

$$\sigma \mapsto \int_{t_0}^t f(\sigma(t), \sigma'(t)) dt \quad \text{פונקציה של } \sigma \text{ ו-}\sigma' \text{ בלבד}$$

$$\Omega(\Gamma) = \int_B f(\Gamma(u), (D_{e_1} \Gamma)_u, \dots, (D_{e_k} \Gamma)_u) du \quad \Gamma: B \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$B \subseteq \mathbb{R}^k \quad \text{פונקציה של } \Gamma \text{ ו-} D_{e_i} \Gamma \text{ בלבד}$$

$$\Omega(\Gamma_i) \rightarrow \Omega(\Gamma) \Leftarrow \Gamma_i \rightarrow \Gamma$$

$$? \Gamma_i \rightarrow \Gamma \quad \text{כיצד?}$$

$$\forall u \in B \quad \Gamma_i(u) \rightarrow \Gamma(u)$$

$$\exists L \text{ s.t. } \forall \Gamma_i \in \text{Lip}(L)$$

$$f(x, h_1, h_2) = \theta f(x, h_1, h_2') + (1-\theta) f(x, h_1, h_2'')$$

$$h_2 \rightarrow f(x, h_1, h_2)$$

$$h_2 = \theta h_2' + (1-\theta) h_2'' \quad \theta \in (0,1)$$

$$\theta \in (0,1) \quad x, h_2', h_2'', h_1, x_0 \in \mathbb{R}^n$$

$$B = [0,1] \times [0,1]$$

$$\Gamma(u_1, u_2) = x_0 + u_1 h_1 + u_2 h_2$$

$$D_2(\Gamma)_u = h_2 \quad (D_1 \Gamma)_u = h_1$$

$$(D_2 \Gamma_i)_u = \begin{cases} h_2' & u_2 \in T_i^0 \\ h_2'' & u_2 \notin T_i^0 \end{cases} \quad D_2(\Gamma_i)_u = h_2$$

יש כוונה (אולי) להשתמש ב- π_i ו- π_i כמסלול

כדי להראות שה- π_i הוא מסלול קצר

הוא מסלול קצר

הוא מסלול קצר

הוא מסלול קצר

הוא מסלול קצר

כאשר π_i הוא מסלול קצר

$$\int_B f(\pi(u), (D_1 \pi)_u, (D_2 \pi)_u) \rightarrow$$

כאשר π_i הוא מסלול קצר

$$1 \text{ מסלול } u_2 \rightarrow \int_0^{u_1} f(\pi(u, u_2), h_1, h_2') du$$

$$2 \text{ מסלול } u_2 \rightarrow \int_0^{u_1} f(\pi(u, u_2), h_1, h_2'') du$$

הוא מסלול קצר

$$\int_0^{u_2} (1 - \theta) \cdot 1_{T_i} + (2 - \theta) \cdot 1_{R - T_i} du$$

$$\int_0^{u_2} (1 - \theta) du \rightarrow \int_0^{u_2} (1 - \theta) du$$

הוא מסלול קצר

$$x \rightarrow f(x, h_1, h_2) - \theta f(x, h_1, h_2') - (1 - \theta) f(x, h_1, h_2'')$$

הוא מסלול קצר

$$h_2 \rightarrow f(x, h_1, h_2)$$

$$\Gamma(u_1, u_2) = \text{const} \rightarrow \Omega(\Gamma) = 0$$

$$f(x, 0, 0) = 0$$

$$\begin{aligned} f(x, h_1, 0) &= 0 \\ f(x, 0, h_2) &= 0 \end{aligned}$$

$$\Gamma(u_1, u_2) = x_0 + u_1 h_1 + u_2 h_2$$

$$\Gamma(u_1, u_2) = x_0 + u_1 h_1 + u_2 h_2$$

$$h_1 = h_2 \rightarrow f(x, h_1, h_2) = 0$$

$$f(x, h_2, h_2) = -f(x, h_1, h_2)$$

$$\Gamma(u_1, u_2) = x_0 + u_1 h_1 + u_2 h_2$$

$$L(h_1, h_2)$$

$$L(h_1, h_1) + L(h_2, h_2) + L(h_1, h_2) + L(h_2, h_1) = L(h_1 + h_2, h_1 + h_2) = 0$$

$$R^n \times C^m$$

$$\omega \in C^m(R^n \times (R^n)^k \rightarrow R)$$

$$\omega(x, y, z, \dots)$$

$$\int_B \omega = \int_B \omega(\Gamma(u), (D_1 \Gamma)_u, \dots, (D_k \Gamma)_u) du$$

$$\int_B \omega = \int_B \omega(\Gamma(u), (D_1 \Gamma)_u, \dots, (D_k \Gamma)_u) du$$

