconjunto de su clausura la cual es acotada por ser compacta

Teorema 2 5 2 Todo conjunto relativamente compacto en \mathbb{R} es precompacto

Demostración Sea A un conjunto relativamente compacto

Su clausura \overline{A} es precompacta por ser compacta pero A es un subconjunto no vacío de \overline{A} entonces A es precompacto

Lema 2 5 1 El rango de una sucesión de Cauchy es un conjunto precompacto

Demostración Sea $\{x_n\}$ una sucesión de Cauchy en (\mathbb{R}, d)

Dado un $\varepsilon > 0$ existe un $v \in \mathbb{N}$ tal que para todo $n, n \geq v$ tenemos que $d(x_n, x_m) < \varepsilon$ de donde para todo $n \geq v$ tenemos que $d(x_n, x) < \varepsilon$ es decir $x_n \in N(x, \varepsilon)$ para todo $n \geq v$

Por consiguiente tenemos que $\bigcup_{n=0}^{\infty} N(x_n, \varepsilon)$ contiene todos los terminos de la sucesion y por tanto al rango. Ademas los centros x_0, x_1, \dots, x_n pertenecen por supuesto al rango

Corolario 2.5.1 El rango de una sucesion de Cauchy es un conjunto acotado

Demostracion El rango de una sucesion de Cauchy es un conjunto precompacto y por lo tanto acotado

Observacion El reciproco del Lema 2.5.1 no es cierto. Por ejemplo el rango de la sucesion $\{(-1)^n\}$ en \mathbb{R} es precompacto por ser finito sin embargo la sucesion no es de Cauchy

Lema 2.5.2 Si el rango de una sucesion es un conjunto precompacto esta admite una sucesion parcial de Cauchy

Demostracion Si el rango de la sucesion es un conjunto finito sabemos que esta admite una sucesion parcial constante y por lo tanto de Cauchy

Consideremos una sucesión $S_1 = \{x_1^1, x_2^1, \dots, x^1\}$ cuyo rango sea un conjunto precompacto e infinito

En el transcurso de la demostración utilizaremos la notación N para designar una esfera abierta de radio $r > 0$ y centro algún punto del espacio

Indiquemos por R_1 al rango de S_1

Por hipótesis R_1 está contenido en la unión de un número finito de esferas abiertas de radio $\frac{1}{2}$. Al menos una de ellas contendrá infinitos puntos de R_1 y estos constituyen respetando el orden relativo con que figuran en S_1 una sucesión parcial

$$S_2 = \{x_1^2, x_2^2, \dots, x^2\}$$

de S_1 cuyo rango R_2 es infinito y $R_2 \subset R_1$, $R_2 \subset N_{\frac{1}{2}}$

Razonando análogamente R_1 está contenido en la unión de un número finito de esferas abiertas de radio $\frac{1}{3}$. Al menos una de ellas contendrá infinitos puntos de R_2 y estos constituyen respetando el orden relativo con que figuran como términos en S_2 una sucesión parcial

$$S_3 = \{x_1^3, x_2^3, \dots, x^3\}$$

de S_1 y S_2 cuyo rango R_3 es infinito y $R_3 \subset R_2 \subset R_1$, $R_3 \subset N_{\frac{1}{3}}$

Procediendo por inducción supongamos construidas hasta la sucesión

$$S_{k-1} = \{x_1^{k-1}, x_2^{k-1}, \dots, x^{k-1}\}$$

tales que cada una sea parcial de todas las anteriores, sus rangos son infinitos y cumplen las relaciones $R_{k-3} \subset R_{k-2} \subset \dots \subset R_1$, $R_i \subset N_{\frac{1}{i}}$ ($i=1, \dots, k-1$).

Ahora bien, R_1 está contenido en la unión de un número finito de esferas abiertas de radio $\frac{1}{k}$. Al menos una de ellas contendrá infinitos puntos de R_{k-1} y éstos constituyen, respetando el orden relativo con que figuran como términos en S_{k-1} , una sucesión parcial

$$S_k = \{x_1^k, x_2^k, \dots, x_n^k, \dots\}$$

de S_{k-1} y, por lo tanto, S_{k-2}, \dots, S_1 cuyo rango R_k es infinito y $R_k \subset R_{k-1} \subset \dots \subset R_1$, $R_k \subset N_{\frac{1}{k}}$.

De esta manera hemos construido una familia $\{S_1, S_2, \dots\}$ de sucesiones tal que S_n es una sucesión parcial de todas las anteriores y su rango R_n está contenido en una esfera $N_{\frac{1}{n}}$.

La sucesión

$$\{x_1^k, x_2^k, \dots, x_n^k, \dots\}$$

es parcial de S_1 .

Demostremos que es de Cauchy.

Sea $\varepsilon > 0$ y tomemos un $\nu \in \mathbb{N}$ tal que $0 < \frac{2}{\nu} < \varepsilon$.

Ahora bien para todo $n \geq \nu$ los puntos x_n pertenecen a los rangos R_n respectivamente y $R_n \subset R_{n-1} \subset \dots \subset R_1 \subset N_1$. Se deduce que

$x_n \in N_1$ pero el diametro $\delta(N_1) \leq \frac{\epsilon}{2}$ lo cual implica

$$d(x_n, x_m) \leq \frac{\epsilon}{2} < \epsilon$$

Teorema 2.5.3 Todo conjunto precompacto en \mathbb{R} es relativamente compacto

Demostracion Sea A un conjunto precompacto

Sea $\{x_n\}$ una sucesion en \bar{A} . El rango de la sucesion es precompacto por ser un subconjunto del precompacto \bar{A} .

Luego $\{x_n\}$ admite una sucesion parcial de Cauchy $\{y_n\}$ pero como \mathbb{R} es completo $\{y_n\}$ converge a un punto y . Por otra parte la sucesion $\{y_n\}$ esta tambien en \bar{A} luego y pertenece a la clausura de \bar{A} o sea a \bar{A} y este es SC por lo tanto compacto.

Asi A es relativamente compacto

Definicion 2.5.2 Tomemos un numero real $a > 0$. Llamamos *bloque centrado y cerrado* en \mathbb{R}^k al conjunto

$$J = I_1 \times I_2 \times \dots \times I_k$$

donde

$$I_i = [-a, a] \quad (i = 1, \dots, k)$$

Expresado de forma equivalente:

$$J_a = \{(x_1, x_2, \dots, x_k) : -a \leq x_i \leq a, i = 1, \dots, k\}$$

Si se trata de la recta real ($k = 1$), J_a no es otra cosa que el intervalo cerrado $[-a, a]$. En \mathbb{R}^2 J_a es, geoméricamente, un cuadrado de lado $2a$, cuyo centro coincide con el punto $(0, 0)$. En \mathbb{R}^3 , J_a es un “bloque” rectangular de lados o aristas todos iguales a $2a$ y cuyo centro es el punto $(0, 0, 0)$.

