# Resúmenes Análisis

## 1. Conjuntos.

**Definición (Punto de acumulación).** Un punto x en un espacio métrico M es un punto de acumulación de un conjunto  $A \subset M$  si todo conjunto abierto U que contiene a x también contiene a algún punto de A distinto de x.

**Teorema.** Un conjunto  $A \subset M$  es cerrado  $\iff$  todos los puntos de acumulación de A pertenecen a A.

### 2. Sucesiones.

**Proposición.** Una sucesión  $\{x_n\}$  en M converge a  $x \in M \iff \forall \varepsilon > 0 \ \exists N : k \ge N \implies d(x, x_k) < \varepsilon$ 

**Proposición.**  $\{v_n\} \to v \in \mathbb{R}^n \iff cada \ sucesión \ de \ coordenadas \ converge \ a \ la \ coordenada \ correspondiente \ de \ v \ como \ una \ sucesión \ en \ \mathbb{R}$ 

### Proposición.

- Un conjunto  $A \subset M$  es cerrado  $\iff \forall \{x_n\} \subset A$  con  $\{x_n\}$  convergente, el límite es un elemento de A.
- Para un conjunto  $B \subset M$ ,  $x \in \overline{B} \iff$  existe una sucesión  $\{x_n\} \in B$  tal que  $\{x_n\} \to x$

Demostración. Demostraremos el primero.

Sea A un conjunto cerrado y  $\{x_n\} \to x$ . Entonces x es un punto de acumulación de A. x es un punto de acumulación de A, pues cualquier entorno de x contiene algún punto de  $\{x_n\} \subset A$ . Ahora, como sabemos que A es cerrado si contiene a todos sus puntos de acumulación, A es cerrado y x es un punto de acumulación entonces  $x \in A$ .

De la misma forma, sea  $x \in A$  un punto de acumulación de A y elegimos  $\{x_n\} \in B(x, \frac{1}{n}) \cap A$ . De esta forma,  $\{x_n\} \to x$  (pues  $\forall \varepsilon > 0 \ \exists N \ge 1/\varepsilon$  con lo que  $k \ge N \implies x_n \in B(x, \varepsilon)$ ). Así, tenememos una sucesión de elementos de A que converge a un elemento de A, y su límite es un punto de acumulación, por tanto por el teorema anterior, A es cerrado.

**Definición (Sucesión de Cauchy).** Una sucesión de Cauchy es una sucesión  $\{x_n\} \in M$  tal que  $\forall \varepsilon > 0 \ \exists N$  tal que si  $p, q \geq N$  entonces  $d(x_p, x_q) < \varepsilon$ . M es completo  $\iff$  toda sucesión de Cauchy en M converge a un punto de M.

Proposición. Una sucesión convergente en un espacio normado o métrico está acotada.

Demostración. Sea  $\{x_n\} \to x$ , sabemos que  $\exists N : d(x_n, x) < 1$  si  $n \ge N$ , así que  $x_n \in B(x, 1)$  si  $n \ge N$ . Basta tomar  $R = max\{1, d(x_1, x), ..., d(x_{N-1}, x)\}$  y así  $d(x, x_n) \le R \ \forall n$  por lo que  $x_n \in B(x, R) \ \forall n$  y así está acotada.

Teorema (Teorema de Bolzano Weierstrass). Sea  $\{x_n\}$  una sucesión de  $\mathbb{R}^N$  acotada. Entonces existe una sucesión parcial suya  $\{x_{\sigma(n)}\}$  convergente.

Demostración. Notaremos  $x_n = (x_n^1, \dots, x_n^N)$ . Como  $\{x_n^1\}$  es acotada en  $\mathbb{R}$ , existe  $\sigma_1 : \mathbb{N} \to \mathbb{N}$  estrictamente creciente tal que  $\{x_{\sigma_1(n)}^1\}$  es convergente.

Ahora, como  $\{x_n^2\}$  es acotada,  $\{x_{\sigma_1(n)}^2\}$  también es acotada, y existe  $\sigma_2: \mathbb{N} \to \mathbb{N}$  estrictamente creciente tal que  $\{x_{(\sigma_2 \circ \sigma_1)(n)}^1\}$  es convergente.

