

Claudio Saccon (*)
Ingegneria Aerospaziale
Lezioni di Analisi Matematica 2 e Complementi

Lezione 26 24/11/20

email: claudio.sacconCHIOCCIOLAunipi.it
web: <http://pagine.dm.unipi.it/csblog1/>

Ricevimento su appuntamento da concordare per email

Teorema di immersione locale

$A \subset \mathbb{R}^n$ aperto $x_0 \in A$

$f: A \rightarrow \mathbb{R}^m$ di classe $C^1(A)$. Se $\det(J_f(x_0)) \neq 0$

cioè $J_f(x_0)$ è invertibile \Rightarrow esiste $\rho_0 > 0$ tale che

(a) f è iniettivo su $\Omega := B(x_0, \rho_0)$;

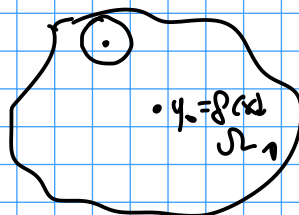
(b) $\Omega_1 := f(\Omega)$ è aperto;

(c) la funzione f^{-1} che è ben definita da $\Omega_1 \rightarrow \Omega$ è di classe C^1 in Ω_1 e vale

$$J_{f^{-1}}(y) = J_f(x) \quad \text{dove } x \in \Omega \quad y = f(x) \in \Omega_1 \\ = J_f(f^{-1}(y))$$

ABBIAMO DIM. (a) e (b). Rispetto a (c) notiamo che

(c.1) la f^{-1} è continua perché - a questo lo dim ved:
 f. natu $x \in B(x_0, \rho_0)$ lo inverte f su $B(x, \rho)$
 e vale in Ω_1



e allora si può un teorema visto tempo fa che riguarda

$f: C \rightarrow \mathbb{R}^n$ con C limitato e chiuso

(c.2) Una volta che ho f^{-1} continuo su Ω_2 posso ragionare così: (1) prendo $y \in \Omega_2$ e $x \in \Omega_1$. $f(x) = y$

(2) So per ipotesi che f è diff in $x \Leftrightarrow$

$$f(x') = f(x) + J_f(x)(x' - x) + o(\|x - x'\|)$$

$$\text{Quindi } y' = f(x') \text{ e } y = f(x) \Leftrightarrow \\ x' = f^{-1}(y') \quad x = f^{-1}(y)$$

Riscrivendo la formula usando le ultime due righe:

$$y' - y = \underbrace{J_f(f^{-1}(y))}_{\text{è invertibile}} (f^{-1}(y') - f^{-1}(y)) + o(\|f^{-1}(y') - f^{-1}(y)\|)$$

$$J_f(f^{-1}(y))^{-1} (y' - y) = f^{-1}(y') - f^{-1}(y) + \underbrace{J_f(f^{-1}(y))^{-1}}_{\text{si vede che è } o(\|y' - y\|)} o(\|f^{-1}(y') - f^{-1}(y)\|)$$

$$\Leftrightarrow f^{-1}(y') = f^{-1}(y) + \underbrace{J_f(f^{-1}(y))^{-1}}_{\text{è invertibile}} (y' - y) + o(\|y' - y\|)$$

$$\Leftrightarrow f^{-1} \text{ è diff in } y \text{ e } J_{f^{-1}}(y) = J_f(f^{-1}(y))^{-1}$$

FINE DIM.



ESEMPIO

Considero

$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

definito da

$$f(x, y) = \begin{pmatrix} f_1(x, y) \\ f_2(x, y) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2xy \\ x^2 + y^2 \end{pmatrix}$$

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

$$f(1, 1) = (2, 2)$$

Calcoliamo la matrice Jacobiana di f in (x, y)

$$J_f(x, y) = \begin{bmatrix} 2y & 2x \\ 2x & 2y \end{bmatrix} \Rightarrow \det(J_f(x, y)) = 4(y^2 - x^2)$$

è diverso da zero $\Leftrightarrow y \neq x$ e $y \neq -x$.

FUORI DA QUESTE DUE RETTE f è "localmente" invertibile
 \simeq a (x_0, y_0) non vanno $|x| = |y| \Rightarrow$ esiste $\rho_0 > 0$ tale
che la restrizione di f a $\{(x_0 - x)^2 + (y_0 - y)^2 < \rho_0\}$ è
invertibile e vale la formula (...).