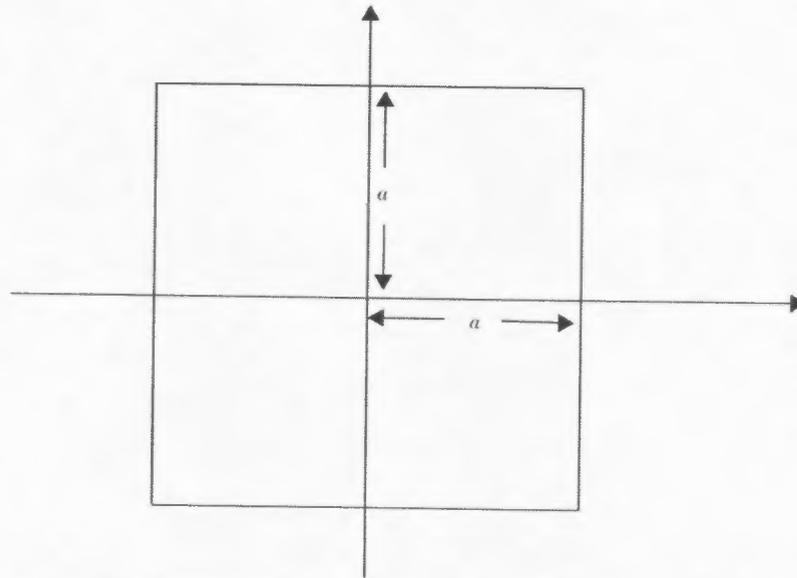


Figura 2.5.1: Ilustración geométrica de un bloque centrado y cerrado en \mathbb{R}^2

Lema 2.5.3: Todo bloque centrado y cerrado en \mathbb{R}^k es precompacto.

Demostracion Consideremos el bloque J_a y sea $\varepsilon > 0$ Tomemos un $m \in \mathbb{N}$ tal que

$$\frac{2ak}{m} < \varepsilon \quad (*)$$

Tenemos que $J = I_1 \times I_2 \times \dots \times I_k$ donde $I = [-a, a]$ $i = 1, 2, \dots, k$

Ahora bien cada intervalo I dividamoslo en m partes iguales es decir fijemos los puntos

$$-a, -a + \frac{2a}{m}, -a + 2 \times \frac{2a}{m}, \dots, -a + m \times \frac{2a}{m} = a$$

en cada I obteniendo así una particion de I en los m intervalos cerrados

$$I^j = \left[-a + j \frac{2a}{m}, -a + (j+1) \frac{2a}{m} \right] \quad j = 0, 1, \dots, m-1$$

Formamos ahora los m^k productos cartesianos

$$I_1^{j_1} \times I_2^{j_2} \times \dots \times I_k^{j_k}$$

donde cada j_i toma los valores $0, 1, \dots, m-1$ La union de todos estos conjuntos es J_a

En cada uno elegimos arbitrariamente un punto

$$x \in I_1^{j_1} \times \dots \times I_k^{j_k}$$

y consideremos la esfera abierta $N(x, \varepsilon)$

$x = (x_1, \dots, x_k)$ y tomemos un $x = (x_1, \dots, x_k)$ de $I_1^{j_1} \times \dots \times I_k^{j_k}$ cualquiera

Para cada $i = 1, \dots, k$

$$x_i, x'_i \in I_i^{j_i} = \left[-a + j_i \frac{2a}{m}, -a + (j_i + 1) \frac{2a}{m} \right],$$

lo cual implica que

$$|x_i - x'_i| \leq \frac{2a}{m}$$

Ahora bien, por (*),

$$\|x' - x\| \leq \sum_{i=1}^k |x'_i - x_i| \leq \frac{2ak}{m} < \varepsilon$$

O sea que $x' \in N(x; \varepsilon)$, es decir, $I_1^{j_1} \times I_2^{j_2} \times \cdots \times I_k^{j_k} \subset N(x; \varepsilon)$. De manera que J_a está contenido en la unión de las m^k esferas $N(x; \varepsilon)$ y es precompacto.

Observación: Los bloques centrados y cerrados poseen propiedades mucho más poderosas; sin embargo, para nuestro estudio sólo necesitamos la anterior.

Teorema 2.5.3: Todo conjunto acotado en \mathbb{R}^k es precompacto.

Demostración: Sea A un conjunto acotado en \mathbb{R}^k . Tomemos el punto $\theta = (0, 0, \dots, 0) \in \mathbb{R}^k$.

Luego, existe un número real $a > 0$ tal que

$$A \subset N(\theta; a)$$

Consideremos el bloque centrado y cerrado J_a y veamos que $N(\theta; a) \subset J_a$.

En efecto, tomemos un punto $x = (x_1, x_2, \dots, x_k) \in N(\theta; a)$ cualquiera.

Entonces,

$$|x_i| \leq \|x\| = d(x, \theta) < a \quad (i=1, 2, \dots, k),$$

lo que equivale a:

$$-a < x_i < a \quad (i=1, 2, \dots, k).$$

O sea que

$$x \in J_a \text{ y } N(\theta; a) \subset J_a$$

Lo cual implica que

$$A \subset J_a.$$

Por lo tanto, J_a es precompacto y, por consiguiente A es también precompacto.

Corolario 2.5.2: Todo conjunto acotado en \mathbb{R}^k es relativamente compacto.

Demostración: Todo conjunto acotado en \mathbb{R}^k es precompacto; pero \mathbb{R}^k es un espacio completo, lo cual implica que todo conjunto precompacto es relativamente compacto.

Corolario 2.5.3 (Heine-Borel): Todo conjunto cerrado y acotado en \mathbb{R}^k es compacto.

Corolario 2.5.4 (Bolzano-Weierstrass): Todo conjunto infinito y acotado en \mathbb{R}^k admite algún punto de acumulación.

Demostración: Sea A un conjunto infinito y acotado en \mathbb{R}^k . Luego, A es relativamente compacto. Su clausura \bar{A} es compacta y, por tanto, BW . Pero A es un subconjunto infinito de \bar{A} , luego admite algún punto de acumulación (en \bar{A}).

2.6 COMPLETITUD

Teorema 2.6.1: El conjunto de los números reales es un espacio métrico completo.

Demostración: Sea $\{x_0, x_1, \dots, x_n, \dots\}$ una sucesión de Cauchy en la recta real y designemos por \mathbb{R}_0 su rango. Luego, \mathbb{R}_0 es un conjunto acotado. Sabemos que esto equivale, en la recta real, a decir que \mathbb{R}_0 está acotado superior e inferiormente. Sean $a, b \in \mathbb{R}$ cotas inferior y superior de \mathbb{R}_0 , respectivamente. Entonces,

$$a \leq x_n \leq b \text{ para todo } n \in \mathbb{N}$$

Para cada $n \in \mathbb{N}$, designemos por \mathbb{R}_n al rango de la sucesión $\{x_0, x_1, \dots, x_n, \dots\}$ y construyamos la sucesión $\{y_0, y_1, \dots, y_n, \dots\}$ tal que

$$y_n = \sup \mathbb{R}_n \text{ para todo } n \in \mathbb{N}$$

Nótese que para todo $n \in \mathbb{N}$, $\mathbb{R}_{n+1} \subset \mathbb{R}_n$, lo cual implica que $y_{n+1} \leq y_n$, o sea que la sucesión $\{y_n\}$ es decreciente.

Por otra parte, se deduce de inmediato que $a \leq y_n$, para todo $n \in \mathbb{N}$; es decir, el rango de $\{y_n\}$ está acotado inferiormente. Sabemos entonces que $y_n \rightarrow z$, donde z es el extremo inferior del rango de $\{y_n\}$.

Probemos que $x_n \rightarrow z$.