Procediendo de esta forma con cada componente de  $x_n$ , obtenemos  $\sigma_1, \ldots, \sigma_N$ , y  $\{x^1_{\sigma_1(n)}\}, \{x^2_{(\sigma_2 \circ \sigma_1)(n)}\}, \ldots, \{x^N_{(\sigma_N \circ \cdots \circ \sigma_2 \circ \sigma_1)(n)}\}$  sucesiones convergentes en  $\mathbb{R}$ . Al ser  $\sigma_i$  estrictamente creciente  $\forall i = 1, \ldots, N, \{x^i_{(\sigma_N(n) \circ \cdots \circ \sigma_{i+1} \sigma_i \circ \cdots \circ \sigma_1)(n)}\}$  también es convergente (toda sucesión parcial de una sucesión convergente es convergente).

Así, tomando  $\sigma = \sigma_1 \circ \cdots \circ \sigma_N$ ,  $\{x_{\sigma(n)}\}$  es convergente.

#### Proposición.

- (i) Toda sucesión convergente en un espacio métrico es una sucesión de Cauchy.
- (ii) Una sucesión de Cauchy en un espacio métrico debe estar acotada.
- (iii) Si una subsucesión de una sucesión de Cauchy converge a x, entonces la sucesión converge a x.

**Teorema** ( $\mathbb{R}^n$  es completo). Una sucesión  $x_n \in \mathbb{R}^n$  converge a un punto de  $\mathbb{R}^N \iff$  es una sucesión de Cauchy

Demostración.

 $\Leftarrow$ 

Dado  $\varepsilon > 0$ , existe  $m \in \mathbb{N}$  tal que si  $n \ge m$  entonces  $d(x_n, x) < \frac{\varepsilon}{2}$ , y si  $p, q \ge m$  entonces  $d(x_p, x_q) \le d(x_p, x) + d(x, x_q) < \varepsilon$ 

 $\Rightarrow$ 

Como  $\{x_n\}$  es de Cauchy,  $\{x_n^i\}$  es de Cauchy  $\forall i = 1, ..., N$  (porque  $|x_n^i - x_m^i| \le |x_n - x_m|$ ).  $\implies \{x_n^i\} \to x^i$  es convergente, por ser  $\mathbb{R}$  completo. Luego  $\{x_n\}$  es convergente.

## 3. Conjuntos compactos y conexos.

**Definición** (Compacto). Un subconjunto A de un espacio métrico M es compacto si todo recubrimiento abierto de A contiene un subrecubrimiento finito.

Definición (Otra definición de compacto.). Sea  $A \subset X$  con X espacio métrico.

A es compacto 
$$\iff \forall \{x_n\} \subset A \ \exists \{x_{\sigma(n)}\}\ \text{parcial de } \{x_n\}\ \text{con } \{x_{\sigma(n)}\} \to x \in A$$

Teorema (Teorema de Heine-Borel). Un conjunto  $A \subset \mathbb{R}^n$  es compacto  $\iff$  es cerrado y acotado.

Demostración.

 $\Rightarrow$ 

Suponemos que  $A \subset \mathbb{R}^n$  es compacto. Entonces, por su definición,  $\forall \{x_n\} \subset A \ \exists \{x_{\sigma(n)}\}\$  parcial de  $\{x_n\}$  con  $\{x_{\sigma(n)}\} \to x \in A$ . Supongamos que A no está acotado. Entonces,  $\forall n \in \mathbb{N}, \ \exists a_n \in A: \ |a_n| \geq n$ , por lo que  $\{a_n\}$  no converge y por tanto  $\sigma(n) \geq n \implies \{a_{\sigma(n)}\}$  no converge, por lo que A está acotado.

Supongamos ahora que  $\{x_n\} \to x \implies \exists \{x_{\sigma(n)}\} \to x \in A$ , y como sabemos que si una sucesión es convergente todas sus parciales convergen al mismo límite, entonces eso implica que  $\{x_n\} \to x \in A$  por lo que toda sucesión converge a un punto de A, y así A es cerrado.

Supongamos ahora que A es cerrado y acotado. Sea  $\{x_n\}$  una sucesión cualquiera de puntos de A.

Como A es acotado, entonces  $\exists R > 0: A \subset B(0,R)$ . Además, como  $\{x_n\} \subset A \ \forall n \implies |x_n| < R \ \forall n \in \mathbb{N}$ , así  $\{x_n\}$  es acotada.