11 772
 0.07160 602W1 ~ 0.1371 ~ 0.521, 1.024

~ $\mathbb{R}^2$ > $n=2$ (c) ω v/c

B so $n=2$ $r(u)=4$ s/c $B \subseteq \mathbb{R}^2$ v/c

$$\int_{\Gamma} \omega = \int_B \omega(u, e_1, e_2) du$$

$$= \int_B \omega(\cdot, e_1, e_2)$$

$$\int_E \omega := \int_E \omega(\cdot, e_1, e_2)$$

-1.024/3 E 1.024

$(r, \theta) \in [0, 2] \times [0, 2\pi]$

$\Gamma(r, \theta) = \begin{pmatrix} r \cos \theta \\ r \sin \theta \end{pmatrix}$

$B \rightarrow D = \overline{B(0, 1)}$

$$\int_{\Gamma} \omega = \int_B \omega \left(\begin{pmatrix} r \cos \theta \\ r \sin \theta \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \end{pmatrix} \right)$$

$$\int_D \omega = \int_D \omega(\cdot, e_1, e_2) = \int_0^1 r dr \int_0^{2\pi} d\theta \left(\omega \left(\begin{pmatrix} r \cos \theta \\ r \sin \theta \end{pmatrix}, e_1, e_2 \right) \right)$$

$\hookrightarrow$ ω is a 2-form

$$L \left(\begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \end{pmatrix} \right) = r L(e_1, e_2)$$

$\cos \theta e_1 + \sin \theta e_2$ $-r \sin \theta e_1 + r \cos \theta e_2$

$$L \left(\begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \end{pmatrix} \right) = -r \cos \theta L(e_1, e_1) + r \cos^2 \theta L(e_1, e_2)$$

$$= -r \sin \theta L(e_2, e_1) + r \cos \theta L(e_2, e_2)$$

$$= r L(e_1, e_2)$$

הגדרה א-ע-פ (סימולר) הוא $\sum c_i \pi_i$ סימולר

שם C סימולר $\Rightarrow$

$$C = c_1 \pi_1 + \dots + c_p \pi_p$$

האלמנטים c_i נקראים מקדמים. C כפוף π_i $\Rightarrow$ $C(\pi_i) = c_i$

אז $C(\pi_i) = c_i$ $C(\pi_j) = 0$ $C(1) = 0$

כלומר, כאשר C (הסימולר) π_i נקראים מקדמים.

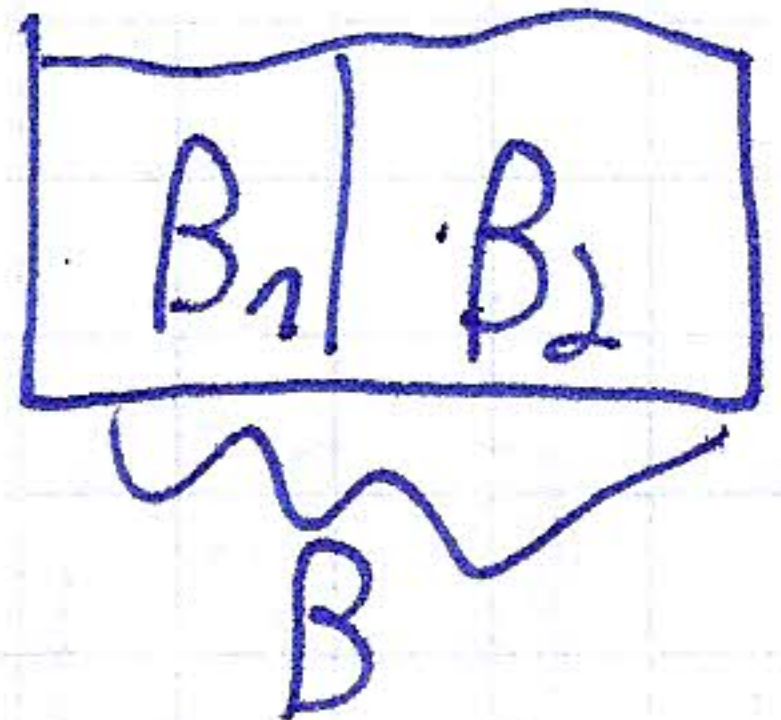
החבר C π_i $\Rightarrow$ $C(\pi_i) = c_i$