Per esempio consideriamo il punto $P_0 = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2}\right)$ (non è sulle
zone proibite)

\Rightarrow vicino a P_0 f è invertibile. Inoltre (per esempio)

$$J_{f^{-1}}(f(P_0)) = J_f(P_0)^{-1} \quad \left(\text{potrei mettere } P \text{ vicino} \right)$$

Chi è $f(P_0)$??

$$f(P_0) = \left(2 \frac{\sqrt{2}}{2} \frac{\sqrt{2}}{2}, \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2 + \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2 \right) = \left(2, 2 + \frac{1}{2} \right) = \left(2, \frac{5}{2} \right)$$

$$J_{f^{-1}}\left(2, \frac{5}{2}\right) = \begin{bmatrix} 2y & 2x \\ 2x & 2y \end{bmatrix}^{-1} \Bigg|_{x=\frac{\sqrt{2}}{2}, y=\frac{\sqrt{2}}{2}} =$$
$$\begin{bmatrix} 2 \frac{\sqrt{2}}{2} & 2 \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 2 \frac{\sqrt{2}}{2} & 2 \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}^{-1} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \right)^{-1} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}^{-1}$$
$$= \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{1}{-3} \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{3\sqrt{2}} \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$$

(verifica $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$ tutto)

$$J_{g^{-1}}(2, 5/2) = \frac{\sqrt{2}}{6} \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$$

Vediamo in questo caso come è fatto effettivamente g^{-1}
(e come è fatto $g(\mathbb{R}^2) \dots$)

Il problema diventa: dato $(\xi, \eta) \in \mathbb{R}^2$

però trovare (x, y) : $g(x, y) = (\xi, \eta)$ (cerco $g(\mathbb{R}^2)$)

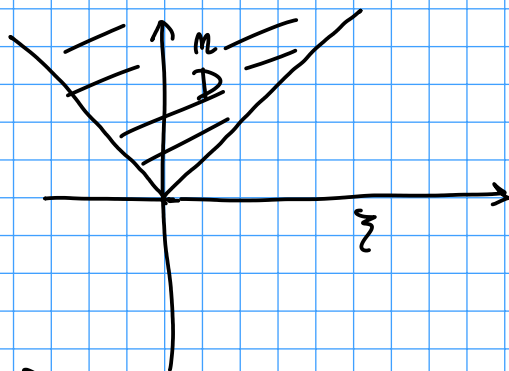
e quanti ne trovo ?? (e se ne fosse uno solo g sarebbe iniettivo)

$$(SYS) \begin{cases} 2xy = \xi \\ x^2 + y^2 = \eta \end{cases}$$

per quali (ξ, η) si può risolvere
e quanti soluzioni ha

Se (SYS) ha soluzione $\Rightarrow \eta \geq 0$ (EVIDENTE) e
 $|\xi| \leq \eta$ perché $|\xi| = 2|x||y| \leq x^2 + y^2 = \eta$

CHIAMO $D = \{ |\xi| \leq \eta \}$



Sicuramente

$$g(\mathbb{R}^2) \subset D$$

Vediamo se, dato $(\xi, \eta) \in D$ riesco a risolvere (SYS)

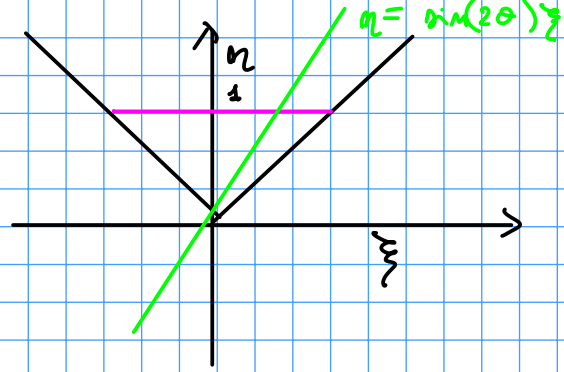
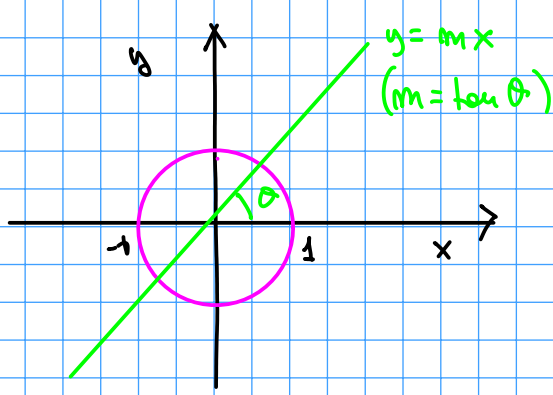
CONVIENE scrivere (x, y) in coordinate polari:

$$x = \rho \cos \theta \quad y = \rho \sin \theta$$

Il sistema diventa

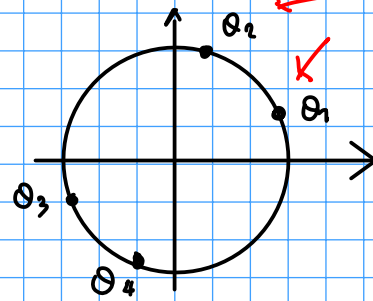
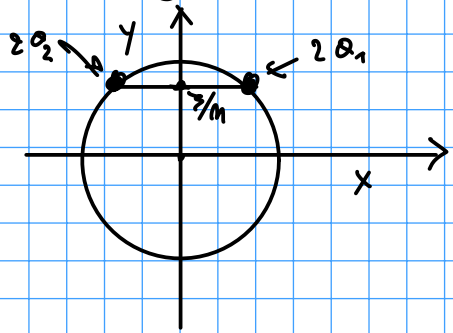
$$\begin{cases} 2 \cos \theta \sin \theta = \xi / \eta \\ \rho^2 = \eta \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \sin(2\theta) = \xi / \eta \\ \rho = \sqrt{\eta} \end{cases}$$