Como  $\{x_n\}$  es acotada, por el teorema de Bolzano Weierstrass,  $\exists \sigma : \mathbb{N} \to \mathbb{N}$  estrictamente creciente con  $\{x_{\sigma(n)}\} \to x \in \mathbb{R}^n$ , y como  $\{x_{\sigma(n)}\}$  es una subsucesión de puntos de A que converge a x y el conjunto A es cerrado, entonces el límite de esta sucesión está en A, es

decir:

$$\{x_{\sigma(n)}\} \to x \in A$$

Por lo que tenemos la definición de conjunto compacto.

**Definición (Función continua).** Una aplicación  $f: A \to M$  es continua si  $\{x_n\} \to x \implies \{f(x_n)\} \to f(x)$  para toda sucesión  $x_n$  convergente a un punto de A con  $x_n \in A$ 

Proposición (Caracterización de continuidad).  $Sea \emptyset \neq A \subseteq \mathbb{R}^N, \ y \ f : A \longrightarrow \mathbb{R}^M.$  Entonces:

$$f$$
 es continua en  $a \iff \forall \{x_n\} \subseteq A$  con  $\{x_n\} \to a \Rightarrow \{f(x_n)\} \to f(a)$ .

**Definición (Conjunto convexo).** Un conjunto  $A \subseteq \mathbb{R}^N$  se dice *convexo* si  $\forall x, y \in A$  se tiene que el segmento de extremos x e y está incluido en A. En otras palabras:

$$A \ convexo \iff [x,y] = \{tx + (1-t)y : \ t \in [0,1]\} \subseteq A.$$

**Definición (Poligonalmente conexo).** Un conjunto  $A \subseteq \mathbb{R}^N$  se dice *poligonalmente conexo* si  $\forall x, y \in A$  existe una poligonal que los une y no se sale de A. En otras palabras: A poligonalmente conexo  $\iff \exists \{x = a_0, a_1, \dots, a_k = y\} \subseteq A$  tal que:

$$\bigcup_{i=1}^{k} [a_{i-1}, a_i] \subseteq A.$$

**Definición (Conjunto arco-conexo).** Un conjunto  $A \subseteq \mathbb{R}^N$  se dice arco-conexo(conexo por arcos) si  $\forall x, y \in A$  existe un camino incluido en A que los une. En otras palabras, A es conexo  $por arcos \iff \exists \varphi : [a, b] \longrightarrow \mathbb{R}^N$  continua verificando:

$$\varphi(a) = x; \quad \varphi(b) = y; \quad \varphi([a, b]) \subseteq A.$$

**Definición (Conjunto no conexo).** Decimos que un conjunto  $A \in \mathbb{R}^N$  es *NO conexo* si existen U, V abiertos en  $\mathbb{R}^N$  tales que:

$$U \cap A \neq \emptyset$$
;  $V \cap A \neq \emptyset$ ;  $A \subseteq U \cup V$ ;  $A \cap U \cap V = \emptyset$ .

Nota. La misma definición se aplica para un espacio topológico  $(X, \tau)$ .

**Definición (Conjunto conexo).** Un conjunto  $A \subseteq \mathbb{R}^N$  se dice conexo si no es no conexo. Equivalentemente,  $\forall U, V$  abiertos en  $\mathbb{R}^N$  tales que  $U \cap A \neq \emptyset$ ,  $V \cap A \neq \emptyset$ ,  $A \subseteq U \cup V$ , se tiene que forzosamente  $A \cap U \cap V \neq \emptyset$ .

**Teorema.** Los conjuntos conexos por arcos en  $\mathbb{R}$  son convexos.

Demostración. Sean x, y dos puntos de A. Suponemos  $x \leq y$  (si fuera al revés, cambiamos los nombres).

Como A es arco conexo  $\Longrightarrow \exists \varphi : [a,b] \to \mathbb{R}$  continua con  $\varphi(a) = x$ ,  $\varphi(b) = y$  y  $\varphi([a,b])$  es un intervalo por el teorema del valor intermedio en R.