הגדרה $\int_C \omega = c_1 \int_{\pi_1} \omega + \dots + c_p \int_{\pi_p} \omega$

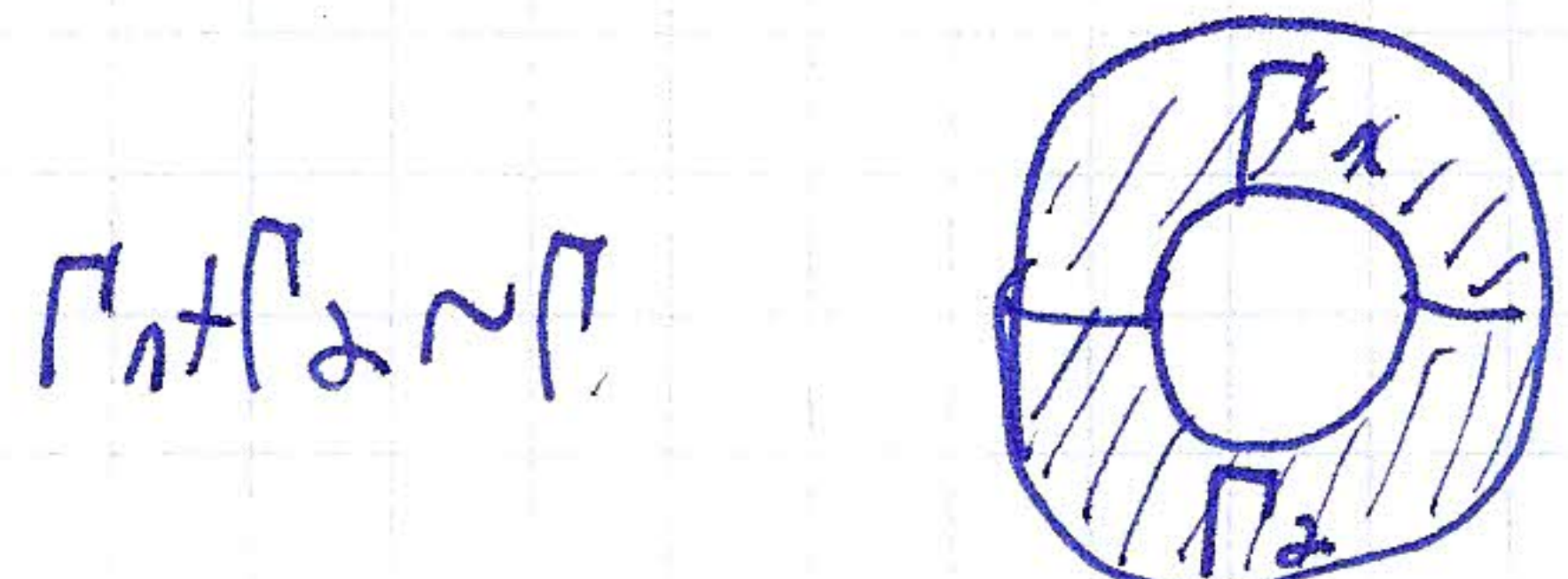
(הסימולר) π_i הוא π_i סימולר $\Rightarrow$ $\int_{\pi_i} \omega = c_i$ $\Rightarrow$ $\int_C \omega = c_1 c_1 + \dots + c_p c_p$

הגדרה $C_1 \sim C_2$ $\Rightarrow$ $\int_{C_1} \omega = \int_{C_2} \omega$ $\Rightarrow$ $C_1 - C_2$ $\Rightarrow$ $\int_{C_1 - C_2} \omega = 0$

$\int_{B_1+B_2} \omega = \int_B \omega$ $\Rightarrow$ $B_1+B_2 \sim B$



$B_1+B_2 \sim B$ $\Rightarrow$ $\int_{B_1+B_2} \omega = \int_B \omega$ $\Rightarrow$ $\int_{B_1+B_2} \omega - \int_B \omega = 0$



