

# Analisi Matematica II

prof. Claudio Saccon (\*)

Lezione 07, 14 ottobre 2013

(\*) Dipartimento di Matematica

email: [sacson@dm.unipi.it](mailto:sacson@dm.unipi.it)

sito web: <http://sacson.blog.dma.unipi.it>

ricevimento: [il lunedì dalle 8.30 - via Buonarroti 1/c](#)

Ricordiamo di nuovo la def di  $d^2f$ .

$$f: A \rightarrow \mathbb{R}^M \quad A \subset \mathbb{R}^N \text{ aperto, } x_0 \in A$$

Abbiamo definito  $df(x_0)$  che è una appl. lineare da  $\mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^M$

$$(df(x_0) \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^N, \mathbb{R}^M) \leftarrow \text{matrici } M \times N)$$

applicazioni lineari da  $\mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^M$

Se  $df(x)$  esiste in  $\forall x \in A$ , ho  $x \mapsto df(x)$

che è una applicazione  $df: A \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^N, \mathbb{R}^M)$   
è come  $\mathbb{R}^{N \cdot M}$

Può esistere  $d(df)(x_0)$  che è una applicazione

lineare da  $\mathbb{R}^N \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^N, \mathbb{R}^M)$ . Scriviamo  $d(df) = d^2f$

Dunque dato  $h_1 \in \mathbb{R}^N$   $d^2f(x_0)(h_1) \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^N, \mathbb{R}^M)$

$\Rightarrow \forall h_1, h_2 \in \mathbb{R}^N$  si può fare  $(d^2f(x_0)(h_1))(h_2)$

DUNQUE  $d^2f(x_0): \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^M$  LINEARE che indica

$$\hookrightarrow d^2f(x_0)(h_1, h_2)$$

FATTO Se  $d^2f(x_0)$  esiste  $\Rightarrow$

$$d^2 f(x_0)(h_1, h_2) = \left( f'(x_0)(h_1) \right)'(h_2)$$

$\uparrow$   
 lo chiamo  $f''(x_0)(h_1, h_2)$

derivata dimensionale 2<sup>a</sup> - rispetto a  $h_1$  e  $h_2$

TEOREMA (NO DIM.)  $\Leftrightarrow \exists d^1 f(x_0) \Rightarrow \exists f''(x_0)(h_1, h_2)$

o vol  $f''(x_0)(h_1, h_2) = d^2 f(x_0)(h_1, h_2)$

IL VICEVERSA È FALSO. Però se in un intorno

di  $x_0$  esistono le derivate parziali:

$$f''(x_0)(\hat{e}_i, \hat{e}_j) \leftarrow \frac{\partial^2 f(x)}{\partial x_i \partial x_j}$$

e queste sono continue in  $x_0 \Rightarrow \exists d^2 f(x_0)$

e quest'ultimo è univocamente determinato da:

$$d^2 f(x_0)(v_1, v_2) = f''(x_0)(v_1, v_2) = \sum_{i,j} \frac{\partial^2 f(x)}{\partial x_i \partial x_j} v_{1,i} v_{2,j}$$

$\leftarrow$  vettori di  $\mathbb{R}^n$

NEL CASO  $M=1$  ( $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ ),  $\mathcal{L}$  modulo  $\varphi$

$$H_f(x_0) = \left[ \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x_0) \right]_{i,j=1..N} \quad \text{a. chiam. MATRICE HESSIANA}$$

o HESSIANO

NEI CASI "ONESTI"  $\Rightarrow H_f$  è simmetrico:

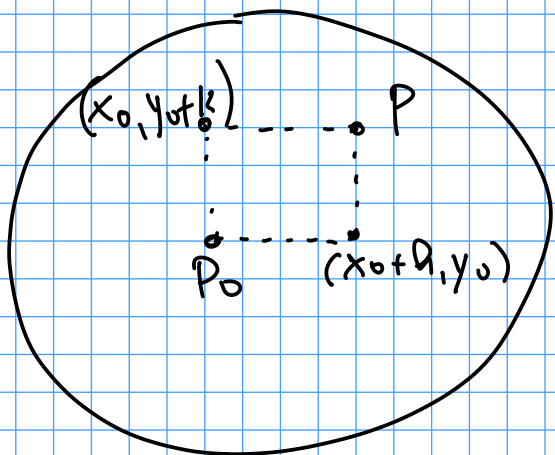
TEOREMA (di SCHWARTZ) Se  $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x)$  esistono

per  $x$  in un intorno di  $x_0$ , e sono continue in  $x_0 \Rightarrow$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x_0)$$

