

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

Lezione 26 28/11/2022

email: claudio.saccon@CHIOCCIOLAunipi.it
web: <http://pagine.dm.unipi.it/csblog1/>

Ricevimento su appuntamento da concordare per email

TEOR. (INVERSIONE LOCALE)

$\Omega \subset \mathbb{R}^N$ aperto $x_0 \in \Omega$ $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$, $f \in C^1(\Omega)$ e
 $\det J_f(x_0) \neq 0$ ($\exists J_f(x_0)^{-1}$)

ALLORA $\exists \rho > 0$ tale che

- (a) f è iniettivo su $B(x_0, \rho)$
(b) $\Omega_1 = f(B(x_0, \rho)) = \{y \in \mathbb{R}^N; \exists x \in B(x_0, \rho) \text{ con } f(x) = y\}$

È APERTO

- (c) $x \stackrel{f}{\mapsto} y = f^{-1}(y)$ (f^{-1} è l'inverso di f ristretto a $B(x_0, \rho)$)

$\Rightarrow f^{-1} \in C^1(\Omega_1)$ e
 $J_{f^{-1}}(y) = J_f(x)^{-1}$ con x t.c. $f(x) = y$

CIOÈ $J_f(y) = J_f(f^{-1}(y))^{-1}$

Dim. Poniamo $\phi(x) = x - \underbrace{J_f(x_0)^{-1}}_{\text{MATRICE COSTANTE}} f(x) \quad \forall x \in \Omega$

Nota che $J_\phi(x) = I - J_f(x_0)^{-1} J_f(x)$

se metto $x = x_0$ ho $J_\phi(x_0) = I - J_g(x_0)^{-1} J_g(x_0) = I - I = 0$

Quindi (essendo queste mappe continue in x) ho $\rho > 0$ per cui

① $\|J_\phi(x)\| < \frac{1}{2}$ se $x \in B(x_0, \rho)$

② Da ① ricavo (viste l'altre volte)

$$\|\phi(x_1) - \phi(x_2)\| \leq \frac{1}{2} \|x_1 - x_2\| \quad \forall x_1, x_2 \in B(x_0, \rho)$$

③ Prendo $x_1, x_2 \in B(x_0, \rho)$ e ← guardare la def di ϕ

$$\|x_1 - x_2\| = \|\phi(x_1) - \phi(x_2) + J_g(x_0)^{-1} (g(x_1) - g(x_2))\| \leq$$

$$\|\phi(x_1) - \phi(x_2)\| + \|J_g(x_0)^{-1}\| \|g(x_1) - g(x_2)\| \leq \text{(per ②)}$$

$$\frac{1}{2} \|x_1 - x_2\| + \|J_g(x_0)^{-1}\| \|g(x_1) - g(x_2)\|$$

Porto a sx il termine $\frac{1}{2}$ e ho

$$\frac{1}{2} \|x_1 - x_2\| \leq \|J_g(x_0)^{-1}\| \|g(x_1) - g(x_2)\| \Rightarrow$$

⊗ $\|g(x_1) - g(x_2)\| \geq \frac{1}{2 \|J_g(x_0)^{-1}\|} \|x_1 - x_2\| \quad \forall x_1, x_2 \in B(x_0, \rho)$

DUNQUE vale (a) cioè g è iniettiva in $B(x_0, \rho)$

Me degno che è ben definita $g = g^{-1}$ su $\Omega_1 = g(B(x_0, \rho))$

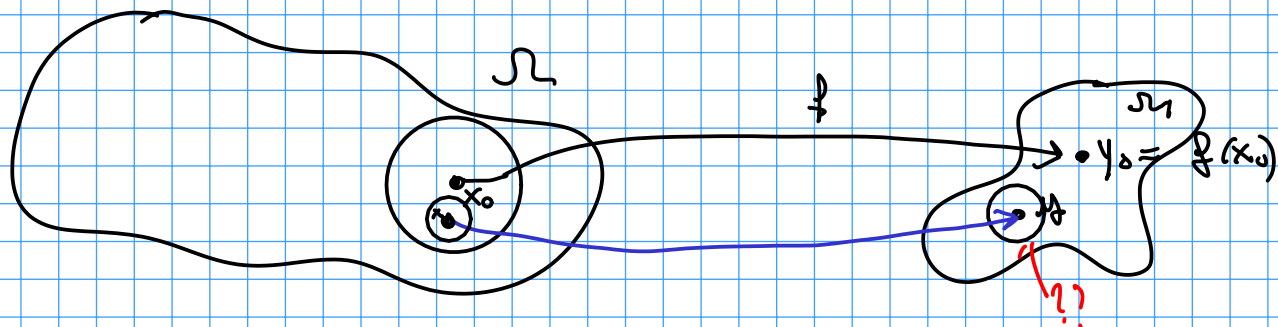
più precisamente $g = \left(g|_{B(x_0, \rho)}\right)^{-1}$. Da ⊗