VEDIAMO COME SI LEGGE QUESTA ROBA ↗



Verdienen der, aber (ξ, η) con $|\frac{\xi}{\eta}| \neq 1$ ci sono questi punti (x, y) tali che $f(x, y) = (\xi, \eta)$. In fatti devo trovare (x, y) sulla circonferenza di raggio $\sqrt{\eta}$

e tali che $\sin(2\theta) = \frac{\xi}{\eta} \in]-1, 1[$ (x, y) e (y, x)

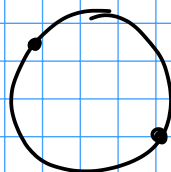
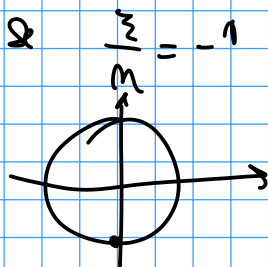
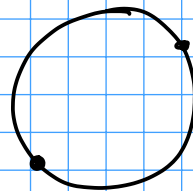
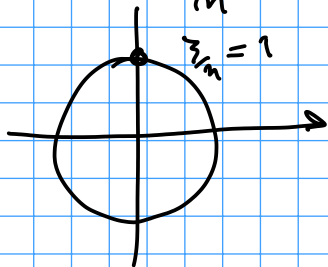


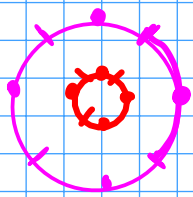
Nota che $f(x, y) = f(y, x)$
 $f(-x, -y) = f(x, y)$

e ho uno dei punti
 e ho l'altro

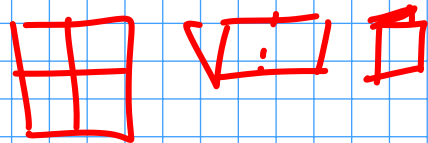
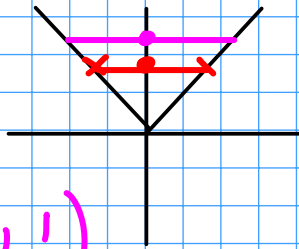
Se invece $\frac{\xi}{\eta} = 1$

ho

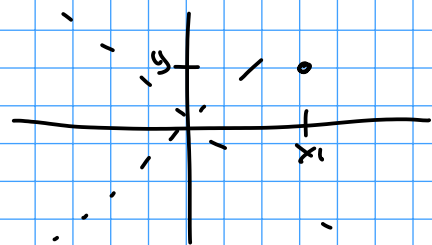




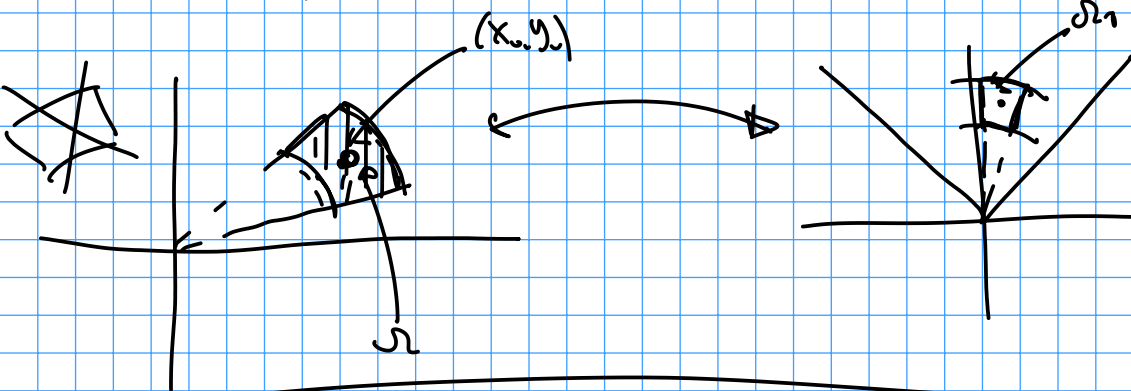
$$(1,0) \rightarrow (0,1)$$



Si vede da x parte da x_0, y_0 che non va bene $|x_0| = |y_0|$



vicino a (x_0, y_0)
 non invertibile.



Però calcolando f^{-1} :

$$(|z| \leq M)$$

$$\begin{cases} 2xy = z \\ x^2 + y^2 = M \end{cases}$$

$$\begin{cases} \pm 2x\sqrt{M-x^2} = z \\ y = \pm\sqrt{M-x^2} \end{cases}$$

$$\Rightarrow 4x^2(M-x^2) = z^2 \Leftrightarrow 4x^4 - 4Mx^2 + z^2 = 0$$

$$x^2 = \frac{2M \pm \sqrt{4M^2 - 4z^2}}{4} = \frac{M \pm \sqrt{M^2 - z^2}}{2} (> 0)$$

$$x = \pm \sqrt{\frac{M \pm \sqrt{M^2 - z^2}}{2}}$$