Dado $\varepsilon > 0$, existe un $v_1 \in \mathbb{N}$ tal que para todo $n, n' \geq v_1$

$$|x_n - x_{n'}| < \frac{\varepsilon}{2} \quad (*)$$

Además, como $z < z + \frac{\varepsilon}{2}$, resulta que $z + \frac{\varepsilon}{2}$ no puede ser cota inferior del rango de $\{y_n\}$. Debe existir algún y_{v_2} con

$$z \leq y_{v_2} < z + \frac{\varepsilon}{2}$$

Sea ahora $\mu = \max\{v_1, v_2\}$. Como $\mu \geq v_2$ y $\{y_n\}$ es decreciente,

$$z \leq y_\mu \leq y_{v_2} < z + \frac{\varepsilon}{2},$$

de donde

$$z - \frac{\varepsilon}{2} < y_\mu < z + \frac{\varepsilon}{2}.$$

Pero teniendo en cuenta que $y_\mu = \sup \mathbb{R}_\mu$, $z - \frac{\varepsilon}{2}$ no puede ser cota superior de \mathbb{R}_μ . Debe existir algún $x_v \in \mathbb{R}_\mu$, para lo cual $v \geq \mu$ con

$$z - \frac{\varepsilon}{2} < x_v \leq y_\mu,$$

es decir,

$$z - \frac{\varepsilon}{2} < x_v < z + \frac{\varepsilon}{2} \quad (**)$$

Ahora bien, como $v \geq v_1$, resulta que para todo $n \geq v$, ambos $n, v \geq v_1$ y se aplica

(*):

$$|x_n - x_v| < \frac{\varepsilon}{2},$$

lo cual equivale a:

$$x_v - \frac{\varepsilon}{2} < x_n < x_v + \frac{\varepsilon}{2}$$

Pero haciendo uso de (**), obtenemos:

$$z - \varepsilon < x_v - \frac{\varepsilon}{2}, \quad x_v + \frac{\varepsilon}{2} < z + \varepsilon;$$

de donde

$$\forall n \geq v: z - \varepsilon < x_n < z + \varepsilon,$$

desigualdades equivalentes a:

$$|x_n - z| < \varepsilon.$$

Observación: Note que el subespacio de la recta real constituido por el conjunto \mathbb{Q} de los números racionales no es completo, ya que \mathbb{Q} no es cerrado por no coincidir con su clausura que es \mathbb{R} .

Definición 2.6.1: Sea $\{x_n\}$ una sucesión en \mathbb{R}^k ; para cada $n \in \mathbb{N}$, $x_n \in \mathbb{R}^k$ y, por tanto, $x_n = \{x_{1n}, x_{2n}, \dots, x_{kn}\}$. Note que $\{x_n\}$ determina k sucesiones reales $\{x_{in}\}$ ($i = 1, \dots, k$) que denominaremos *sucesiones coordenadas* de $\{x_n\}$.

Lema 2.6.1: Una sucesión $\{x_n\}$ en \mathbb{R}^k es convergente si y sólo si son convergentes todas sus sucesiones coordenadas $\{x_{in}\}$ ($i=1, 2, \dots, k$).

En tal caso, si $x_{in} \rightarrow x_i$ ($i=1, 2, \dots, k$), entonces $x_n \rightarrow (x_1, \dots, x_k)$, y recíprocamente.

Demostración: Supongamos que $x_n \rightarrow (x_1, \dots, x_k)$ y sea $\varepsilon > 0$.

Existe un $v \in \mathbb{N}$ tal que para todo $n \geq v$, $\|x_n - x\| < \varepsilon$, donde

$$x = (x_1, \dots, x_k).$$

Pero

$$x_n - x = (x_{1n} - x_1, x_{2n} - x_2, \dots, x_{kn} - x_k),$$

Luego,

$$|x_{in} - x_i| \leq \|x_n - x\| \quad (i=1, 2, \dots, k).$$

Tenemos entonces que para todo $n \geq v$ y para cada $i=1, 2, \dots, k$:

$$|x_{in} - x_i| < \varepsilon,$$

o sea que $x_{in} \rightarrow x_i$ ($i=1, 2, \dots, k$).

Recíprocamente, supongamos que $x_{in} \rightarrow x_i$ ($i=1, 2, \dots, k$). Luego, si $\varepsilon > 0$,

existen $v_i \in \mathbb{N}$ tales que para todo $n \geq v_i$,

$$|x_{in} - x_i| < \frac{\varepsilon}{k},$$

donde $i=1, 2, \dots, k$.

Sea $v = \max \{v_1, \dots, v_k\}$, entonces para todo $n \geq v$ se verifican:

$$|x_m - x_i| \leq \frac{\varepsilon}{2} \quad (i=1, 2, \dots, k)$$

Luego, para todo $n \geq v$ tenemos que

$$\|x_n - x\| \leq \sum_{i=1}^k |x_m - x_i| \leq \varepsilon;$$

Donde, $x = (x_1, x_2, \dots, x_k)$. O sea que $x_n \rightarrow x$.

Teorema 2.6.2: \mathbb{R}^k es un espacio completo.

Demostración: Sea $\{x_n\}$ una sucesión de Cauchy en \mathbb{R}^k y $\{x_{in}\}$ ($i=1, 2, \dots, k$)

sus sucesiones coordenadas.

Dado $\varepsilon > 0$, existe un $v \in \mathbb{N}$ tal que para todo $n, n' \geq v$ tenemos que

$$\|x_n - x_{n'}\| < \varepsilon.$$

Pero

$$x_n - x_{n'} = (x_{1n} - x_{1n'}, x_{2n} - x_{2n'}, \dots, x_{kn} - x_{kn'}),$$

Luego, para todo $n, n' \geq v$ tenemos que

$$|x_{in} - x_{in'}| \leq \|x_n - x_{n'}\| < \varepsilon \quad (i=1, 2, \dots, k).$$

O sea que las sucesiones coordenadas de $\{x_n\}$ son de Cauchy, lo cual implica, por ser la recta real un espacio completo, que son todas convergentes. Por lo tanto, $\{x_n\}$ es convergente.

Teorema 2 6 3 Un espacio metrico en \mathbb{R} en el cual todo conjunto precompacto es relativamente compacto es completo

Demostracion Sea $\{x\}$ una sucesion de Cauchy Su rango A es precompacto

Luego A es relativamente compacto es decir \bar{A} es compacto y por lo tanto

SC

Pero $\{x\}$ es una sucesion en \bar{A} entonces admite una sucesion parcial convergente lo cual implica que $\{x\}$ converge

Por lo tanto el espacio es completo

Teorema 2 6 4 Si $F \subset \mathbb{R}^k$ es compacto entonces (F, d) es completo

Demostracion Sea $\{x_n\}$ una sucesion de Cauchy en (F, d) F es SC por ser compacto luego la sucesion $\{x\}$ que esta en F admite una sucesion parcial convergente cuyo limite $x \in F$

Luego $x_n \rightarrow x$

Asi (F, d) es completo

Teorema 2 6 5 Si (F, d) es completo entonces F es cerrado

Demostracion Tomemos $x \in F$

Luego existe una sucesión $\{x_n\}$ en F con $x_n \rightarrow x$

Por lo tanto $\{x_n\}$ es una sucesión convergente en (F, d) y por consiguiente de Cauchy

Como esta en F $\{x_n\}$ es una sucesión de Cauchy en (F, d) lo cual implica que tiene límite en F ya que ese espacio es completo por hipótesis. O sea que $x \in F$

Por lo tanto tenemos que $\overline{F} \subset F$ es decir $F = \overline{F}$

Teorema 2.6.6 Si $F \subset \mathbb{R}^k$ es cerrado entonces (F, d) es completo

Demostración Sea $\{x_n\}$ una sucesión de Cauchy en (F, d)

Luego $\{x_n\}$ es una sucesión de Cauchy en (\mathbb{R}^k, d) y como este es completo

$\{x_n\}$ es convergente a un punto $x \in \mathbb{R}^k$

Pero $\{x_n\}$ esta en F lo cual implica que $x \in \overline{F}$ o sea que $x \in F$ ya que F es cerrado

En resumen $\{x_n\}$ tiene límite en F es decir es convergente en (F, d)

Corolario 2.6.1 En \mathbb{R}^k el subespacio (F, d) es completo si y solo si F es cerrado

CAPÍTULO III
EL CONCEPTO DE COMPACIDAD EN
ESPACIOS MÉTRICOS

Demostración: Sea A un conjunto infinito y acotado en \mathbb{R}^k . Luego, A es relativamente compacto. Su clausura \bar{A} es compacta y, por tanto, BW . Pero A es un subconjunto infinito de \bar{A} , luego admite algún punto de acumulación (en \bar{A}).