$BA + AB \sim 0$ $\Rightarrow$ $AB \sim -BA$

$$B = \{0\} \quad R^0 = \{0\} \quad 0 \text{ זכר}$$

$$\Gamma_0 : B \rightarrow \mathbb{R}^h$$

$$\Gamma_0(0) = x_0 \in \mathbb{R}^h$$

$$\text{W/O } \Gamma_0 = \{x_0\}$$

C^m נגזרת

$\mathbb{R}^h$

$\sim m-0$

$$\omega(x, h_1, \dots, h_k) = \omega(x) \in C^m(\mathbb{R}^h \rightarrow \mathbb{R}^k)$$

$$\int_M \omega = \omega(x_0) \\ \int_M \omega'' \\ \{x_0\}$$

זהו

$$C = c_1 \{x_1\} + \dots + c_p \{x_p\}$$

$$\int_C \omega = c_1 \omega(x_1) + \dots + c_p \omega(x_p)$$

$$\int_{c_1} \omega = \int_{c_2} \omega$$

W/O נגזרת נוספת

$$c_1 \sim c_2$$

$$c_1 = c_2 \Leftrightarrow$$

$$c_1 \sim c_2$$

נגזרת

$$c_2 - c_1 \text{ נגזרת } = 0$$

זכר

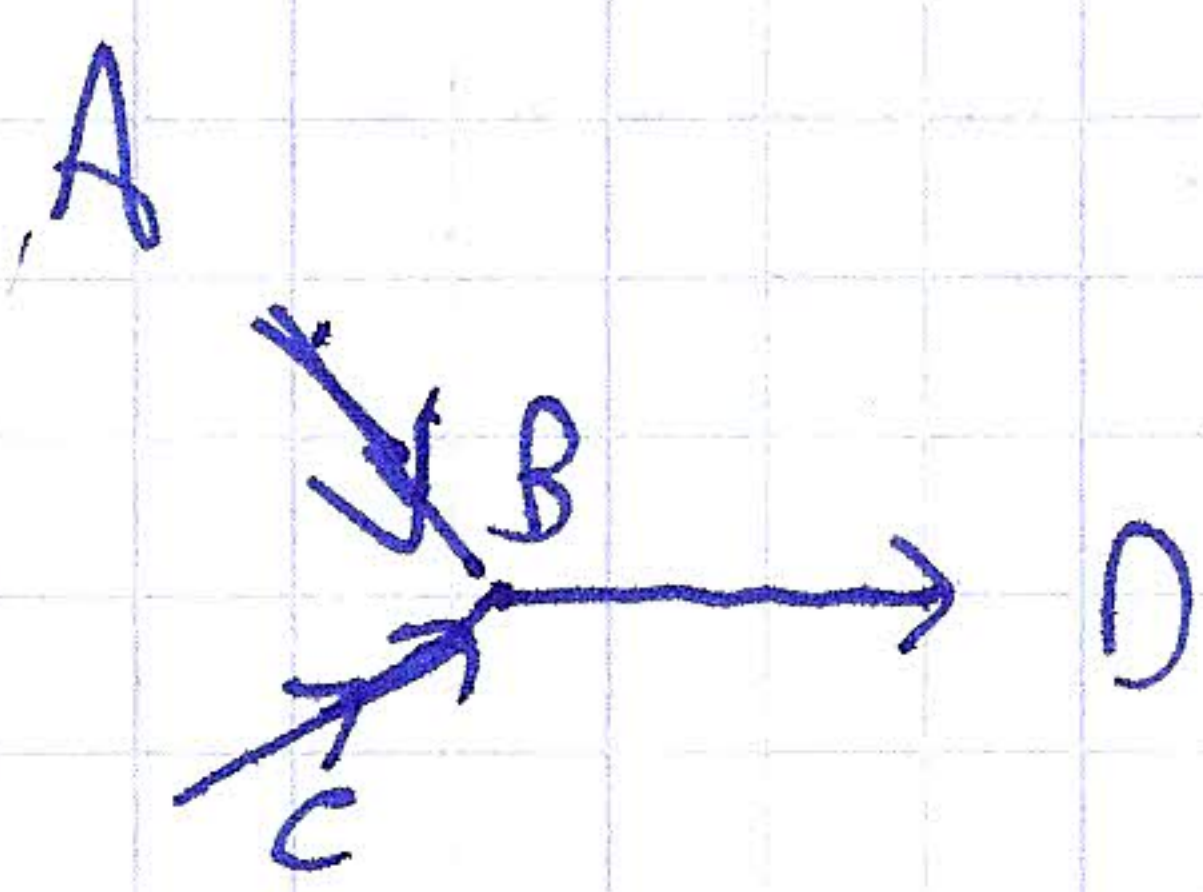
$$(u) \quad (u, v) \quad u, v \sim 1$$

se נגזרת

נגזרת

$$\partial \gamma = \{\gamma(t_1)\} - \{\gamma(t_0)\}$$

נגזרת = 0



$$\partial (AB + CD)$$

נגזרת "נגזרת" נגזרת

$$\partial (AB + CD) = B - A + D - C$$

$$\partial (AB + CB + BD) = B - A + B - C + D - B$$