$$\|y_1 - y_2\| \geq \frac{1}{2 \|J_g(x_0)^{-1}\|} \|g(y_1) - g(y_2)\| \quad \forall y_1, y_2 \in \Omega_1$$

$$\|g(y_1) - g(y_2)\| \leq 2 \|J_g(x_0)^{-1}\| \|y_1 - y_2\|$$

cioè $g : \Omega_1 \rightarrow B(x_0, \rho)$ È CONTINUA

DIMOSTRO che Ω_1 è aperto



Prendo $y \in \Omega_1$ e cerco di dim. che $\exists \delta > 0$ tale che $B(y, \delta) \subset \Omega_1$. So che $\exists x \in B(x_0, \rho)$ per cui $f(x) = y$. Prendo $\rho' > 0$ in modo che

$$B(x, \rho') \subset B(x_0, \rho) \quad \text{Prendo } 0 < \delta < \frac{\rho'}{2 \|J_f(x_0)^{-1}\|}$$

e prendo $y' \in B(y, \delta)$. Definisco

$$\phi_{y'}(x') = \underline{x' - J_f(x_0)^{-1} (f(x') - y')} = \underline{\phi(x) + J_f(x_0)^{-1} y'}$$

$$(\phi_{y'}(x') = x' \Leftrightarrow J_f(x_0)^{-1} (f(x') - y') = 0 \Leftrightarrow f(x') = y')$$

Se ho un pto fisso per $\phi_{y'} \Rightarrow$ ho x' per cui $f(x') = y'$

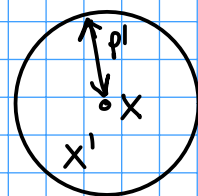
QUESTA $\phi_{y'}$ verifica anche $\|\phi_{y'}(x') - \phi_{y'}(x'')\| \leq \frac{1}{2} \|x' - x''\|$

perché $\phi_{y'} = \phi + \text{costante}$ **DUNQUE** $\phi_{y'}$ è una CONTRAZIONE.

Seve che $\phi_{y'}$ MANDA $B(x, \rho')$ IN SÉ STESSO. Se questo

è vero $\Rightarrow \phi_{y'}$ ha un pto fisso e abbiamo dimostrato che

$$y' \in \Omega' \quad \forall y' \in B(y, \delta)$$



In effetti: se $x' \in B(x, \rho')$ allora

$$\|\phi_{y'}(x') - x\| = \|\phi_{y'}(x') - \phi_{y'}(x) + \phi_{y'}(x) - \underbrace{\phi_{y'}(x)}_x\| \leq$$

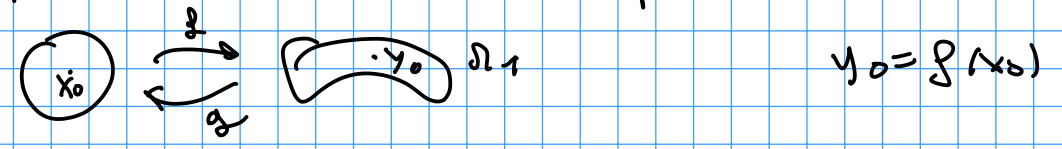
$$\left(\phi_{y'}(x) = x - J_f(x_0)^{-1} (f(x) - y) \right)$$

$$\|\phi_{y'}(x') - \phi_{y'}(x)\| + \|\phi_{y'}(x) - \phi_{y'}(x)\| \leq \frac{1}{2} \|x' - x\| + \|J_f(x_0)^{-1}\| \|y - y'\| \leq \frac{\rho'}{2} + \|J_f(x_0)^{-1}\| \delta < \rho'$$

dato che $\|Jg(x_0)^{-1}\| \delta < \frac{\rho'}{2}$ cioè $\delta < \frac{\rho}{2 \|Jg(x_0)^{-1}\|}$