2.6 COMPLETITUD

Teorema 2.6.1: El conjunto de los números reales es un espacio métrico completo.

Demostración: Sea $\{x_0, x_1, \dots, x_n, \dots\}$ una sucesión de Cauchy en la recta real y designemos por \mathbb{R}_0 su rango. Luego, \mathbb{R}_0 es un conjunto acotado. Sabemos que esto equivale, en la recta real, a decir que \mathbb{R}_0 está acotado superior e inferiormente. Sean $a, b \in \mathbb{R}$ cotas inferior y superior de \mathbb{R}_0 , respectivamente. Entonces,

$$a \leq x_n \leq b \text{ para todo } n \in \mathbb{N}$$

Para cada $n \in \mathbb{N}$, designemos por \mathbb{R}_n al rango de la sucesión $\{x_0, x_1, \dots, x_n, \dots\}$ y construyamos la sucesión $\{y_0, y_1, \dots, y_n, \dots\}$ tal que

$$y_n = \sup \mathbb{R}_n \text{ para todo } n \in \mathbb{N}$$

Nótese que para todo $n \in \mathbb{N}$, $\mathbb{R}_{n+1} \subset \mathbb{R}_n$, lo cual implica que $y_{n+1} \leq y_n$, o sea que la sucesión $\{y_n\}$ es decreciente.

Definición 3.1.3: Sea X un conjunto y S una colección de subconjuntos de X . Decimos que S tiene la propiedad de intersección finita si y sólo si, para todo subconjunto finito no vacío \mathcal{F} de S , se tiene que $\bigcap \mathcal{F} \neq \emptyset$.

3.2 CRITERIOS DE COMPACIDAD

Teorema 3.2.1: Sea X un espacio métrico no vacío. Los siguientes enunciados son equivalentes:

- (i) (Criterio cubrimiento abierto). Todo cubrimiento abierto para X tiene un subcubrimiento finito.
- (ii) (Criterio de cubrimiento por bolas abiertas). Todo cubrimiento de X por bolas abiertas tiene un subcubrimiento finito.
- (iii) (Criterio de las intersecciones finitas). Toda colección de subconjuntos cerrados de X con la propiedad de intersección finita tiene intersección no vacía.
- (iv) (Criterio de Cantor). Cada encaje de subconjuntos cerrados no vacíos de X tiene intersección no vacía.
- (v) (Criterio de las sucesiones de Cantor). Toda sucesión $\{F_n\}$ de subconjuntos cerrados no vacíos de X tal que $F_{n+1} \subseteq F_n$ para cada $n \in \mathbb{N}$ tiene intersección no vacía.

(vi) (Criterio de Convergencia) Toda sucesión en X tiene una subsucesión que converge en X

(vii) (Criterio Espacial) X es completo y totalmente acotado

(viii) (Criterio BBW) X es acotado y tiene la propiedad del punto más cercano

(ix) (Criterio de Conjunto de Cantor) X es una imagen continua del conjunto de Cantor

(x) (Criterio de límite alcanzado) Toda función continua real definida sobre X es acotada y alcanza sus límites

Demostración

Que (i) implica (ii) es claro

Supongamos que X satisface (ii) y que \mathcal{F} es una colección de subconjuntos cerrados de X tal que $\bigcap \mathcal{F} = \emptyset$. Entonces $X = \bigcup \{F \mid F \in \mathcal{F}\}$

Así la colección $\{b[a, \text{dist}(a, F)] \mid F \in \mathcal{F}, a \in F\}$ de bolas de X cubre a X por hipótesis. Tiene un subcobrimiento finito para X y por lo tanto existe un subconjunto finito no vacío \mathcal{C} de \mathcal{F} tal que $\bigcup \{F \mid F \in \mathcal{C}\} = X$. Entonces

$\bigcap \mathcal{C} = \emptyset$, así que \mathcal{F} no tiene la propiedad de intersección finita. Por lo tanto, (ii) implica (iii).

Ahora supongamos que X satisface (iii).

Supongamos que \mathcal{N} es un encaje de subconjuntos cerrados no vacíos de X .

La intersección de cualquier número finito no nulo de miembros de \mathcal{N} es igual al más pequeño de ellos y por lo tanto, no es vacío. Por lo tanto, \mathcal{N} tiene la propiedad de intersección finita.

Por hipótesis, $\bigcap \mathcal{N} \neq \emptyset$. Así, X satisface (iv).

Si X satisface (iv), entonces claramente satisface (v).

Supongamos que X satisface (v).

Sea $x = \{x_n\}$ es una sucesión en X . Entonces por hipótesis, el encaje

$\{\overline{Cola_n\{x\}} : n \in \mathbb{N}\}$ tiene intersección no vacía, así que $\{x_n\}$ tiene una subsucesión convergente.

Así, se deduce que X satisface (vi).

Supongamos que X satisface (vi) Entonces toda sucesion en X tiene una subsucesion convergente que es por lo tanto de Cauchy asi X es totalmente acotado Ademias toda sucesion de Cauchy en X tiene una subsucesion convergente y por lo tanto converge por consiguiente X es completo Asi X satisface (vii)

Que (vii) y (viii) son equivalentes se deduce facilmente e implican (ix)

Supongamos que X satisface (ix) y que $g: \mathcal{K} \rightarrow X$ es una funcion continua del Conjunto de Cantor sobre X Supongamos que $f: X \rightarrow \mathbb{R}$ es continua Entonces $f \circ g$ es continua Su dominio \mathcal{K} es un subconjunto acotado cerrado de \mathbb{R} asi su mayor rango $f(X)$ tambien es un subconjunto acotado cerrado de \mathbb{R} y alcanza sus limites

Por lo tanto X satisface (x)

Supongamos que X satisface (x) Entonces cualquier funcion puntual dada de X es acotada asi que X es acotado y cada funcion puntual alcanza su valor minimo de modo que X tiene la propiedad del punto mas cercano Estos dos hechos junto con el criterio de Cauchy aseguran que X es totalmente acotado

Sea \mathcal{U} un cubrimiento abierto para X Mostraremos que \mathcal{U} tiene un subcubrimiento finito

Definamos $u: X \rightarrow \mathbb{R}^{\oplus}$ sea $u(x) = \sup \{ \text{dist}(x, U^c) \mid U \in \mathcal{U} \}$

para cada $x \in X$. Es fácil comprobar que u es continua. Por hipótesis u

alcanza su valor mínimo en algunos $w \in X$. Hagamos $u(w) = r$. Si $r = 0$

deberíamos tener $\text{dist}(w, U) = 0$ y por lo tanto $w \in U$ para todo $U \in \mathcal{U}$

porque tal U son todos cerrados en X produciendo la contradicción $w \notin \bigcup \mathcal{U}$

Así que $r > 0$. Como r es el valor mínimo de u se deduce que para cada $x \in X$

existe $U \in \mathcal{U}$ tal que $b[x, r] \subseteq U$. Como X es totalmente acotado una

colección finita de tales bolas cubre a X de modo que un subconjunto finito

correspondiente de \mathcal{U} también cubre X . Así (x) implica (i) y la prueba es

completa.