$$\partial (CB + ABD) = B - C + D - A$$

נגזרת נגזרת נגזרת

? נגזרת נגזרת

מרחב וקטורי $C \rightarrow \partial C$

הערה: C^1 וקטור ω_0 נגזרת - δ

$$(D.\omega_0)_x(h) = (D_h \omega_0)_x = \omega_1(x, h)$$

$$\omega_1 = d\omega_0$$

מרחב וקטורי ω_1

$k=1$ וקטור ω_1

$$\int_C d\omega = \int_{\partial C} \omega$$

$\mathbb{R}^n \supset C$ $n \geq 1$ $\delta > 0$
 $\mathbb{R}^n \supset C^1$ $n \geq 0$ $\delta > 0$

$$\int_{\partial C_1} \omega = \int_{C_1} d\omega = \int_{C_2} d\omega = \int_{\partial C_2} \omega \Rightarrow \partial C_1 \sim \partial C_2$$

C^0 וקטור C^1 וקטור ω δ וקטור ω

הערה: ω וקטור ω δ וקטור ω δ וקטור ω

$$\int_{\partial C} d\omega = \int_{\partial C} \omega$$

$$\int_{\partial C} d\omega = \int_{t_0}^{t_1} (d\omega)(\gamma(t), \gamma'(t)) dt = \int_{t_0}^{t_1} (D_{\gamma(t)} \omega)_{\gamma(t)} dt =$$

$$= \int_{t_0}^{t_1} \frac{d}{dt} (\omega(\gamma(t))) dt = \omega(\gamma(t_1)) - \omega(\gamma(t_0)) = \int_{\gamma(t_0)}^{\gamma(t_1)} \omega = \int_{\partial C} \omega$$