Ahora, 
$$\forall \alpha, \beta \in \varphi([a,b])$$
 con  $\alpha \leq \beta \Longrightarrow [\alpha,\beta] \subseteq \varphi([a,b])$  y así tenemos  $\varphi(a), \varphi(b) \in \varphi([a.b]) \Longrightarrow [\varphi(a),\varphi(b)] = [x,y] \subseteq \varphi([a,b]) \subseteq A$ 

### 4. Funciones continuas

**Definición (Límite).** Supongamos que  $x_0$  es un punto de acumulación de A. Decimos que  $b \in N$  es el límite de f en  $x_0$ , denotado por:

$$\lim_{x \to x_0} f(x) = b$$

Si  $\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0 \ \text{tal que} \ \forall x \in A \ \text{que sea distinto de} \ x_0 \ \text{y} \ d(x_0, x), \ \text{entonces} \ d'(f(x), b) < \varepsilon$ 

**Definición (Función continua).** Una función  $f: A \to B$  es continua en un punto  $x_0$  de su dominio  $\iff \forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0: \ \forall x \in A$  que cumpla que  $d(x, x_0) < \delta \implies d'(f(x), f(x_0)) < \varepsilon$ 

**Teorema.** Sea  $f: A \to B$  continua y  $K \subset A$  conexo. Entonces, f(K) es conexo. Análogamente, si K es arco-conexo, entonces, f(K) es arco-conexo.

Teorema (Teorema de Weierstrass). Sea  $f: A \to B$  continua y  $K \subset A$  un compacto. Entonces, f(K) es compacto.

Demostración. Sea  $\{x_n\} \subseteq K$  cualquiera. Entonces  $\{f(x_n)\} \subseteq f(K)$ . Como K es compacto, existe  $\sigma : \mathbb{N} \to \mathbb{N}$  estrictamente creciente tal que  $\{x_{\sigma(n)}\} \to a \in K$ . Luego,  $\{f(x_{\sigma(n)})\} \to f(a) \in f(K)$  y queda probado que f(A) es compacto.

Nota. Para toda sucesión  $\{y_n\}$  de puntos de f(K), podemos tomar una sucesión  $\{x_n\} \subset K$  tal que  $f(x_n) = y_n \ \forall n \in \mathbb{N}$ , pues f es sobreyectiva en su imagen.

**Teorema.** Sean M,N,P espacios métricos y supongamos que  $f:A\subset M\to N$  y  $g:B\subset N\to P$  son transformaciones continuas tales que  $f(A)\subset B$ . Entonces,  $g\circ f:A\subset M\to P$  es continua.

Teorema (Teorema del máximo-mínimo). Sea (M,d) un espacio métrico,  $A \subset M$  y  $f: A \to \mathbb{R}$  una función continua. Sea  $K \subset A$  un conjunto compacto. Entonces f está

acotada en K, es decir:  $B = \{f(x) : x \in K\} \subset \mathbb{R}$  es un conjunto acotado. Además, existen puntos  $x_0, x_1 \in K$  tales que  $f(x_0) = \inf(B)$  y  $f(x_1) = \sup(B)$ . Decimos que  $\sup(B)$  es el máximo de f en K e  $\inf(B)$  el mínimo de f en K.

Teorema (Teorema de los valores intermedios). Sean M un espacio métrico,  $A \subset M$   $y \ f : A \to \mathbb{R}$  continua. Supongamos que  $K \in A$  es conexo y que  $x, y \in K$ . Para cada número  $c \in \mathbb{R}$  tal que f(x) < cf(y) existe un punto  $z \in K : f(z) = c$ 

### 4.1. Continuidad uniforme

**Definición (Uniformemente continua).** Sean (M,d) y (N,p) espacios métricos,  $A \subset M$ ,  $f:A \to N$  y  $B \subset A$ . Decimos que f es uniformemente continua en el conjunto B si  $\forall \varepsilon > 0 \; \exists \delta > 0: \; x,y \in B \; \; y \; \; d(x,y) < \delta \implies p(f(x),f(y)) < \varepsilon$ 

Teorema (Teorema de la continuidad uniforme. Teorema de Heine-Cantor.). Sean  $f: A \to N$  continua y  $K \subset A$  un compacto. Entonces, f es uniformemente continua en K.

Demostración. La condición para la continuidad uniforme es la siguiente:

$$\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0 \ \forall x, y \in A : d(x, y) < \delta \implies d(f(x), f(y)) < \varepsilon$$

Vamos a proceder por reducción al absurdo, para lo cual negamos esta condición:

$$\exists \varepsilon_0 > 0 \ \forall \delta > 0 \ \exists x, y \in A : d(x, y) < \delta \land d(f(x), f(y)) \ge \varepsilon_0$$