Observación Podemos decir que un espacio métrico es compacto si y solo si es vacío o satisface algunos de los criterios enumerados en el Teorema 3.2.1.

Definición 3.2.1 Un espacio métrico S es compacto si y solo si todo cubrimiento abierto para X tiene un subcubrimiento finito.

Observación: Esta es una formulación que es aplicable en áreas más abstractas de la Matemática; además, puesto que está expresada en términos de conjuntos abiertos, deja claro que la compacidad se preserva cuando la métrica es reemplazada por cualquier otra métrica que produzca la misma topología.

Ejemplo 3.2.1: Los intervalos cerrados $[a, b]$ de la línea real son compactos: ya que son completos y totalmente acotados. Intervalos no acotados $[a, \infty)$ o $(-\infty, b]$ no son compactos porque no son acotados.

Ejemplo 3.2.2: Discos cerrados $b[z, r]$ del plano complejo son compactos: ya que son completos y totalmente acotados. Por supuesto, el conjunto de Cantor es compacto. La línea real es completa pero no compacta; el conjunto $\{\frac{1}{n} / n \in \mathbb{N}\}$ es totalmente acotado pero no compacto.

Sabemos que cada espacio métrico se puede completar, un hecho que es útil debido a las propiedades agradables que disfrutan los espacios completos. Podría ser deseable poder hacer algo similar con la compacidad. Después de todo, todo espacio métrico compacto es completo, y los espacios compactos tienen propiedades aún más agradables que los completos. ¿Pueden

compactificarse todos los espacios métricos? ¿Pueden extenderse de alguna manera juiciosa para que la extensión sea un espacio métrico compacto? La respuesta es casi siempre no, por la sencilla razón de que los espacios métricos compactos son pequeños: dado que cada espacio métrico totalmente acotado está en correspondencia uno a uno con un subconjunto de Cantor, pueden tener una cardinalidad no mayor que la de \mathbb{R} .

Así, los espacios métricos que tienen una cardinalidad mayor que la de \mathbb{R} no son subespacios métricos de ningún espacio métrico compacto.

3.3 SUBCONJUNTOS COMPACTOS

Un subconjunto de un espacio métrico se dice que es un subconjunto compacto si es un espacio compacto. Así, como completitud y conexidad, la compacidad es una propiedad intrínseca de un espacio métrico y es independiente de cualquier superespacio en el que se considere residir. Es útil saber; sin embargo, que el criterio de cubrimientos abiertos puede ser probado usando cubiertas por subconjuntos abiertos de cualquier superespacio de dicha métrica en lugar de por subconjuntos abiertos del propio subespacio.

Definición 3.3.1: Un subconjunto S de un espacio métrico X se llama un subconjunto compacto de X si, y sólo si, el subespacio S de X es compacto.

Teorema 3.3.1: Un subconjunto S de un espacio métrico X es compacto si, y sólo si, todo cubrimiento abierto para S en X tiene un subcubrimiento finito.

Demostración: Supongamos que S es un subconjunto compacto de X y que \mathcal{C} es un cubrimiento abierto para S en X .

Entonces $\{U \cap S : U \in \mathcal{C}\}$ es un cubrimiento abierto para S en S ; así, por definición, existe un subconjunto finito \mathcal{F} de \mathcal{C} tal que $\{U \cap S : U \in \mathcal{F}\}$ que cubre a S . Entonces \mathcal{F} es un subcubrimiento finito de \mathcal{C} para S en X .

Por el contrario, supongamos que todo cubrimiento abierto para S en X tiene un subcubrimiento finito.

Supongamos que \mathcal{G} es un cubrimiento abierto para S en S .

Cada miembro de \mathcal{G} se puede escribir como $S \cap W$ para algún subconjunto abierto W de X . El conjunto $\{W \subseteq X : W \text{ es abierto en } X, S \cap W \in \mathcal{G}\}$ es un cubrimiento abierto para S en X y así tiene un subcubrimiento finito \mathcal{F} . Entonces, $\{S \cap W : W \in \mathcal{F}\}$ es un subcubrimiento finito de \mathcal{G} para S en S , así S es un subconjunto compacto de X .

Teorema 3.3.2: Suponga que X es un espacio métrico compacto y S es un subconjunto de X . Entonces S es compacto si, y sólo si, S es cerrado en X .

Demostración: S hereda total acotación de X ; así, por el criterio espacial del Teorema 3.2.1, S es compacto si, y sólo si, S es completo, que ocurre si y sólo si, S es cerrado en X , porque X es completo.

3.4 COMPACIDAD Y CONTINUIDAD

Gran parte de la importancia de los espacios métricos compactos se centra en el modo en que las funciones continuas se comportan sobre ellos. Sabemos que cada función continua en un espacio métrico compacto es automáticamente uniformemente continua y que toda imagen continua de un conjunto compacto es compacta.

Probaremos que cada función inyectiva continua sobre un conjunto compacto tiene inversa continua.

Teorema 3.4.1: Suponga que X y Y son espacios métricos, X es compacto y $f: X \rightarrow Y$ es continua. Entonces f es uniformemente continua sobre X y el subespacio $f(X)$ de Y es compacto.

Demostración: Daremos una prueba directa de la segunda afirmación utilizando cubrimientos abiertos.

Supongamos que \mathcal{C} es un cubrimiento abierto para $f(X)$.

Entonces $\{f^{-1}(U): U \in \mathcal{C}\}$ es un cubrimiento abierto para X porque f es continua. Como X es compacto, existe un subconjunto finito \mathcal{F} de \mathcal{C} tal que

$\{f^{-1}(U): U \in \mathcal{F}\}$ cubre a X .

Entonces \mathcal{F} cubre a $f(X)$. Así, $f(X)$ satisface el criterio de cubrimiento abierto para compacidad y es por lo tanto compacto.

Si X y Y son espacios métricos, la notación $\mathcal{C}(X, Y)$ es usada para el espacio de todas las funciones continuas acotadas de X en Y .

Sabemos que si X es compacto, entonces todas las funciones continuas de X en Y tienen rango compacto y por lo tanto, automáticamente acotado. Así, cuando X es compacto, $\mathcal{C}(X, Y)$ comprende todas las funciones continuas de X en Y ; además, ellas son todas uniformemente continua.

El conocido Teorema de Valor Extremo, que establece que cada función continua real definida sobre $[0, 1]$ alcanza sus límites, puede verse como un simple corolario del hecho de que las imágenes continuas de conjuntos compactos son siempre compactas. Además, es fácil de creer a partir de imágenes que tal función, si es inyectiva, tiene una inversa continua desde su rango sobre $[0, 1]$. Esto, también, es una aplicación especial del siguiente teorema general.

Teorema 3.4.2 (Teorema Función Inversa): Supongamos que X y Y son espacios métricos y X es compacto. Suponga que $f: X \rightarrow Y$ es inyectiva y continua. Entonces $f^{-1}: \text{ran}(f) \rightarrow X$ es uniformemente continua.