$$\int_{\partial C_1} \omega_0 = \int_{\partial C_2} \omega_0$$

$\forall \omega_0 \in C^1(\mathbb{R}^n)$

$$\int_{\partial C_1} \omega_0 = \int_{\partial C_2} \omega_0$$

$\forall \omega_0 \in C(\mathbb{R})$

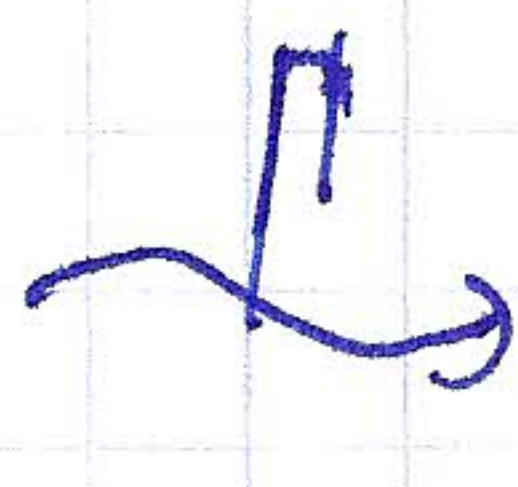
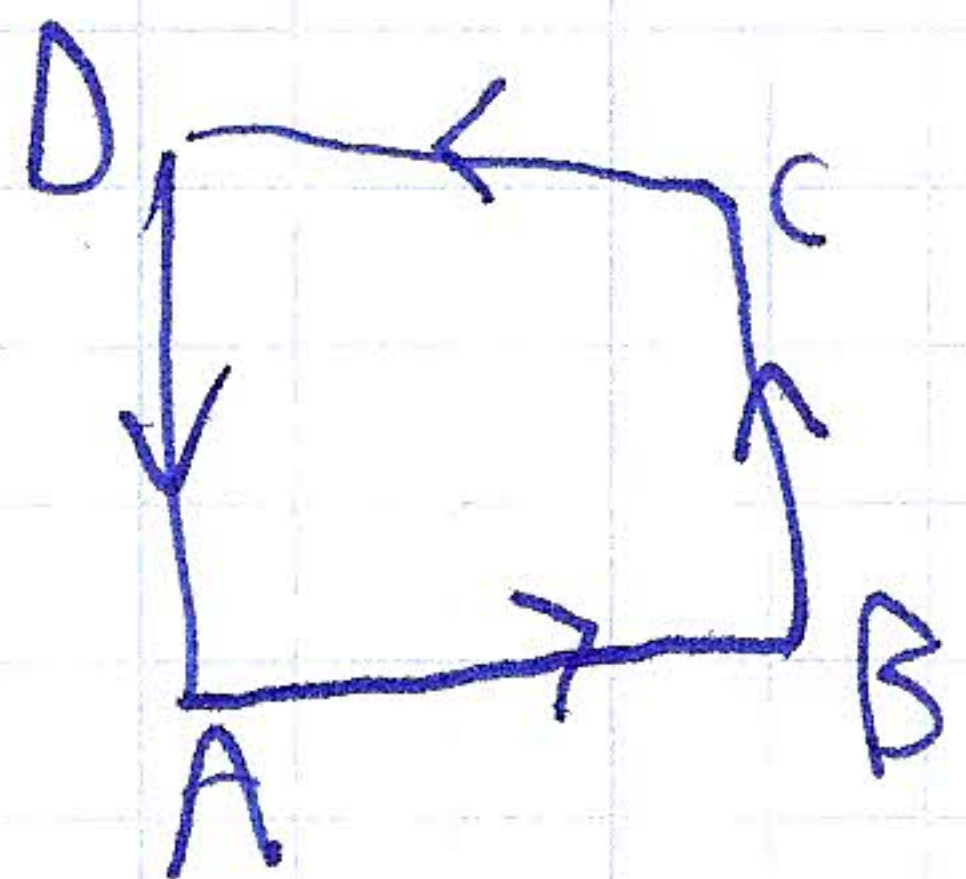
$f_i \in C^1$ ω $f \in C^0$ δ וקטור ω δ וקטור ω

$\delta > 0 \Rightarrow f_i \in C^1(\mathbb{R}^n) \xrightarrow{i \rightarrow \infty} f$ $\mathbb{R}^n$ $f \in C(\mathbb{R}^n)$ and
 $\cdot \Rightarrow f_i \xrightarrow{i \rightarrow \infty} f$ $\mathbb{R}^n$ $f \in C(\mathbb{R}^n)$

$f(x_1, x_2)$ $\leftarrow$ $f_\epsilon(x_1, x_2) = \frac{1}{\epsilon^2} \int_{[x_1, x_1+\epsilon] \times [x_2, x_2+\epsilon]} f$
 $\epsilon > 0$ $\mathbb{R}^n$ $f \in C^1$

$(D_1 f_\epsilon)(x_1, x_2) = \frac{1}{\epsilon^2} \int_{x_2}^{x_2+\epsilon} f(x_1+\epsilon, \cdot) - f(x_1, \cdot)$

$\cdot f_\epsilon \in C^1$ $\epsilon > 0$ $x_2 - \epsilon$ x_1 $\mathbb{R}^n$



$\mathbb{R}^n$ $\mathbb{R}^n$ $\mathbb{R}^n$ $\mathbb{R}^n$

$\partial \Gamma_{AB} + \Gamma_{BC} + \Gamma_{CD} + \Gamma_{DA} \sim$

$\sim \Gamma_{AB} + \Gamma_{BC} - \Gamma_{DC} - \Gamma_{AD}$

$\sim \Gamma_{ABCD}$

$\sim$ $\mathbb{R}^n$ $\mathbb{R}^n$ $\mathbb{R}^n$ $\mathbb{R}^n$