DIM. FACCIO IL CASO  $N=2 \Rightarrow$  ho un  $f(x, y)$

e voglio dim. che  $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x_0)$



$$P_0 = (x_0, y_0) \quad P = (x, y)$$

$$h = x - x_0$$

$$k = y - y_0$$

CONSIDERIAMO

$$Q(h, k) := \underbrace{f(x_0+h, y_0+k) - f(x_0+h, y_0)}_{\Delta(h, k)} - \underbrace{(f(x_0, y_0+k) - f(x_0, y_0))}_{\Delta(0, k)}$$

$\Delta(h, k)$

$\Delta(0, k)$

$\phi$

USO LAGRANGE

TRUO

$A(h, k) \in ]0, 1[$

$h \in \mathcal{D}_x$

$$\Delta(h, k) - \Delta(0, k) = \frac{d}{dh} \Delta(a', k) h \quad \boxed{0 < |a'| < |h|}$$

$$\left( \frac{\partial}{\partial x} f(x_0+h, y_0+k) - \frac{\partial}{\partial x} f(x_0+h, y_0) \right) \Big|_{h=a'} \int h =$$

$$\left( \frac{\partial}{\partial x} f(x_0+a', y_0+k) - \frac{\partial}{\partial x} f(x_0+a', y_0) \right) h$$

|| (Lagrange in y)

$$\frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial}{\partial x} f(x_0+a', y_0+k') \quad h \quad k \quad \text{per} \quad |k'| < |k|$$

$$\underbrace{\hspace{15em}}_{Q(h, k)}$$

FACENDO GLI STESSI CALCOLI - PRIMA IN  $y$  e poi  
in  $x$  TRUVA

$$Q(h, k) = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} f(x_0 + h'', y_0 + k'') h k$$

per cui  $h''$  ha 0 e  $h$ ,  $k''$  ha zero e  $k$

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial}{\partial x} f(x_0 + h', y_0 + k') h k = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} f(x_0 + h', y_0 + k') h k$$

se moltip  $(h, k) \rightarrow 0 \Rightarrow (h', k') \rightarrow 0 \Rightarrow (h'', k'') \rightarrow 0$

e cioè  $(x_0 + h', y_0 + k') \rightarrow (x_q, y_q)$   
 $(x_0 + h'', y_0 + k'') \rightarrow (x_q, y_q) \Rightarrow$

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial}{\partial x} f(x_q, y_q) = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} f(x_q, y_q)$$

FORMULA DI TAYLOR DI ORDINE 2 (CASO  $M=1$ )

Se  $f$  è differenziabile 2 volte in  $A$ ,  $d^2 f(x)$  continuo  $\Rightarrow$

$$f(x) = f(x_0) + \nabla f(x_0) \cdot (x - x_0) + \frac{1}{2} H f(x_0) (x - x_0)(x - x_0) + o(\|x - x_0\|)$$

DIM. Si uso Taylor unidimensionale per la  
funzione  $\varphi(t) = f(x_0 + t(x - x_0))$

( $f$  sul segmento da  $x_0$  a  $x$ )

$$\varphi'(t) = \nabla f(x_0 + t(x - x_0)) \cdot (x - x_0) \left( df(x_0 + t(x - x_0))(x - x_0) \right)$$

$$\varphi''(t) = H_f(x_0 + t(x - x_0))(x - x_0)(x - x_0)$$

Da Taylor in 1 variabile:

$$\varphi(x) = \varphi(0) + \varphi'(0) \cdot 1 + \frac{1}{2} \varphi''(s) \cdot 1^2$$

con  $s \in ]0, 1[$

cioè

$$f(x) = f(x_0) + \nabla f(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2} H_f(x_0 + s(x - x_0))(x - x_0)^2$$

$$f(x_0) + \nabla f(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2} H_f(x_0)(x - x_0)^2 + \frac{1}{2} \underbrace{\left( H_f(x_0 + s(x - x_0)) - H_f(x_0) \right)}_{\text{tende a zero per } x \rightarrow x_0} (x - x_0)^2$$

tende a zero per  $x \rightarrow x_0$

$$O(\|x - x_0\|^2)$$

OSSERVAZIONE

Si può anche fare Taylor di primo ordine: se  $\varphi(t) = f(x_0 + t(x - x_0))$

e se  $\exists \nabla f(x) \quad \forall x \in A \Rightarrow$ , applicando Lagrange a  $\varphi$  ho  $0 < t < 1 \Rightarrow$

$$\frac{\varphi(1) - \varphi(0)}{1 - 0} = \varphi'(t) \quad 0 < t < 1$$



$$f(x) = f(x_0) + \nabla f(x_0 + \underbrace{s(x - x_0)}_t) \cdot (x - x_0)$$

↑  
punto sul segmento da  $x_0$  a  $x$

Se ne ricava

$$\|f(x) - f(y)\| \leq \max_{z \text{ tra } x \text{ e } y} \|\nabla f(z)\| \|x - y\|$$

(se  $\nabla f$  esiste continuo  $\Rightarrow f$  è LIPSCHITZIANA sui CHIUSI-LIMITATI)



RICERCA DEI MAX / MIN PER UNA  $f: A \rightarrow \mathbb{R}$   
TEOREMA (FERMAT IN  $\mathbb{R}^N$ )

Se  $f: A \rightarrow \mathbb{R}$   $A$  aperto,  $f$  differenziabile in  $A$ .