Demostración: Supongamos que S es un subconjunto cerrado de X . Entonces S es compacto y su imagen continua $f(S)$ es compacta. Por lo tanto, cerrado en $f(X)$.

Pero $f(S) = (f^{-1})^{-1}(S)$. Como S es un subconjunto cerrado arbitrario de X , f^{-1} es continua.

Que f^{-1} es uniformemente continua se deduce del Teorema 3.4.1 porque el dominio de f^{-1} es $f(X)$, que es compacto.

3.5 UNIONES E INTERSECCIONES DE SUBCONJUNTOS COMPACTOS

Como podríamos esperar de estudiar conjuntos cerrados y conjuntos completos, la compacidad se preserva bajo uniones finitas y bajo intersecciones arbitrarias. Y cada encaje de conjuntos compactos no vacíos tiene intersección no vacía.

Teorema 3.5.1: Supongamos que X es un espacio métrico y \mathcal{C} es una colección no vacía de subconjuntos compactos de X .

Entonces:

(i) $\bigcap \mathcal{C}$ es un subconjunto compacto de X .

(ii) Si \mathcal{C} es finito, entonces $\bigcup \mathcal{C}$ es un subconjunto compacto de X .

Demostración:

Como todo miembro de \mathcal{C} es cerrado en X , también es cerrado $\bigcap \mathcal{C}$; además, siendo un subconjunto cerrado de cualquier miembro individual de \mathcal{C} , es compacto.

Para (ii), si \mathcal{C} es finito, entonces $\bigcup \mathcal{C}$ es completo y totalmente acotado y por lo tanto, es compacto.

Ejemplo 3.5.1: Toda unión finita de intervalos cerrados acotados es un subconjunto compacto de \mathbb{R} . \mathbb{R} en sí mismo, no es compacto, puede ser expresado como la unión contable $\bigcup \{[n, n+1] : n \in \mathbb{Z}\}$ de intervalos cerrados acotados, por lo que la finitud de \mathcal{C} no se puede eliminar en el Teorema 3.5.1.

Teorema 3.5.2: Suponga que X es un espacio métrico y \mathcal{C} es una colección no vacía de subconjuntos compactos de X .

Suponga que \mathcal{C} tiene la propiedad de intersección finita.

Entonces $\bigcap \mathcal{C} \neq \emptyset$. En particular, cada encaje de subconjuntos compactos no vacíos de X tiene intersección no vacía.

Demostración: Sea $A \in \mathcal{C}$. Entonces $\{A \cap C : C \in \mathcal{C}\}$ es una colección de subconjuntos cerrados no vacío del espacio métrico compacto A y tiene la propiedad de intersección finita. Así que $\bigcap \{A \cap C : C \in \mathcal{C}\}$ es no vacía, de donde $\bigcap \mathcal{C}$ es no vacía.

3.6 COMPACIDAD DE PRODUCTOS

Un producto finito de espacios métricos compactos es compacto si el producto conserva la métrica: es completo y totalmente acotado. Sabemos, sin embargo, que ni la completitud, ni ser totalmente acotado, ni tampoco la propiedad del punto más cercano, necesitan conservarse cuando el producto está dotado con una métrica de producto arbitrario. A pesar de estas deficiencias, la compacidad se preserva bajo cada métrica del producto.

Lema 3.6.1: Suponga que A y B son espacios métricos compactos y dotan a $A \times B$ con la métrica producto. Entonces $A \times B$ es compacto.

Demostración:

Supongamos que $\{(a_n, b_n)\}$ es una sucesión arbitraria en $A \times B$. Como A es compacto, $\{a_n\}$ tiene una subsucesión $\{a_{m_n}\}$ que converge en A . Entonces,

como B es compacto, $\{b_{m_n}\}$ tiene una subsucesión $\{b_{p_{m_n}}\}$ que converge en B , por lo tanto, $\{a_{p_{m_n}}\}$ converge en A , Así que, $\{(a_{p_{m_n}}, b_{p_{m_n}})\}$ es una subsucesión de $\{(a_n, b_n)\}$ que converge en $A \times B$.

Entonces, $A \times B$ satisface el criterio de convergencia para compacidad y es, por lo tanto, compacto.

Teorema 3.6.1: Suponga $n \in \mathbb{N}$ y, para cada $i \in \mathbb{N}_n$, (X_i, τ_i) es un espacio métrico no vacío. Dotemos el producto $P = \prod_{i=1}^n X_i$ con cualquier métrica producto. Entonces, P es compacto, si y sólo si, X_i es compacto para todo $i \in \mathbb{N}_n$.

Demostración: Si todos los espacios de coordenadas son compactos, la compacidad de P se deduce de un número finito de aplicaciones del Lema 3.6.1. Si P es compacto, entonces cada espacio de coordenadas, siendo la imagen de P bajo la función proyección apropiada, es compacto; porque las proyecciones son todas continuas.

3.7 COMPACIDAD Y PUNTOS MÁS CERCANOS.

Sabemos ahora que la propiedad de punto más cercano está entre la

completitud y la compacidad todo espacio metrico compacto tiene la propiedad del punto mas cercano y todo espacio metrico con la propiedad del punto mas cercano es completo

Ademas el concepto de compacidad nos da algunas características mas de la propiedad de punto mas cercano

Teorema 3.7.1 Sea X un espacio metrico. Los siguientes enunciados son equivalentes

- (i) X tiene la propiedad del punto mas cercano
- (ii) Todo subconjunto cerrado acotado de X es compacto
- (iii) Toda bola cerrada de X es compacta

Demostracion Si $X = \emptyset$ los enunciados son trivialmente ciertos así que supongamos lo contrario

Supongamos que X tiene la propiedad del punto mas cercano y que S es un subconjunto cerrado acotado de X . Estando cerrado S tiene la propiedad del punto mas cercano estando tambien acotado S es compacto. Así que (i) implica (ii). Que (ii) implica (iii) es claro porque toda bola cerrada es cerrada y acotada.

Por ultimo supongamos que X satisface (iii)

Sea $\{x_n\}$ cualquier sucesion acotada en X . Entonces existe una bola cerrada B de X que incluye $\{x_n \mid n \in \mathbb{N}\}$. Pero B es compacto por hipotesis, asi que $\{x_n\}$ tiene una subsucesion que converge en B y por lo tanto en X . Como $\{x_n\}$ es una sucesion acotada arbitraria en X , entonces X tiene la propiedad del punto mas cercano.

3.8 COMPACIDAD LOCAL

La linea real no es compacta, pero tiene la propiedad de punto mas cercano – sus subconjuntos cerrados acotados son compactos – lo que significa que la teoria de la compacidad es aplicable en un sentido local a \mathbb{R} .

Por ser una propiedad algo mas debil que la propiedad de punto mas cercano, da derecho a que un espacio metrico sea llamado localmente compacto.

Teorema 3.8.1 Sea X un espacio metrico y $x \in X$. Los siguientes enunciados son equivalentes:

(i) Existe $r \in \mathbb{R}^+$ tal que $b[x, s]$ es compacto para todo $s \in (0, r]$.