DUNQUE $\Phi_{y'}^1$ MANDA $B(x_0, \rho')$ IN S_{δ} e dalla forma

HO DIMOSTRATO CHE Ω_1 è aperto



(c) DIMOSTRO CHE g è C^1 e che $Jg(y) = Jg(x)^{-1}$ e $g(x) = y$

Se $x \in B(x_0, \rho)$, per la proprietà *, si ha che $\det(Jg(x)) \neq 0 \iff \exists Jg(x)^{-1}$

so che $g(x') = g(x) + Jg(x)(x' - x) + o(x') \|x' - x\|$
 con $o(x') \rightarrow 0$ se $x' \rightarrow x$. Poniamo $y = g(x)$

o $y' \in \Omega_1$ prendo x' tale che $g(x') = y'$. DA

$$y' = y + Jg(x)(g(y') - g(y)) + o(g(y')) \|g(y') - g(y)\|$$

Sposta y e diviso e appena $Jg(x)^{-1} \Rightarrow$

$$Jg(x)^{-1}(y' - y) = g(y') - g(y) + Jg(x)^{-1}(\sigma(-) \|g(y') - g(y)\|)$$



$$g(y') = g(y) + Jg(x)^{-1}(y' - y) - Jg(x)^{-1}(\sigma(g(y')) \|g(y') - g(y)\|)$$

si vede che questa roba è $o(\|y - y'\|)$ cioè $\rightarrow 0$

$$g(y') = g(y) + Jg(x)^{-1}(y - y') + o(\|y - y'\|)$$

che mi dice che g è differenziabile in y e che

$$J_g(y) = J_g(x)^{-1} \quad (y = g(x) !)$$

Dato che $J_g(x)^{-1}$ dipende con continuità da $x \Rightarrow$

(g è continuo) $J_g(g(y))^{-1}$ dipende con continuità da $y \Rightarrow$

g è di classe C^1 ($y \mapsto J_g(y)$ è continuo!!)

#

ESEMPIO

Considero le "maps" $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

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

È chiaro che f è C^1 (C^∞) e che

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

$$\det J_f(x, y) = 4(x^2 + y^2) > 0 \quad \text{se } (x, y) \neq (0, 0)$$

Se $(x_0, y_0) \neq (0, 0)$ so che f è invertibile vicino a (x_0, y_0)

$$\text{e che } J_{f^{-1}}(\xi, \eta) = \begin{bmatrix} 2x & -2y \\ 2y & 2x \end{bmatrix}^{-1} \quad \text{se } \begin{cases} x^2 - y^2 = \xi \\ 2xy = \eta \end{cases}$$

$$\frac{1}{4(x^2 + y^2)} \begin{bmatrix} 2x & 2y \\ -2y & 2x \end{bmatrix} = \frac{1}{2(x^2 + y^2)} \begin{bmatrix} x & y \\ -y & x \end{bmatrix} \quad \left(\begin{array}{l} \text{se mette } x=1, y=-1 \\ \frac{1}{2 \cdot 2} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \end{array} \right)$$

$$\text{Immag } g(\xi, \eta) = f^{-1}(\xi, \eta) \quad (\text{RISTRETTA!})$$

PRIMO A CALCOLARE g

$$\left(\text{Ho usato } \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix} \right)$$

☆

RISOLVO IL SISTEMA (NON LINEARE)

$$\begin{cases} X^2 - Y^2 = \zeta \\ 2XM = \eta \end{cases}$$

DATI ζ, η cerco le
 x, y che risolvono il
sistema

CASO $\eta = 0$

Allora $x=0$ oppure $y=0$

$$\underline{x=0} \Rightarrow \zeta = -y^2 \Leftrightarrow \zeta \leq 0 \text{ e } y = \pm \sqrt{-\zeta}$$

$$\underline{y=0} \Rightarrow \zeta = x^2 \Leftrightarrow \zeta \geq 0 \text{ e } x = \pm \sqrt{\zeta}$$

DUNQUE

Se $(\zeta, \eta) = 0$ ho sol. $(x, y) = (0, 0)$

Se $\underline{\eta = 0}$ $\zeta > 0$ ho le sol. $\pm(\sqrt{\zeta}, 0)$

Se $\underline{\eta = 0}$ $\zeta < 0$ ho le sol. $\pm(0, \sqrt{-\zeta})$

COMUNQUE HO 2 CONTRSIMMAGINI (e parte il caso $(0, 0)$)
e quindi: NON è invertibile su $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$

VEDIAMO IL CASO $\eta \neq 0$

$$\begin{cases} X^2 - Y^2 = \zeta \\ 2XM = \eta \end{cases}$$

Dalla seconda riga ho $x \neq 0, y \neq 0$ e $y = \frac{\eta}{2x}$

Lo metto nella prima riga:

$$X^2 - \frac{\eta^2}{4x^2} = \zeta \Leftrightarrow 4x^4 - 4\zeta x^2 - \eta^2 = 0$$

$$x^2 = \frac{4\zeta \pm \sqrt{16\zeta^2 + 16\eta^2}}{8} = \frac{\zeta \pm \sqrt{\zeta^2 + \eta^2}}{2}$$