Tomamos este  $\varepsilon_0$ , lo que nos da, para cada  $\delta > 0$ , un par de puntos x e y que cumplen la propiedad expresada arriba. Tomamos  $\delta = \frac{1}{n} \ \forall n \in \mathbb{N}$ . Esto nos da dos sucesiones  $\{x_n\}$  e  $\{y_n\}$  tales que

$$d(x_n, y_n) < \frac{1}{n} \wedge d(f(x_n), f(y_n)) \ge \varepsilon_0$$

Por ser A compacto, el teorema de Bolzano-Weierstrass nos da dos sucesiones parciales  $\{x_{n_k}\}$  a  $x_0$  e  $\{y_{n_k}\}$  a  $y_0$ . Por tanto:

$$d(x_{n_k}, y_{n_k}) < \frac{1}{n_k} \wedge d(f(x_{n_k}), f(y_{n_k})) \ge \varepsilon_0$$

Sin embargo,  $\{x_{n_k}\}$  e  $\{y_{n_k}\}$  convergen al mismo punto (por converger su distancia a cero), y como f es continua, esta proposición no puede ser verdadera. Hemos llegado por tanto a una contradicción, luego f debe ser uniformemente continua.

### 5. Transformaciones diferenciables

**Definición (Diferenciable).** Una transformación  $f: A \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$  es diferenciable en  $x_0 \in A$  si existe una transformación lineal, denotada  $Df(x_0): \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$  llamada diferencial de f en  $x_0$  tal que:

$$\lim_{x \to x_0} \frac{||f(x) - f(x_0) - Df(x_0)(x - x_0)||}{||x - x_0||} = 0$$

Donde  $Df(x_0)(x-x_0)$  es el valor de la aplicación lineal aplicada al vector  $(x-x_0)$ .

Equivalentemente, podemos decir que  $\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0 \ \text{tal que si} \ x \in A \ y \ ||x - x_0|| < \delta$  entonces:

$$||f(x) - f(x_0) - Df(x_0)(x - x_0)|| \le \varepsilon ||x - x_0||$$

Teorema (Matriz jacobiana de f). Sea  $A \subset \mathbb{R}^n$  un conjunto abierto  $y \ f : A \to \mathbb{R}^m$  es diferenciable en A. Entonces, las derivadas parciales  $\frac{\partial f_j}{\partial x_i}$  existen y la matriz de la transformación lineal Df(x) con respecto de las bases canónicas en  $\mathbb{R}^n$   $y \ \mathbb{R}^m$  es:

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_i} & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

donde cada derivada parcial se evalua en  $x = (x_1, ..., x_n)$ . Esta matriz es la matriz jacobiana de f.

**Definición (Gradiente (caso**  $f: A \to \mathbb{R}$ )). En el caso de que  $f: A \to \mathbb{R}$ , entonces Df(x) es una matriz  $1 \times n$ . El vector cuyas componentes son iguales a las de Df(x) se denomina gradiente de f y se denota  $\nabla f$ .

$$\nabla f = (\frac{\partial f}{\partial x_1}, ..., \frac{\partial f}{\partial x_n})$$

**Teorema.** Sean  $A \subset \mathbb{R}^n$  un conjunto abierto  $y \ f : A \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ . Si  $f = (f_1, ..., f_m)$  y cada  $\frac{\partial f_j}{\partial x_i}$  existe y es continua en A, entonces f es diferenciable en A

**Definición (Derivada direccional).** Las derivadas parciales de una función miden su variación en las direcciones paralelas a los ejes. Las derivadas direccionales hacen lo mismo en otras direcciones.

Sea f una función escalar definida en un entorno de  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  y sea  $e \in \mathbb{R}^n$  un vector unitario, entonces:

$$\frac{d}{dt}f(x_0 + te)|_{t=0} = \lim_{t \to 0} \frac{f(x_0 + te) - f(x_0)}{t}$$

es la derivada direccional de f en  $x_0$  en la dirección e.

Se puede afirmar que la derivada direccional en la dirección de e es igual a  $Df(x_0)(e)$ . Se suele notar  $D_e f(x)$ .

**Proposición (Regla de la cadena).** Sea  $A \subset \mathbb{R}^n$  abierto  $y \ f : A \to \mathbb{R}^m$  diferenciable en  $x_0 \in A$ . Sean  $B \subset \mathbb{R}^n$  abierto  $y \ f(A) \subset B \ y \ g : B \to \mathbb{R}^p$  diferenciable en  $f(x_0)$ . Entonces, la composición  $g \circ f$  es diferenciable en  $x_0 \ y$ 

$$D(g \circ f)(x_0) = Dg(f(x_0)) \circ Df(x_0)$$

Teorema (Teorema del valor medio).