- (ii) Existe una bola cerrada de X centrada en x que es compacta
- (iii) Existe un subconjunto abierto U de X tal que $x \in U$ y \bar{U} es compacto
- (iv) Existe un subconjunto abierto U y un subconjunto compacto K de X tal que $x \in U \subseteq K$

Demostracion

Si (i) se verifica entonces (ii) se cumple trivialmente

Si (ii) se satisface sea $r \in \mathbb{R}^+$ tal que $b[x, r]$ es compacto y sea $U = b[x, r]$ entonces U es abierto $x \in U$ y $Cl_x(U)$ es un subconjunto cerrado del conjunto compacto $b[x, r]$ y así es compacto Así (iii) se satisface

Que (iii) implica (iv) es claro

Finalmente supongamos que (iv) se satisface y sea U un subconjunto abierto de X y K un subconjunto compacto de X con $x \in U \subseteq K$ Como U es abierto existe $r \in \mathbb{R}^+$ tal que $b[x, 2r] \subseteq U$ Entonces para cada $s \in [0, r]$ $b[x, s]$ es un subconjunto cerrado de $Cl_x(U)$ y por lo tanto de K y así es compacto Así (i) también se satisface

Definición 3 8 1 Un espacio métrico X se dice que es localmente compacto si y solo si para cada $x \in X$ existe un subconjunto abierto U de X y un subconjunto compacto K de X tal que $x \in U \subseteq K$

Observación Un espacio métrico X es localmente compacto si y solo si todo $x \in X$ satisface cualquiera de los criterios enumerados en el Teorema 3 8 1

Ejemplo 3 8 1 Todo espacio métrico discreto X es localmente compacto ya que cada subconjunto unitario es tanto abierto como compacto. Si X es infinito y tiene la métrica discreta entonces todas las bolas cerradas de radio menor que 1 siendo conjuntos unitarios son compactos todas las otras bolas siendo igual a X son no compactas

Ejemplo 3 8 2 Todo espacio métrico compacto es abierto en sí mismo y compacto y así es necesariamente localmente compacto. Si un espacio métrico X tiene la propiedad de punto más cercano entonces toda bola cerrada de X es compacta así que X es ciertamente localmente compacto. La inversa directa no es cierta porque los espacios localmente compactos no necesitan ser completos necesitan tener la propiedad de punto más cercano. En efecto todo conjunto infinito con la métrica discreta es completo y localmente compacto pero no tiene la propiedad de punto más cercano

Por lo tanto, la existencia de los puntos más cercanos no está garantizada en espacios localmente compactos completos.

Ahora bien: ¿Qué subespacios de espacios localmente compactos son localmente compactos? No todos: el subespacio \mathbb{Q} de \mathbb{R} no es localmente compacto; en efecto, no existen subconjuntos abiertos no vacíos de \mathbb{Q} con cerradura compacta en \mathbb{Q} . Los subconjuntos cerrados de espacios localmente compactos son localmente compactos; curiosamente también lo son los subconjuntos abiertos.

Teorema 3.8.2: Sea (X, d) un espacio métrico localmente compacto y \tilde{X} es una completación de X . Entonces la copia isométrica designada de X en \tilde{X} es abierta en \tilde{X} .

Demostración: Debido a que las copias designadas de X en diferentes completaciones son isométricas con respecto a una isometría entre las completaciones mismas, podemos asumir que \tilde{X} es el conjunto $\delta(X) \cup \nu p(X)$, donde $\delta(X)$ es la copia isométrica de X y la métrica es $s: (u, v) \rightarrow \sup\{|u(x) - v(x)| : x \in X\}$. Sea $z \in X$. Como X es localmente compacto, existe $r \in \mathbb{R}^+$ tal que $b_X[z; r]$ es compacta. Afirmamos que $b_{\tilde{X}}[\delta_z; r] \subseteq \delta(X)$.

Sea $u \in b_{\tilde{X}}[\delta_z; r)$.

Entonces $u(z) = u(z) - \delta_z(z) \leq s(u, \delta_z) < r$.

Note que, para todo $x \in X \setminus b_X[z; r]$, tenemos que

$$u(x) \geq d(x, z) - \mu(z) > r - \mu(z),$$

así que

$$\inf \mu(X \setminus b_X[z; r]) \neq 0.$$

Pero $\inf \mu(X) = 0$ por definición, así $\inf \mu(b_X[z; r]) = 0$.

La bola $b_X[z; r]$ es compacta, así que μ alcanza su valor mínimo en él, forzando $0 \in \text{ran}(\mu)$. Así $\mu \in \delta(X)$, como afirmamos. Como z es arbitrario en X , se deduce que $\delta(X)$ es abierto en la completación \tilde{X} .

Ejemplo 3.8.3: Todo espacio métrico localmente compacto es un espacio de Baire. Se puede probar usando el hecho que acabamos de demostrar en que todo espacio métrico localmente compacto es isométrico a un subconjunto abierto de su completación porque cada subconjunto abierto de un espacio métrico completo es un espacio de Baire.

3.9 SUBCONJUNTOS COMPACTOS DE ESPACIOS DE FUNCIONES

Una característica común de los subconjuntos compactos es que son cerrados y acotados en espacios métricos que tienen la propiedad de punto más cercano; solo eso es suficiente para identificarlos. Pero incluso el espacio $\mathcal{C}([0, 1])$ siendo infinito dimensional no tiene la propiedad de punto más cercano. En dichos espacios de funciones el criterio estándar para compacidad está dado por un teorema más fuerte: el Teorema Arzela – Ascoli.

Teorema 3.9.1 Sea X un conjunto no vacío (Y ϵ) un espacio métrico y $S \subseteq B(X, Y)$. Para cada $x \in X$ sea x la función $f \rightarrow f(x)$ definida sobre S y sea $X = \{x \mid x \in X\} \subseteq B(S, Y)$ y X es totalmente acotado. Entonces S es totalmente acotado en $B(X, Y)$ si y solo si $x(S)$ es totalmente acotado en Y para todo $x \in X$.

Demostración

Si S es totalmente acotado entonces $x(S)$ es totalmente acotado para cada $x \in X$ porque las funciones x son todas uniformemente continuas.

Por otro lado sea $\varepsilon \in \mathbb{R}^+$ y supongamos que para todo $x \in X$ $x(S)$ es totalmente acotado en Y . Como X es totalmente acotado existe $k \in \mathbb{N}$ y un subconjunto finito $\{z_i \mid i \in \mathbb{N}_k\}$ de X tal que $X \subseteq \bigcup_{i \in \mathbb{N}_k} b_{B(S,Y)}\left[z_i, \frac{\varepsilon}{3}\right)$. Sea $\{g_n\}$ una sucesión arbitraria en S . Por hipótesis $z_1(S)$ es totalmente acotado en Y así que la sucesión $\{g_n(z_1)\}$ tiene una subsucesión de Cauchy digamos $\{g_{n_i}(z_1)\}$; similarmente la sucesión $\{g_{n_i}(z_2)\}$ tiene una sucesión de Cauchy digamos $\{g_{n_{i_2}}(z_2)\}$ y observamos que $\{g_{n_{i_2}}(z_1)\}$ siendo una subsucesión de $\{g_{n_i}(z_1)\}$ es también de Cauchy. Repitiendo este argumento para cada miembro del conjunto finito $\{z_i \mid i \in \mathbb{N}_k\}$ llegamos al final a una subsucesión $\{g_{n_m}\}$ de $\{g_n\}$ tal que $\{g_{n_m}(z)\}$ es de Cauchy en Y para cada $i \in \mathbb{N}_k$. Debido a que estas sucesiones son de Cauchy y \mathbb{N}_k es finito existe $J \in \mathbb{N}_k$ tal que para todo $i \in \mathbb{N}_k$ tenemos que $g_{n_m}(z) \in b_Y\left[g_{n_m}(z), \frac{\varepsilon}{3}\right)$ para todo $n \in \mathbb{N}$ con $n \geq J$. Pero los z fueron escogidos para que para cada $x \in X$ existe $i \in \mathbb{N}_k$ tal que $e(f(x), f(z)) < \frac{\varepsilon}{3}$ para todo $f \in S$.