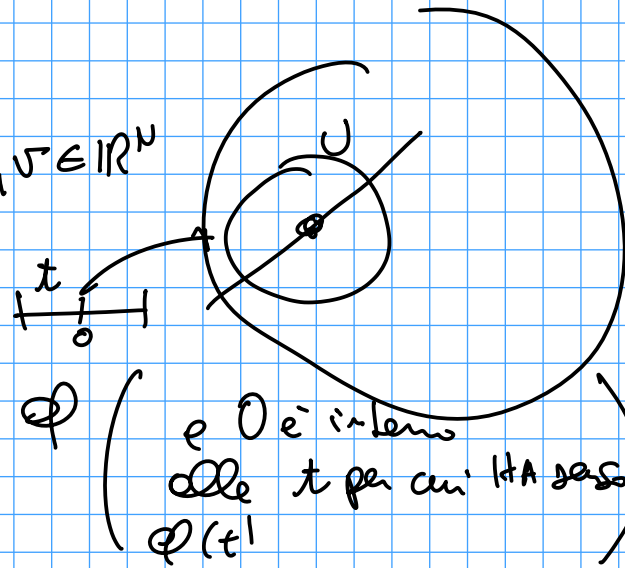
$x_0 \in A$  ( $x_0$  è interno ad  $A$  e  $A$  è aperto)

$x_0$  pto di max / min relativo

$\left( \begin{array}{l} \exists U \text{ intorno di } x_0, U \subset A, \text{ tale che } f(x) \geq f(x_0) \forall x \in U \\ f(x_0) \leq f(x) \forall x \in U \end{array} \right)$

$\Rightarrow \nabla f(x_0) = 0$

DIM Prendo un  $x$  dell'intorno  $U, v \in \mathbb{R}^N$   
 $\varphi(t) = \varphi(x_0 + t v)$



$x_0$  MAX REL  $\Rightarrow 0$  è max rel per  $\varphi$

$\Rightarrow \varphi'(0) = 0$

"  $\nabla f(x_0) \cdot v$

$$\Rightarrow \nabla f(x_0) \cdot v = 0 \quad \forall v \in \mathbb{R}^N$$

se fuesse vero  $v = \hat{e}_1 \dots \hat{e}_N$  allora

$$\frac{\partial f}{\partial x_1}(x_0) = \dots = \frac{\partial f}{\partial x_N}(x_0) = 0$$

GLI ESTREMI RELATIVI SONO  
PUNTI STAZIONARI

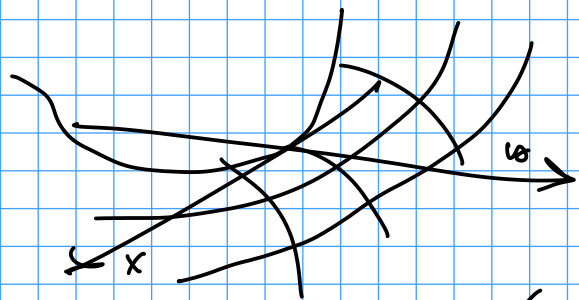
ESEMPIO  $f(x, y) = x^2 - y^2$

$$\nabla f(x, y) = \begin{pmatrix} 2x \\ -2y \end{pmatrix}$$

$$\nabla f(0, 0) = 0$$

PERÒ:  $x \mapsto f(x, 0) = x^2$  è convessa e  
ha minimo in  $z_0$

$y \mapsto f(0, y) = -y^2$  è concava e  
ha max in  $z_0$



"SELLA"

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

ESEMPIO SIMILE

$$f(x, y) = x \cdot y$$

$$\nabla f(x, y) = \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix}$$

C'È UN (UNICO) PTO STAZ. IN  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Cerchiamo autovalori / autovettori di  $H_f$

Autovalori: radici di  $\det(H_f - \lambda I) = \det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix} =$

$$x^2 - 1$$

cioè

$$\lambda_1 = 1$$

$$\lambda_2 = -1$$

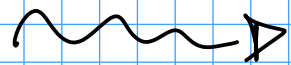
Si vede (o ordino) che

$$e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ è autovettore}$$

per  $\lambda_1 = 1$

$$e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

è autovettore per  $\lambda_2 = -1$



$$\text{su } \{x = y\}$$

Ho UN MINIMO

$$\text{su } \{x = -y\}$$

Ho UN MAX