(i) Sea  $f: A \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  diferenciable en un abierto  $A. \forall a, b \in A$  tales que el segmento de recta que une a con b esté en A, existe un punto c en ese segmento tal que:

$$f(b) - f(a) = Df(c)(b - a)$$

(ii) Sea  $f: A \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$  diferenciable en el conjunto abierto A. Supongamos que el segmento de recta que une x e y está contenido en A y  $f = (f_1, ..., f_m)$ . Entonces, existen puntos  $c_1, ..., c_m$  en ese segmento tales que:

$$f_i(y) - f_i(x) = Df_i(c_i)(y - x)$$
  $i = 1, ..., m$ 

Demostración. Lo vamos a hacer para una función  $f:A\subset\mathbb{R}^n\to\mathbb{R}$  y lo aplicamos luego a cada coordenada de f.

Consideremos la función  $h:[0,1] \to \mathbb{R}$  definida por  $h(t) = f((1-t)a + tb) \ \forall t \in [0,1]$  es continua en [0,1] y por la regla de la cadena es derivable en [0,1] con:

$$h'(t) = Df((1-t)a + tb)(b-a)$$

. El TVM para funciones de  $\mathbb{R}$  en  $\mathbb{R}$  nos da un  $t_0 \in ]0,1[$  tal que:

$$f(b) - f(a) = h(1) - h(0) = h'(t_0) = Df((1 - t_0)a + t_0b)(b - a)$$

Si tomamos  $c = (1 - t_0)a + t_0b \in [a, b]$  obtenemos el c que buscábamos.

**Teorema (Matriz Hessiana).** Sea  $f: A \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  dos veces diferenciable en el conjunto abierto A. Entonces, la matriz  $D^2 f(x): \mathbb{R}^n x \mathbb{R}^n \to R$  en la base canónica está dada por:

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1} & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1} & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n} \end{pmatrix}$$

donde cada derivada parcial está evaluada en el punto  $x = (x_1, ..., x_n)$ 

**Proposición.** Si  $f: A \to \mathbb{R}^m$  es dos veces diferenciable en el conjunto abierto A con  $D^2 f$  continua, entonces  $D^2 f$  es simétrica, es decir:

$$\frac{\partial^2 f_k}{\partial x_i \partial x_j} = \frac{\partial^2 f_k}{\partial x_j \partial x_i}$$

Teorema (Teorema de Taylor. Caso n=1). Sea  $A \subseteq \mathbb{R}^n$  abierto,  $a \in A$  y  $f : A \to \mathbb{R}$  con  $f \in C^2(A)$ . Entonces,  $\forall x \in A \exists c \text{ comprendido entre } x \text{ y a tal que:}$ 

$$f(x) = f(a) + \frac{Df(a)(x-a)}{1!} + \frac{(x-a)^t Hf(c)(x-a)}{2!}$$

Donde (x-a) es un vector columna.

## 6. Máximos y mínimos

**Definición.** Sea  $f: A \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  donde A es abierto. Si existe un entorno de  $x_0 \in A$  en el que  $f(x_0)$  es máximo, es decir si  $f(x_0) \geq f(x) \ \forall x$  en el entorno, entonces  $x_0$  es un punto de máximo local y  $f(x_0)$  es un máximo local de f. Análogamente se define un mínimo local de f. Un punto es extremo si es un máximo o un mínimo local de f. Un punto  $x_0$  es un punto crítico si f es diferenciable en ese punto y  $Df(x_0) = 0$ .

#### Teorema.

- (i) Si  $f: A \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  es una función  $C^2$  definida en un abierto A y  $x_0$  es un punto crítico de f tal que  $H_{x_0}(f)$  es definida negativa, entonces f tiene un máximo local en  $x_0$ .
- (ii) Si f tiene un máximo local en  $x_0$ , entonces  $H_{x_0}(f)$  es semidefinida negativa.

Para el caso del mínimo, reemplazamos negativa por positiva. La matriz hessiana, es la vista anteriormente.

# 7. Clasificación de matrices según su signo

Si  $A_k$  es el determinante del menor de orden K de una matriz A, entonces:

- A es definida positiva  $\iff A_k > 0 \ \forall k$
- A es definida negativa  $\iff A_k > 0$  si K es par y  $A_k < 0$  si K es impar.