Por lo tanto $g_{n_m}(x) \in b_Y\left[g_{n_m}(x), \varepsilon\right)$ para todo $n \in \mathbb{N}$ con $n \geq J$ y para todo $x \in X$ de donde $g_{n_m} \in b_S\left[g_{n_m}, \varepsilon\right)$ para todo $n \in \mathbb{N}$ con $n \geq J$.

Como ε es arbitrario en \mathbb{R}^+ , $\{g_{m_n}\}$ es de Cauchy. Como $\{g_n\}$ es una sucesión arbitraria en S , esto establece que S es totalmente acotada.

Corolario 3.9.1 (Arzelá – Ascoli Teorema): Sea (X, d) un espacio métrico compacto y (Y, e) un espacio métrico con la propiedad de punto más cercano.

Sea S un subconjunto acotado cerrado de $\mathcal{C}(X, Y)$. Para cada $x \in X$, definamos $\hat{x}: S \rightarrow Y$ por $\hat{x}(f) = f(x)$ para cada $f \in S$ y sea $\hat{X} = \{\hat{x}: x \in X\}$.

Entonces:

(i) $\hat{X} \subseteq B(S, Y)$; en otras palabras, las funciones \hat{x} son todas acotadas.

(ii) S es compacto si y sólo si, la función $x \rightarrow \hat{x}$ de X a $B(S, Y)$ es continua.

Demostración: Para cada $x \in X$, la función \hat{x} es acotada ya que S es acotado, así que $\hat{X} \subseteq B(S, Y)$, lo cual prueba (i).

Para la implicación directa en (ii), supongamos que S es compacto, $z \in X$ y $\varepsilon \in \mathbb{R}^+$. Porque S es totalmente acotado, existe $k \in \mathbb{N}$ y un subconjunto finito $\{g_i: i \in \mathbb{N}_k\}$ de $\mathcal{C}(X, Y)$ tal que $S \subseteq \bigcup \{b_{\mathcal{C}(X, Y)}[g_i; \frac{\varepsilon}{3}]: i \in \mathbb{N}_k\}$.

Como las g_i son continuas en z y sólo hay un número finito de ellas, existe $\delta \in \mathbb{R}^+$ tal que, para todo $x \in X$ con $d(z, x) < \delta$, tenemos que $e(g_i(z), g_i(x)) < \frac{\varepsilon}{3}$

para todo $i \in \mathbb{N}_k$, y se sigue que $e(f(z), f(x)) < \varepsilon$ para todo $f \in S$ porque $S \subseteq \bigcup \{b_{C(X,Y)}[g_i; \frac{\varepsilon}{3}) : i \in \mathbb{N}_k\}$. Esto da entonces $s(\hat{z}, \hat{x}) \leq \varepsilon$, donde s denota la métrica del supremo en $B(S, Y)$. Así, la función $x \rightarrow \hat{x}$ es continua en z y, como z es arbitrario en X , es una función continua.

Para implicación hacia atrás en (ii), supongamos que $x \rightarrow \hat{x}$ es continua. Entonces su rango \hat{X} es, como su dominio X , compacto y por lo tanto, totalmente acotado. Además, para cada $x \in X$, $\hat{x}(S)$, siendo acotado en Y por (i), es totalmente acotado porque Y tiene la propiedad del punto más cercano. Del Teorema 3.9.1 se deduce que S es totalmente acotado. También, $\mathcal{C}(X, Y)$ es completo porque Y es completo, así que S , siendo cerrado en $\mathcal{C}(X, Y)$, es también completo. S , siendo completo y totalmente acotado, es compacto.

BIBLIOGRAFÍA

- 1 ALIPRANTIS C D BURKINSHAW O 1998 *Principles of Real Analysis* Third Edition Academic Press San Diego 424 pags
- 2 ARMSTRONG M A 1983 *Basic Topology* First Edition Springer Verlag London 261 pags
- 3 AULL C E & LOWEN R 1997 *Handbook of the History of General Topology Volumen I* First Edition Kluwer Academic Publishers New York 381 pags
- 4 AULL C E & LOWEN R 1998 *Handbook of the History of General Topology Volumen II* First Edition Kluwer Academic Publishers New York 405 pags
- 5 AULL C E & LOWEN R 2001 *Handbook of the History of General Topology Volumen III* First Edition Kluwer Academic Publishers New York 418 pags
- 6 BOYER C B & MERZBACH U C 2011 *A History of Mathematics* Third Edition John Wiley & Sons Inc New Jersey 690 pags
- 7 COHEN G 2003 *A Course in Modern Analysis and its Application* First Edition Cambridge University Press New York 349 pags
- 8 CONWAY J B 2012 *A Course in Abstract Analysis* First Edition American Mathematical Society Providence Rhode Island 385 pags
- 9 CONWAY J B 2014 *A Course in Point Set Topology* First Edition Springer International Publishing Switzerland 154 pags
- 10 FOLLAND G B 1984 *Real Analysis Modern Techniques and Their Applications* John Wiley & Sons New York 368 pags
- 11 FRIEDMAN A 1970 *Foundations of Modern Analysis* Dover Publications

- Inc New York 258 pags
- 12 GAMELIN T W GREENE R E 1983 *Introduction to Topology* Saunders College Publishing New York 347 pags
 - 13 GARLING D J H 2013 *A Course in Mathematical Analysis Volume I Foundations and Elementary Real Analysis* First Edition Cambridge University Press New York 318 pags
 - 14 GRAY J 2015 *The Real and the Complex A History of Analysis in the 19th Century* First Edition Springer Verlag London 350 pags
 - 15 KLEINER I 2012 *Excursions in the History of Mathematics* First Edition Birkhauser Boston 334 pags
 - 16 KNAPP A W 2005 *Basic Real Analysis* First Edition Birkhauser Boston 670 pags
 - 17 KREYSZIG E 1978 *Introductory Functional Analysis with Applications* First Edition John Wiley & Sons New York 706 pags
 - 18 LANG S 1996 *Real and Functional Analysis* Third Edition Springer Verlag New York 596 pags
 - 19 LITTLE C H C TEO K L BRUNT B V 2015 *Real Analysis via Sequences and Series* First Edition Springer Verlag London 483 pags
 - 20 MANETTI M 2015 *Topology* First Edition Springer International Publishing Switzerland 315 págs
 - 21 RAMAN SUNDSTROM M *A Pedagogical History of Compactness* Amer Math Monthly 122 (2015) 619-635
 - 22 RODRÍGUEZ Y Julio 2017 *Historia de la Noción de Compacidad* Herrera Panama Monografía Universidad de Panama Herrera 30 pags

23. ROYDEN, H.L. 1988. *Real analysis*. Third Edition. The Macmillan Company, London, 353 págs.
24. SEARCOID, M. 2007. *Metric Spaces*. First Edition. Springer-Verlag, London, 320 págs.
25. SHIRALI, S., VASUDEVA, H.L. 2006. *Metric Spaces*. First Edition. Springer-Verlag, London, 229 págs.
26. TAO, T. 2006. *Analysis I*. First Edition. Hindustan Book Agency. New Delhi, India. 423 págs.
27. WILANSKY, A. 1970. *Topology for Analysis*. First Edition. Ginn and Company, London, 398 págs.