QUELLA CON IL + $E > 0$

QUELLA CON IL - $E < 0$ - NON VA!

$$x = \pm \frac{\sqrt{\xi^2 + \eta^2} + \xi}{2}$$

$$y = \frac{m}{2x} = \pm \frac{m}{2} \frac{1}{\sqrt{\frac{\xi + \sqrt{\xi^2 + \eta^2}}{2}}} = \pm \operatorname{sgn}(m) \sqrt{\frac{\xi^2 + \eta^2 - \xi}{2}}$$

$$\pm \frac{m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\xi + \sqrt{\xi^2 + \eta^2}}} = \pm m \sqrt{\frac{\sqrt{\xi^2 + \eta^2} - \xi}{2\eta^2}} = \pm \operatorname{sgn}(m) \sqrt{\frac{\sqrt{\xi^2 + \eta^2} - \eta}{2}}$$

DUE CONTROIMMAGINI $D)$
 (ξ, η)

METTIAMOCI IN UN PUNTO (x_0, y_0) per esempio

$$(1, -1) \quad f(1, -1) = (0, -2)$$

Le controimmagini di $(0, -2)$ - se usate la formula sono $(\xi=0, \eta=-2)$

$$x = \pm \frac{\sqrt{\xi^2 + \eta^2} + \xi}{\sqrt{2}}$$

$$x = \pm \sqrt{\frac{\sqrt{4+0}}{2}} = \pm 1$$

$$y = \mp \sqrt{\frac{\sqrt{4-0}}{2}} = \mp 1$$

$$y = \pm \operatorname{sgn}(m) \sqrt{\frac{\sqrt{\xi^2 + \eta^2} - \xi}{\sqrt{2}}}$$

TROVO $(1, -1)$ e $(-1, 1)$. Quello da cui

sono partiti corrisponde al segno +

DUNQUE, VICINO A $(1, -1)$ la funzione $g = g^{-1}$ è data da

$$g(\xi, \eta) = \left(\sqrt{\frac{\sqrt{\xi^2 + \eta^2} + \xi}{2}}, -\sqrt{\frac{\sqrt{\xi^2 + \eta^2} - \xi}{2}} \right)$$

Calcoliamo $J_g(\xi, \eta)$ (e poi $J_g(0, -2)$)

$$\frac{\partial g_1}{\partial \xi} = \frac{\frac{\cancel{2}\xi}{2\sqrt{\xi^2+\eta^2}} + 1}{2\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} + \xi}} = \frac{\xi + \sqrt{\xi^2+\eta^2}}{2\sqrt{2}\sqrt{\xi^2+\eta^2}\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} + \xi}}$$

$\xi=0 \eta=-2$
 $\frac{2}{2\sqrt{2}2\sqrt{2}}$

$$\frac{\partial g_1}{\partial \eta} = \frac{\frac{\cancel{2}\eta}{2\sqrt{\xi^2+\eta^2}}}{2\sqrt{2}\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} + \xi}} = \frac{\eta}{2\sqrt{2}\sqrt{\xi^2+\eta^2}\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} + \xi}}$$

$\frac{-2}{2\sqrt{2}2\sqrt{2}}$

$$\frac{\partial g_2}{\partial \xi} = -\frac{\frac{\cancel{2}\xi}{2\sqrt{\xi^2+\eta^2}} - 1}{2\sqrt{2}\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} - \xi}} = \frac{\sqrt{\xi^2+\eta^2} - \xi}{2\sqrt{2}\sqrt{\xi^2+\eta^2}\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} - \xi}}$$

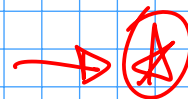
$$\frac{\partial g_2}{\partial \eta} = \frac{\frac{\cancel{2}\eta}{2\sqrt{\xi^2+\eta^2}}}{2\sqrt{2}\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} - \xi}} = \frac{-\eta}{2\sqrt{2}\sqrt{\xi^2+\eta^2}\sqrt{\sqrt{\xi^2+\eta^2} - \xi}}$$

Mettiamo $\xi=0 \quad \eta=-2$

$$\frac{\partial g_1}{\partial \xi} = \frac{1}{4} \quad \frac{\partial g_1}{\partial \eta} = -\frac{1}{4} \quad \frac{\partial g_2}{\partial \xi} = \frac{1}{4} \quad \frac{\partial g_2}{\partial \eta} = \frac{1}{4}$$

$$J_g(0, -2) = \begin{bmatrix} 1/4 & -1/4 \\ 1/4 & 1/4 \end{bmatrix}$$

VEDIAMO COSA AVEVAMO PRIMA \rightarrow



TORNA



